TECHNICKÉ PODMÍNKY

**„ALFAGEN –JEŘÁBY MOSTOVÉ“**

Zadavatel těmito technickými podmínkami vymezuje charakteristiku poptávaného předmětu plnění, tj. **minimální** technické parametry, které musí splňovat nabízený předmět plnění dodavatelů. V případě, že dodavatel nabídne předmět plnění, který nebude splňovat kteroukoliv z technických podmínek, bude vyloučen z výběrového řízení z důvodu nesplnění zadávacích podmínek.

Účastník v níže uvedených formulářích těchto „Technických podmínek“ uvede, zda jím nabízené plnění splňuje požadavky uvedené ve sloupcích tak, že ve sloupci „Splňuje“ zaškrtne v zaškrtávacím políčku hodící se variantu, „Ano“ v případě, že nabízené plnění splňuje tento požadavek a „Ne“ v případě, že nabízené plnění tento požadavek nesplňuje. V případě, že účastník uvede v „Technických podmínkách“ alespoň jednou „Ne“, bude vyloučen z výběrového řízení z důvodu jejich nesplnění. V případě, že účastník uvede „Ano“ a při posouzení nabídek bude zjištěno, že nabízené plnění tento požadavek nesplňuje, může být vyloučen z důvodu jeho nesplnění a porušení zadávacích podmínek. V případě, že účastník nevyplní ani variantu „Ano“ ani variantu „Ne“, může být vyloučen pro nesplnění zadávacích podmínek. Do sloupce „Dodavatel nabízí“ pak prostřednictvím vyplňovacích formulářů Word uvede konkrétní hodnotu parametru (ve stejných jednotkách, v jakých je stanoven požadavek) nebo bližší specifikaci jím nabízeného plnění ve vztahu k požadavku. V případě, že účastník nevyplní sloupec „Dodavatel nabízí“ a ve sloupci „Splňuje“ zaškrtne variantu „Ano“, má se zato, že účastníkem nabízené plnění přesně odpovídá požadavku zadavatele, stanoveném ve sloupci „Parametry“. Účastník vyplní „Technické podmínky“ dle instrukcí v nich uvedených včetně druhu a typu plnění, existuje-li. Vyplnění těchto druhů a typů plnění je pro dodavatele závazné a bude přílohou Smlouvy o dílo, to znamená, že dodavatel bude povinen dodat přesně to plnění, ke kterému se zavázal v nabídce.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Jeřáby** | | |
|  | **Splňuje** | **Dodavatel nabízí** |
| **Společné pro všechny jeřáby:** | | |
| Konstrukce mostového jeřábu dvounosník s pochozí a servisní lávkou | ANO / NE |  |
| Všechny nutné části budou stíněny tepelným štítem před sálavým tepelným zářením od stropních elektrických a plynových sálavých zářičů. | ANO / NE |  |
|  | ANO / NE |  |
| Dálkové ruční ovládání (RDO) budou od jednoho dodavatele a budou mít rychle vyměnitelnou baterii a rychlou výměnu chipu s frekvencí. | ANO / NE |  |
| Všechny mostové jeřáby budou mít v maximální možné míře shodné díly. | ANO / NE |  |
| Všechny mostové jeřáby budou vybaveny děleným mechanismem zdvihu. | ANO / NE |  |
| Mechanismus zdvihu musí být navržen jako dělený systém složený z konstrukčně samostatných, ale kinematicky propojených celků. | ANO / NE |  |
| Vybavení všech jeřábových drah a servisních lávek záchytným a zádržným systém proti pádu osob z výšky a do hloubky, certifikovaný včetně příslušenství pro všechny jeřáby. | ANO / NE |  |
| Před zahájením výroby zašle dodavatel výkres mostových jeřábů k odsouhlasení. | ANO / NE |  |
| **Technická specifikace 1ks jeřábu č. 1 o nosnosti 8 t (4t+4t):** | |  |
