**TABELA ZGODNOŚCI**

**Oferowanego przedmiotu zamówienia z wymogami zamawiającego**

|  |  |
| --- | --- |
| Tytuł postępowania: | **Dostawa suwnicy XYZ/ Robota do przenoszenia cieczy** |
| Znak sprawy: | **ZP-2401-18/22** |
| Zamawiający: | **Instytut Chemii Organicznej Polskiej Akademii Nauk** |
| Tryb udzielenia zamówienia: | **Tryb podstawowy bez negocjacji** na podstawie art. 275 pkt. 1 ustawy z dnia 11 września 2019 r. Prawo zamówień publicznych (tj. Dz.U. z 2022 poz. 1710) |

**Dane Wykonawcy:**

|  |  |
| --- | --- |
| Nazwa Wykonawcy: | …………………………………………….……………………….… |
| Adres Wykonawcy: | …………………………………………………………….……….… |
| **Osoba upoważniona do reprezentacji:** | |
| Imię i nazwisko | ……………………………………………………….…………… … |
| stanowisko /  podstawa do reprezentacji | …………………………………………………………………… … |

**oświadczam, co następuje**:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Lp.** | **Minimalne parametry wymagane przez Zamawiającego** | **Parametry oferowane przez Wykonawcę**  *(Zamawiający wymaga wpisania oferowanych parametrów również w przypadku zaoferowania parametru takiego samego jak w kolumnie „Parametry wymagane”)* |
| I. | **Suwnica XYZ/ Robot do przenoszenia cieczy** | **Producent:**  **Typ:**  **Model:** |
| **1.** | **Wymagania dotyczące zasilania spełniające następujące parametry:** | |
| a) | Napięcie robocze 100 do 240VAC, 50/60Hz. |  |
| b) | Maksymalna moc/prąd 10A (w tym 3A dla gniazd wyjściowych) |  |
| **2.** | **Bezpieczeństwo procesu spełniające następujące parametry:** | |
| a) | Pojemnościowa detekcja poziomu cieczy |  |
| b) | Wysoce zmienna czułość detekcji poziomu cieczy (co najmniej 117 poziomów) |  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **3.** | **Oprogramowanie i programowanie spełniające następujące parametry:** | |
| a) | Oprogramowanie producenta |  |
| b) | Interfejs procesora poleceń oparty na komputerze PC lub wbudowany jednoliterowy zestaw poleceń |  |
| **4.** | **Technologia sterowników silników spełniająca następujące parametry:** | |
| a) | Oś X/Y: Pozycjonowanie w pętli zamkniętej z wykrywaniem utraty kroku na podstawie sprzężenia zwrotnego z enkodera liniowego. |  |
| b) | Oś Z: Sterowanie w pętli zamkniętej FOC oparte na sprzężeniu zwrotnym z enkodera obrotowego. Zapewnienie pełnej możliwości sterowania serwomechanizmu w tym regulację siły. |  |
| **5.** | **Komunikacja spełniająca następujące parametry:** | |
| a) | Do hosta TCP/IP |  |
| b) | Do innych urządzeń CAN |  |
| c) | Protokół TCP/IP |  |
| **6.** | **Specyfikacja mechaniczna spełniająca następujące parametry:** | |
| a) | Długość przesuwu co najmniej Oś X (pojedyncze ramię): 500 mm Oś Y: 300 mm (11,8 in) Oś Z: 210 mm (8,27 in) |  |
| b) | Wymiary całkowite (przybliżone) nie większe niż Szerokość: 715 mm (28,1 cala) Głębokość: 638 mm (25,1 cala) Wysokość: 1047 mm (41,2 cala) |  |
| c) | Maksymalne obciążenie użytkowe dla każdej osi co najmniej Oś X: 6,6 kg (w tym osie Y i Z)Oś Y: 3,2 kg (w tym oś Z) Oś Z: Universal Z: 1,5 kg |  |
| d) | Przebijanie kapsli Tak |  |
| e) | Dokładność dla każdej osi X/Y/Z co najmniej (dwukierunkowa na końcówce):  X: ±0,3 mm, skok do 1.000 mm  X: ±0,4 mm, do 1.250 mm przesuwu  Y: ±0,3 mm  Z: ±0,4 mm (Standard Z / Dual Z)  Z: ±0,25 mm (uniwersalne Z) |  |
| f) | Powtarzalność co najmniej  Oś X/Y/Z (dwukierunkowa przy końcówce):  X: =0,2 mm  Y: =0,2 mm  Z: =0,4 mm (Standard Z / Dual Z)  Z: =0,15 mm (uniwersalne Z)  Oś X/Y (dwukierunkowa przy karetce):  X: =0,12 mm  Y: =0,12 mm |  |
| g) | Rozdzielczość co najmniej  Oś X: 0,02 mm  Oś Y: 0,02 mm  Oś Z: 0,0219 mm (Standard Z / Dual Z)  Oś Z: 0.011 mm (uniwersalne Z) |  |
| h) | Maksymalna prędkość Oś X: 800 mm/s (31,5 in/s)  Oś Y: 600 mm/s (23,6 in/s)  Oś Z: 600 mm/s (23,6 in/s) |  |
| **7.** | **Konfiguracja** | |
| a) | Rama z pełną ścianą tylną |  |
| b) | Pojedyncze ramie |  |
| c) | Orientacja: ramie skierowane na lewo |  |
| d) | Funkcja efektora końcowego: pipetowanie |  |
| e) | Typ pipety: pipeta pojedyncza |  |
| f) | Końcówka: sonda do przebijania kapsli |  |
| g) | Stacja myjąca |  |
| **8.** | **Wyposażenie dodatkowe spełniające następujące parametry:** | |
| a) | Zintegrowana pompa strzykawkowa z 6 portowym ceramicznym zaworem rozdzielczym; kontrolowana połączniem szeregowym i CAN; oraz dwie strzykawki kulkowe 1.0 mL |  |
| **9.** | **Warunki dostawy** | |
| a) | Do **91 dni** od daty zawarcia umowy |  |
| **10.** | **Gwarancja** | |
| a) | Minimum 24 miesięcy od daty podpisania bezusterkowego protokołu odbioru |  |

**UWAGA: Do wykazu należy dołączyć specyfikację techniczną oferowanego przedmiotu zamówienia, z uwzględnieniem wymagań zawartych w rozdz. V. SWZ.**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  |  |
| ……………………..………… | ….…………… | …………………..……….………………………… |
| *Miejscowość* | *Data* | *Podpis upoważnionego*  *przedstawiciela Wykonawcy* |