*Załącznik nr 1*

*do zapytania ofertowego*

Nazwa firmy ............................................................

Adres siedziby .........................................................

Tel./fax. …………………………………………...

NIP ………………………………………………..

e-mail …………………………………………….

Osoba do kontaktu z Zamawiającym   
……………………………………………………

**FORMULARZ OFERTOWY**

W odpowiedzi na zapytanie ofertowe dotyczące:

**Mobilny robot 2-kołowy z platformą autonomicznego robota mobilnego z napędem 4x4 i robotem manipulacyjnym na potrzeby Uniwersytetu Technologiczno-Humanistycznego im. Kazimierza Pułaskiego w Radomiu.**

Oferuję wykonanie przedmiotu zamówienia, zgodnie z wymaganiami Zamawiającego:

**KRYTERIUM CENA**

**za cenę** **BRUTTO**  w wysokości: ……………………………………………… zł (słownie:……………………………………………………………………..…..złotych)

**w tym NETTO**w wysokości: ………................................................................. zł (słownie:………………………………………………………………………… złotych)

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| ***L.p.*** | ***Nazwa*** | ***J.m.*** | ***Ilość*** | ***Wartość Netto*** | ***Wartość brutto*** |
| **1** | 1. **Robot mobilny 2-kołowy-**  o otwartej architekturze z routerem WiFi, wbudowanym sterownikiem klasy Raspberry Pi i licencją na oprogramowanie, z możliwością programowania i kontroli ze środowiska Matlab/Simulink. Zestaw powinien zawierać: wbudowaną kamerę, co najmniej 640x480 pikseli z analizą głębi do 6m, wbudowane czujniki kontaktu, krawędzi podłoża, prądu silnika, kąta, podczerwieni, opadnięcia koła, 3-osiowy akcelerometr, enkodery na kołach, czujniki przekroczenia prądu, czujnik napięcia akumulatora, programowalne diody LED, głośnik, akumulator i ładowarkę z okablowaniem. Przybliżone parametry: średnica do 40cm, wysokość ok. 60cm, prędkość liniowa 0.7m/s, nośność 4kg, czas pracy akumulatorze 2- 3godziny Porty/złącza: USB, WiFi, SPI, I2C, UART, wyjścia PWM, Gigabit Ethernet. Dodatkowo toolbox do Matlaba, pełna dokumentacja techniczno-ruchowa i materiały szkoleniowe. | **szt** | **1** |  |  |
| **2** | 1. **Robot mobilny z napędem 4x4-** wyposażony w LIDAR, 360stopni, kamerę RGB-D, enkodery, czujniki odległości na podczerwień o zasięgu 2m, zasięg 20-30m. Zestaw winien być wyposażony w : 4 motoreduktory DC, mikrokontroler czasu rzeczywistego, sterownik z procesorem 64 bitowym, GPU, co najmniej 4GB RAM, 32GB eMMC lub SSD, akumulatory Li-Ion, ładowarkę z okablowaniem. Przybliżone parametry: wymiary ok. 25x25x25cm, masa max 3kg, nośność 10kg, prędkość liniowa 1,0m/s, czas pracy akumulatorze 2-4 godzin. Programowanie w środowisku ROS (Robot Operating System). Porty/złącza: HDMI, USB, WiFi, GPIO, ADC, SPI, I2C, UART, wyjścia PWM, zasilanie, ładowanie. Dodatkowo pełna dokumentacja techniczno-ruchowa i materiały szkoleniowe. | **szt** | **1** |  |  |
| **3** | 1. **Robot manipulacyjny-** o min 4 stopniach swobody z możliwością programowania i kontroli ze środowiska Matlab/Simulink oraz ROS, z wbudowanym kontrolerem, chwytakiem 2-palcowym oraz kamerą stereo, czujnikami IR. Masa max 10kg. Porty/złącza kontrolera: PWM, Analog, SPI, UART, USB. Dodatkowo toolbox do Matlaba, pełna dokumentacja techniczno-ruchowa i materiały szkoleniowe. | **szt** | **1** |  |  |
|  | **Suma** |  |  |  |  |

1. Jednocześnie oświadczam, że znajduję się w sytuacji ekonomicznej i finansowej zapewniającej wykonanie zamówienia i nie zalegam z płatnością podatków do Urzędu Skarbowego oraz z opłatą składek do Zakładu Ubezpieczeń Społecznych.
2. Oświadczam(my), że ja (my) niżej podpisany(ni) działając na podstawie udzielonego pełnomocnictwa/wpisu w odpowiednim rejestrze, jestem/jesteśmy upoważniony/ upoważnieni do reprezentowania ww. wykonawcy.

……………………. ………………………………….

Miejscowość i data (podpis osoby uprawnionej

do reprezentowania wykonawcy)