



# POLITECHNIKA GDAŃSKA

## WYDZIAŁ ELEKTROTECHNIKI I AUTOMATYKI

ul. Gabriela Narutowicza 11/12  
80-952 GDAŃSK  
tel. 058 347 14 02 ;

tel. 058 347 12 58  
fax 058 347 18 02  
e-mail: dean@ely.pg.gda.pl

L.dz. WEA-643/07

Gdańsk, 2007.10.08

**Dotyczy:** wyjaśnienia do SIWZ w postępowaniu o udzielenie zamówienia publicznego prowadzonego w trybie przetargu nieograniczonego na dostawę dwóch zestawów robotów stacjonarnych dla Politechniki Gdańskiej Wydział Elektrotechniki i Automatyki

Na podstawie art. 38 ust. 2 ustawy PZP Zamawiający informuje, że w postępowaniu prowadzonym w trybie przetargu nieograniczonego na dostawę dwóch zestawów robotów stacjonarnych dla Politechniki Gdańskiej Wydział Elektrotechniki i Automatyki wpłynęło zapytanie:

### Pytanie

“Zapytanie dotyczy danych chwytaka podanych w specyfikacji przetargowej a są to:

- masa całkowita
- rozwarcie maksymalne

Masa całkowita	$\leq 0,7$ kg
Maksymalne rozwarcie chwytaka	$\geq 50$ mm

W naszym przekonaniu są to warunki trudne do spełnienia od strony technicznej. Chwytniki o tym rozwarciu miewają masę powyżej 2-3 kg. Aby spełnić wymóg masy całkowitej chwytaka oraz udźwig całkowitego robota dostępne chwytaki na rynku mają skok około 12 mm.”

### Odpowiedź

Potwierdzamy dane chwytaka zawarte w specyfikacji technicznej robota stacjonarnego dotyczące jego masy całkowitej oraz maksymalnego rozwarcia.

Robot stacjonarny jest przeznaczony do pracy w laboratorium na stanowisku (stole) i nie jest przeznaczony do manipulacji przedmiotami o dużej masie. Ograniczona wytrzymałość i niewielkie rozmiary platformy-stołu powodują ograniczenie wymiarów robota, a także jego masy ( $\leq 25$  kg). Roboty o takiej masie mają maksymalne obciążenie rzędu 1,5-2 kg, co powoduje ograniczenie masy chwytaka do 0,7 kg, aby pozostał odpowiedni zapas obciążenia, tak by robot mógł spełniać swoje przeznaczenie, czyli manipulację przedmiotami na stanowisku laboratoryjnym. Przy czym, jak można zauważyć, masa tych przedmiotów jest ograniczona do około 0,8-1,3 kg. Wymóg maksymalnego rozwarcia chwytaka  $\geq 50$  mm jest podyktowany rozmiarami przedmiotów manipulowanych, do których należą zarówno elementy z tworzywa sztucznego o małych rozmiarach (np.: kształtki), jak i o większych (np.: pojemniki).

DZIEKAN  
prof. dr hab. inż. Kazimierz Jakubiuk