| Celková nosnost jeřábu 8t (4t+4t dva samostatné zdvihací mechanismy se vzájemnou synchronizací a jedna konstrukce kočky) | ANO / NE |  |
| Minimální rychlost zdvihu 1 m/min | ANO / NE |  |
| Maximální rychlost zdvihu 10m/min | ANO / NE |  |
| Maximální rychlost pojezdu kočky 20 m/min |  |  |
| Maximální rychlost pojezdu mostu 40 m/min | ANO / NE |  |
| Pohon kočky a mostu bude řízen frekvenčním měničem | ANO / NE |  |
| Řídící systém bude komunikovat v českém jazyce | ANO / NE |  |
| Ovládaní pomocí dálkového ručního joystikový ovladače | ANO / NE |  |
| Náhradní ovladač ve stejné specifikaci | ANO / NE |  |
| Řízení jeřábů pomocí nadřazeného systému | ANO / NE |  |
| Semiautomatické najíždění jeřábu nad zadané pozice | ANO / NE |  |
| Tlačítkový ovladač s kabelovým připojením umístěného přímo na jeřábu | ANO / NE |  |
| Osvětlení pod jeřábem 300 lx | ANO / NE |  |
| Jeřáb zvládne pracovat v nepřetržitém hutním provoze | ANO / NE |  |
| Jeřáb bude mít konstrukci kladkokostrojů s prostorovým stabilizačním závěsem s trojicí lan, které bude eliminovat nežádoucí výkyv břemene v podélné (X) a příčné (Y) ose při rozjezdu, brždění a zastavení pojezdu mostu nebo kočky. | ANO / NE |  |
| Lanový závěs musí být tvořen dvěma nezávislými závěsy, přičemž každý závěs bude realizován pomocí tří ocelových lan, uspořádaných tak, aby tvořily prostorovou konfiguraci zajišťující tuhost a stabilitu závěsu v prostoru. Tento návrh musí eliminovat nežádoucí pohyb nebo kývání traverzy v důsledku pohybu jeřábu nebo kočky | ANO / NE |  |
| Oba prostorové závěsy budou sloužit k uchycení a přenosu zatížení od uchopovacího či manipulačního zařízení. Zavěšení musí umožnit bezpečný a rovnoměrný přenos sil do nosné konstrukce jeřábu. | ANO / NE |  |
| Systém zdvihu, včetně lanového vedení a konstrukce centrálního závěsného uzlu, musí být navržen tak, aby došlo k rovnoměrnému rozložení zatížení mezi jednotlivá lana prostorového závěsu. Řešení musí zabránit asymetrickému zatížení, které by mohlo vést ke zvýšenému opotřebení jednotlivých komponent nebo k destabilizaci břemen. | ANO / NE |  |
| Napájení jeřábu pomocí kryté napájecí troleje včetně hlavního vypínače | ANO / NE |  |
| Jeřáb bude vybaven pro osazení manipulátoru se svazky tyčí včetně elektroinstalace a ovládání. | ANO / NE |  |
| Kabelové připojení manipulátoru bude pomocí konektoru umístěného na kladnici. | ANO / NE |  |
| **Technická specifikace 2 ks jeřábů č. 2 a 3 o nosnosti 8,5 t: Loď II, IV a V** | |  |
| Celková nosnost jeřábu 8,5t | ANO / NE |  |
| Nosnost hlavního zdvihu 8,5 t |  |  |
| Nosnost pomocného zdvihu 2,5 t |  |  |
| Minimální rychlost zdvihu 1 m/min | ANO / NE |  |
| Maximální rychlost zdvihu 5m/min | ANO / NE |  |
| Maximální rychlost pojezdu kočky 20 m/min | ANO / NE |  |
| Maximální rychlost pojezdu mostu 80 m/min | ANO / NE |  |
| Pohon kočky a mostu bude řízen frekvenčním měničem | ANO / NE |  |
| Řídící systém bude komunikovat v českém jazyce | ANO / NE |  |
| Jeřáb zvládne teplotu prostředí -5°C až +55°C | ANO / NE |  |
| Ovládaní pomocí dálkového ručního tlačítkového ovladače | ANO / NE |  |
| Náhradní ovladač ve stejné specifikaci | ANO / NE |  |
| Tlačítkový ovladač s kabelovým připojením umístěného přímo na jeřábu | ANO / NE |  |
