



Załącznik 1 -wykaz elementów ZO_11_2021_INNOMOTO_ELPLC_ROBOTY PRZEMYSŁOWE

Zamówienie udzielane jest w związku z realizacją projektu „Nowatorski ciąg technologiczny do montażu i testowania amortyzatorów oraz sprężyn gazowych” nr projektu: POIR.01.02.00-00-0056/18-00 Działanie: 1.2 Sektorowe programy B+R w ramach: Program Operacyjny Inteligentny Rozwój 2014-2020

ZADANIE	OPIS ZAMÓWIENIA
1	<p>ROBOT PRZEMYSŁOWY (1 SZTUKA)</p> <p>Liczba stopni swobody (liczba osi): 6 Pozycja instalacji: Instalacja na podłodze Konstrukcja: Typ pionowy, wieloprzegubowy System napędu: Serwo AC (wszystkie osie z hamulcami) Metoda detekcji pozycji: Enkoder absolutny Ładunek użyteczny udźwig: Znamionowy: 12kg Maksymalny: 13kg Promień zasięgu ramienia (względem punktu centralnego osi J5): 1388 mm Zakres roboczy: Talia (j1): 380(±190) stopnie Ramię (j2): 240 (-90—+150) stopnie Łokieć (j3): 167,5 (-10—+157.5) stopnie Obrót nadgarstka (j4): 400 (±200) stopnie Pochylenie nadgarstka (j5): 240 (-120—+120) stopnie Skręcenie nadgarstka (j6): 720 (±360) stopnie Maksymalna prędkość : Talia (j1): 234 stopnie/s Ramię (j2): 164 stopnie/s Łokieć (j3): 219 stopnie/s Obrót nadgarstka (j4): 375 stopnie/s Pochylenie nadgarstka (j5): 375 stopnie/s Skręcenie nadgarstka (j6): 720 stopnie/s Maksymalna prędkość wypadkowa: 9700 mm/s Czas cyklu (25x300x25 mm z obciążeniem 1kg): 0,68s Powtarzalność położenia: ±0,05 mm Temperatura otoczenia 0–40 ° C Ciężar: 130 kg Tolerowany moment: Obrót nadgarstka (j4): 19,3 Nm Pochylenie nadgarstka (j5): 19,3 Nm Skręcenie nadgarstka (j6): 11 Nm Tolerowany moment bezwładności: Obrót nadgarstka (j4): 0,47 kgm² Pochylenie nadgarstka (j5): 0,47 kgm² Skręcenie nadgarstka (j6): 0,14 kgm² Okablowanie narzędzia: Wejście chwytaka 8 punkty/wyjścia chwytaka 8 punkty Przewody pneumatyczne do zasilania narzędzia: Podstawowe: Ø6x2, wtórne: Ø6x8 Ciśnienie zasilania układu pneumatycznego: 0,54 MPa (jako nadciśnienie) Interfejs chwytaka: ISO 9409-1-40 Stopień ochrony: IP67</p>



	<p>Dodatkowo: Zabezpieczenie kolizji współpracujących dwóch robotów</p> <p>Sieci komunikacyjne: 1x CC LINK IE SAFE (jeden robot)</p>
2	<p>ROBOT PRZEMYSŁOWY (1 SZTUKA)</p> <p>Liczba stopni swobody (liczba osi): 6 Pozycja instalacji: Kąt dowolny, Podłoga, Ściana, Strop Ładunek użyteczny udźwig: Znamionowy: 16kg Maksymalny: 20kg Obciążenie dodatkowe znamionowe kolumny/wahacza/ramienia: 0 kg / 0 kg / 10 kg Promień zasięgu ramienia (względem punktu centralnego osi J5): 1612 mm</p> <p>Dane osi: Zakres ruchu A1 ±185 ° A2 -185 ° / 65 ° A3 -138 ° / 175 ° A4 ±350 ° A5 ±130 ° A6 ±350 °</p> <p>Prędkość przy obciążeniu znamionowym: A1 200 °/s A2 175 °/s A3 190 °/s A4 430 °/s A5 430 °/s A6 630 °/s</p> <p>Powtarzalność położenia: ±0,04 mm Temperatura otoczenia 5 °C do 55 °C (278 K do 328 K) Ciężar: 255 kg Stopień ochrony: IP65 Kontroler robota: KR C4</p> <p>Dodatkowo: Zabezpieczenie kolizji współpracujących dwóch robotów</p> <p>Sieci komunikacyjne: 1x Profisafe</p>