WZÓR OFERTY

**Wykonawca/pieczątka:**

Nazwa ………………………………………………..

Adres siedziby …………………………………….

NIP ……………………………………………………..

REGON ………………………………………………..

Protech Sp. z o.o.

ul. Romana Rybarskiego 1

32-640 Zator

NIP: 551-261-48-83, REGON: 122521463

W odpowiedzi na Państwa zapytanie z dnia 19.04.2021 przedstawiam poniżej naszą ofertę:

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Nazwa Towaru | Wartość netto[PLN] |  Wartość VAT [PLN] | Wartość brutto[PLN] |
| Robot spawalniczy MAG do małych elementów – 1 szt. |  |  |  |

Termin realizacji zamówienia: ................................................................

Gwarancja: ……………………………………………………………………

Oferta ważna do dnia (min. 30 dni): ....................................................

Z poważaniem

|  |  |
| --- | --- |
|  | ...........................................................................(pieczątka i podpis) |

Załączniki :

* Oświadczenie o braku powiązań osobowych i kapitałowych
* Wypełniona tabela potwierdzająca spełnienie kryteriów technicznych

Miejscowość ………………………, dn. ……………………

Oświadczenie o braku powiązań

osobowych lub kapitałowych z zamawiającym

**Wykonawca/pieczątka:**

Nazwa ………………………………………………..

Adres siedziby …………………………………….

NIP ……………………………………………………..

REGON ………………………………………………..

W odpowiedzi na zapytanie ofertowe ogłoszone przez firmę PROTECH Sp. z o.o. na dostawę robota spawalniczego MAG do małych elementów, oświadczam(y), że nie jestem(eśmy) powiązani z Zamawiającym osobowo lub kapitałowo.

Przez powiązania kapitałowe lub osobowe rozumie się wzajemne powiązania między Zamawiającym lub osobami upoważnionymi do zaciągania zobowiązań w imieniu Zamawiającego lub osobami wykonującymi w imieniu Zamawiającego czynności związane z przygotowaniem i przeprowadzeniem procedury wyboru wykonawcy
a wykonawcą, polegające w szczególności na:

* uczestniczeniu w spółce jako wspólnik spółki cywilnej lub spółki osobowej,
* posiadaniu co najmniej 10% udziałów lub akcji, o ile niższy próg nie wynika
z przepisów prawa lub nie został określony przez Operatora Programu
* pełnieniu funkcji członka organu nadzorczego lub zarządzającego, prokurenta, pełnomocnika,
* pozostawaniu w takim stosunku prawnym lub faktycznym, który może budzić uzasadnione wątpliwości, co do bezstronności w wyborze wykonawcy,
w szczególności pozostawanie w związku małżeńskim, w stosunku pokrewieństwa lub powinowactwa w linii prostej, pokrewieństwa lub powinowactwa w linii bocznej do drugiego stopnia lub w stosunku przysposobienia, opieki lub kurateli.

 ......................................................................................

(pieczątka i podpis)

Tabele potwierdzające spełnienie kryteriów technicznych

|  |
| --- |
| **Tabela parametrów technicznych maszyny zgodnie z zapytaniem ofertowym**  |
| **Wymagania** | **Oferowane urządzenie (podać parametr oferowanego urządzenia lub potwierdzić spełnienie wymogu\*)** | **Cena netto oferowanego urządzenia** |
| **\*UWAGA: W POZYCJACH, W KTÓRYCH W KOL. 2 PODANE SĄ DANE LICZBOWE, W KOL. 3 NALEŻY PODAĆ WARTOŚĆ LICZBOWĄ PARAMETRU OFEROWANEGO URZĄDZENIA.** **W POZYCJACH, W KTÓRYCH W KOL. 2 ISTNIEJE ZAPIS „WYMAGANE” NALEŻY STWIERDZIĆ, CZY OFEROWANE URZĄDZENIA SPEŁNIA TEN WYMÓG CZY NIE (TAK / NIE).** |
| **Manipulator** |  |
| manipulator  | 6- osiowy |  |
| kontroler robota z możliwością sterowania pozycjonerami 2 osiowymi (dystans między manipulatorem i kontrolerem minimum 14m) | wymagane |  |
| zasięg | minimum 2200mm |  |
| udźwig | minimum 12kg |  |
| dokładność pozycjonowania | ± 0,03mm |  |
| przenośny panel programistyczny robota | minimum 20m od kontrolera |  |
| możliwość podpięcia dodatkowego stałego panelu operatorskiego (m.in. start cyklu, stop, reset) | wymagane |  |
| wejścia i wyjścia cyfrowe (32 wejść, 32 wyjść) | wymagane |  |
| interfejs komunikacyjny  Ethernet/IP w celu połącznie ze źródłem spawalniczym | wymagane |  |
| wbudowany system bezpieczeństwa (konfigurowalny) | wymagane |  |
| stopień ochrony | minimum IP54 dla robota, kontrolera i panelu programistycznego |  |
| opcje software:- Oprogramowanie dedykowane dla aplikacji spawalniczych umożliwiające i upraszczające komunikację ze źródłem spawalniczym oraz sterowanie parametrami  spawania z poziomu robota w trakcie procesu spawania. Oprogramowanie powinno umożliwiać zarządzać również poniższymi dodatkowymi opcjami.- Śledzenie złącza w trakcie spawania na podstawie prądu spawania.- Wyszukiwanie złącza oraz lokalizacji elementów na podstawie dotyku drutem spawalniczym.- Ruch skoordynowany pomiędzy osiami pozycjonera a osiami robota w trakcie procesu spawania. | wymagane |  |
| **Obrotnik** |
| obrotnik  | 2-osiowy |  |
| obciążenie | minimum 490 kg |  |
| zakres osi pierwszej (uchylnej) | minimum 270 stopni |  |
| zakres osi drugiej (obrotowej) | minimum 480 stopni |  |
| dokładność pozycjonowania | 0,05mm |  |
| odległość obrotników od kontrolera robota | minimum 14m |  |
| przepust dla sprężonego powietrza między podstawą a ruchomą płytą (2 kanały) | wymagane |  |
| **System spawalniczy** |
| prąd spawania | 500A (360A dla 100% obciążenia) |  |
| pakiet przewodów dedykowany dla robota | wymagane |  |
| podajnik drutu | od 0,8 – 1,6 mm |  |
| obsługa procesów: łuk zwarciowy (Standard),łuk pulsacyjny (Pulse) , zmodyfikowane spawanie prądem pulsującym   Inteligentne stabilizatory wtopienia i długości łuku | wymagane |  |
| krzywe synergiczne dla gazu - Argon 96% + Tlen 4% | wymagane |  |
| automatyczna oczyszczarka palnika i  automatyczny obcinak drutu | wymagane |  |
| palnik spawalniczy | 22 stopnie długość 240-300mm |  |
| interfejs Ethernet IP do komunikacji z robotem | wymagane |  |

......................................................................................

(pieczątka i podpis)