| Jeřáb zvládne pracovat v nepřetržitém hutním provoze | ANO / NE |  |
| Pomocný zdvih nebude osazen na kočce, ale bude mít samostatného zavěšení na hlavního nosníku, tak ať je umožněn maximální dojezd háku k ose koleje u sloupů osy C haly 310 mm. | ANO / NE |  |
| Napájení jeřábu pomocí kryté napájecí troleje včetně hlavního vypínače | ANO / NE |  |
| Napájecí trolej bude rozdělena do 4 samostatných úseků, tak aby v případě poškození troleje nebo nutnosti údržby byla odstaven jenom jeden úsek a nedošlo tak k výpadku obsluhy linek mostovým jeřábem po celé délce jeřábové dráhy. | ANO / NE |  |
| **Technická specifikace 2 ks jeřábů č. 4 a 5 o nosnosti 25 t: Loď VI** | |  |
| Celková nosnost jeřábu 25t | ANO / NE |  |
| Nosnost hlavního zdvihu 25 t | ANO / NE |  |
| Nosnost pomocného zdvihu 2,5 t | ANO / NE |  |
| Minimální rychlost zdvihu 1 m/min | ANO / NE |  |
| Maximální rychlost zdvihu 5m/min | ANO / NE |  |
| Maximální rychlost pojezdu kočky 20 m/min | ANO / NE |  |
| Maximální rychlost pojezdu mostu 40 m/min | ANO / NE |  |
| Pohon kočky a mostu bude řízen frekvenčním měničem | ANO / NE |  |
| Řídící systém bude komunikovat v českém jazyce | ANO / NE |  |
| Jeřáb zvládne teplotu prostředí -5°C až +55°C | ANO / NE |  |
| Ovládaní pomocí dálkového ručního tlačítkového ovladače | ANO / NE |  |
| Náhradní ovladač ve stejné specifikaci | ANO / NE |  |
| Semiautomatické najíždění jeřábu nad zadané pozice | ANO / NE |  |
| Tlačítkový ovladač s kabelovým připojením umístěného přímo na jeřábu | ANO / NE |  |
| Jeřáb zvládne pracovat v nepřetržitém hutním provoze | ANO / NE |  |
| Pomocný zdvih nebude osazen na kočce, ale bude mít samostatného zavěšení na hlavního nosníku, tak ať je umožněn maximální dojezd háku k ose koleje u sloupů osy C haly 310 mm. | ANO / NE |  |
| Napájení jeřábu pomocí kryté napájecí troleje včetně hlavního vypínače | ANO / NE |  |
| Každý jeřáb bude mít samostatnou napájecí trolej včetně přívodu. | ANO / NE |  |
| Hlavní vypínač bude ve formě přepínače v následujících polohách, tak aby nebylo možné provozovat oba jeřáby současně. | ANO / NE |  |
| Jeřáb bude vybaven pro osazení manipulátoru se svitky plechů včetně elektroinstalace a ovládání. | ANO / NE |  |
| Kabelové připojení manipulátoru bude pomocí konektoru umístěného na kladnici. | ANO / NE |  |
| **Manipulátor pro manipulaci se svazky tyčí** | |  |
| Maximální nosnost 3500 kg | ANO / NE |  |
| Hmotnost cca 2000kg | ANO / NE |  |
| Otáčení patek v rozsahu 0-90° | ANO / NE |  |
| Doba otáčení patek maximálně 5s | ANO / NE |  |
| Otočení ramen v rozsahu 0-180° | ANO / NE |  |
| Doba otáčení ramen maximálně 15s | ANO / NE |  |
| Minimální šířka balíku je 450 mm | ANO / NE |  |
| Maximální šířka balíku je 550 mm | ANO / NE |  |
| Minimální délka svazku je 4500 mm | ANO / NE |  |
| Maximální délka svazku je 6000 mm | ANO / NE |  |
| Manipulátor bude umět zakládat do stojanu tvořeného systémem trnů o šířce trnu 160 mm až 6 svazků nad sebe | ANO / NE |  |
| Manipulátor bude umět zajet do stojanu i při zaplnění sousedních buněk stojanu. | ANO / NE |  |
| Zařízení bude opatřeno systémem otočení všech 4 manipulačních ramen o 180°. | ANO / NE |  |
