Δ1.1. Ρομποτικός Βραχίονας με ακροφύσιο επίθεσης υλικού, πνευματική αρπάγη και εξάρτημα milling (Β.37)

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Δ1.1. Ρομποτικός Βραχίονας με ακροφύσιο επίθεσης υλικού, πνευματική αρπάγη και εξάρτημα milling | | | | |
| Α/Α | ΑΝΑΛΥΤΙΚΗ ΠΕΡΙΓΡΑΦΗ ΠΡΟΔΙΑΓΡΑΦΩΝ | ΑΠΑΙΤΗΣΗ | ΑΠΑΝΤΗΣΗ | ΠΑΡΑΠΟΜΠΗ |
| (α) | (β) | (γ) | (δ) | (ε) |
|  | **Α. Γενικά χαρακτηριστικά – απαιτήσεις:** |  |  |  |
| 1 | Ειδικά κατασκευασμένο για εφαρμογές 'pick&place', υψηλής ταχύτατας και ακρίβειας. | ΝΑΙ |  |  |
| 2 | Ο χώρος εργασίας του ρομπότ έχει ακτίνα μεγαλύτερη απο 1500mm και η επαναληπτικότητα θέσης του έχει ακρίβεια της τάξης ±0,05mm. | ΝΑΙ |  |  |
| 3 | Περιλαμβάνει: | ΝΑΙ |  |  |
| 4 | Αρπάγη πνευματική για τη συγκράτηση αντικειμένων μέγιστου βάρους μεγαλύτερου των 6 κιλών | ΝΑΙ |  |  |
| 5 | Κεφαλή Pellet extruder για 3D printing με διάμετρο ακροφυσίου από 1.0mm, 2.0mm και 3mm | ΝΑΙ |  |  |
| 6 | Κεφαλή milling με spindle ισχύος μεγαλύτερης των 1.5KW και με δυνατότητα περιστροφής από 0-24.000 rpm | ΝΑΙ |  |  |
| 7 | Ποσότητα | 1 |  |  |