| Manipulátor bude vybaven bezpečnostním osvětlením, kde bude optické vymezení pracovního prostoru promítnutého na podlahu | ANO / NE |  |
| Traverza umožňuje uložit svazky do kamionu s maximální uličkou do 200 mm na ložnou plochu. | ANO / NE |  |
| Otáčení patek bude zajištěno elektromotorem. | ANO / NE |  |
| Patky a ramena jsou opatřena vyměnitelným platovým obložení z vysoce otěruvzdorného plastu, pro zamezení mechanického poškození břemene | ANO / NE |  |
| Ovládání manipulátoru z jeřábu dálkovým rádiovým ovládáním. | ANO / NE |  |
| Součástí dodávky bude servisní plošina pro dva manipulátory. Plošina bude navrhována s ohledem na minimalizaci zástavbových rozměrů a bude na ní možné připojit manipulátor na externí diagnostické a ovládací zařízení, kterým bude možné manipulátor odzkoušet a otestovat bez nutnosti připojení na mostový jeřáb. | ANO / NE |  |
| Součástí dodávky bude dodání 1ks Diagnostické a ovládací stanice. | ANO / NE |  |
| Manipulátory budou vybavený vzdáleným přístupem servisní podpory pro vzdálenou diagnostiku a servis. | ANO / NE |  |
| **Manipulátor na svitky plechů – teleskopické kleště 17 t** | | |
| Maximální nosnost 3500 kg | ANO / NE |  |
| Hmotnost cca 2000kg | ANO / NE |  |
| Šířka svitků v rozmezí 1400-1700mm | ANO / NE |  |
| Vnější průměr svitků maximálně 2500mm | ANO / NE |  |
| Vnitřní průměr svitků 342 – 520 mm | ANO / NE |  |
| Rozsah otáčení ramen 0-350° | ANO / NE |  |
| Rychlost otáčení točny 1,16 ot/min | ANO / NE |  |
| Rychlost vysouvání ramen 9 m/min | ANO / NE |  |
| Ovládání manipulátoru z jeřábu dálkovým rádiovým ovládáním. | ANO / NE |  |
| Ochrana proti poškození svitků vnitřní strana kleští bude obložena mosaznými lištami | ANO / NE |  |
| Manipulátor bude vybaven optickými snímači detekce správného najetí do otvoru svitku. Optické snímače jsou umístěné v úrovni nosné patky kleští a usnadňují najíždění do dutiny svitku. Ramena kleští je možné svírat pouze když jsou obě patky v úrovni dutiny svitku. Obsluha je informována signalizačním světlem na sloupku kleští. | ANO / NE |  |
| Součástí dodávky bude servisní plošina pro 2ks manipulátorů. Plošina bude navrhována s ohledem na minimalizaci zástavbových rozměrů a bude na ní možné připojit manipulátor na externí diagnostické a ovládací zařízení, kterým bude možné manipulátor odzkoušet a otestovat bez nutnosti připojení na mostový jeřáb. | ANO / NE |  |
| Manipulátor bude vybaven bezpečnostním osvětlením, kde bude optické vymezení pracovního prostoru promítnutého na podlahu. | ANO / NE |  |
| Manipulátor bude vybaven Ochranným krytem chránicí kleště proti tepelnému zatížení horkých svitků a je namontován zespodu hlavního domku kleští. | ANO / NE |  |
| Manipulátory budou vybaveny vzdáleným přístupem servisní podpory pro vzdálenou diagnostiku a servis. | ANO / NE |  |

Já (my) níže podepsaný (í)       čestně prohlašuji (eme), že výše uvedené údaje jsou pravdivé, a že dodavatel       v případě jeho výběru zadavatelem v předmětné zakázce dodá zboží přesně dle technických a obchodních podmínek ve své nabídce.

V     dne

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

Jméno a funkce oprávněné osoby dodavatele

Razítko a podpis oprávněné osoby dodavatele