ZSM1 KRAKÓW

ZESPÓŁ SZKÓŁ MECHANICZNYCH NR 1
im. Szczepana Humberta
al. Adama Mickiewicza 5, 31-120 Kraków tel. (+48 12) 422-68-04, fax. (+48 12) 634-30-46
www.zsm1krakow.pl, e-mail: zsm1@mjo.krakow.pl

Kraków, 28.03.2024 r.

Znak: ZSM1.SG.271-2/2024

ZAPYTANIE OFERTOWE NA ZAKUP DOPOSAŻENIA PRACOWNI MECHATRONIKI, AUTOMATYKI I ROBOTYKI w ZESPOLE SZKÓŁ MECHANICZNYCH NR 1 im. SZCZEPANA HUMBERTA W KRAKOWIE

Postępowanie o udzielenie zamówienia prowadzone jest w trybie zapytania ofertowego (wartość zamówienia jest niższa niż 130 000 zł netto), do którego nie mają zastosowania przepisy ustawy Prawo zamówień publicznych.

W postępowaniu nie mogą brać udziału Wykonawcy podlegający wykluczeniu na podstawie obowiązujących w tym zakresie przepisów.
Osoba lub podmiot podlegający wykluczeniu, którzy w okresie tego wykluczenia ubiegają się o udzielenie zamówienia publicznego lub biorą udział w postępowaniu o udzielenie zamówienia publicznego, podlegają karze pieniężnej. Karę pieniężną nakłada Prezes Urzędu Zamówień Publicznych, w drodze decyzji.

I. Zamawiający

Gmina Miejska Kraków
pl. Wszystkich Świętych 3-4, 31-004 Kraków
NIP: 676-101-37-17

w imieniu której działa Odbiorca:
Zespół Szkół Mechanicznych nr 1 w Krakowie
al. Mickiewicza 5, 31-120 Kraków

II. Opis przedmiotu zamówienia

1. Dyrektor Zespołu Szkół Mechanicznych nr 1 w Krakowie zaprasza do złożenia oferty na sprzedaż asortymentu zgodnie ze specyfikacją zawartą w załączniku nr 3.
2. Dostarczony Zamawiającemu przedmiot zamówienia musi być fabrycznie nowy, wolny od wad fizycznych i prawnych, oryginalnie zapakowany.
3. Oferta powinna zawierać koszty dostawy.
4. Wykonawca jest odpowiedzialny za wszystkie wady fizyczne oferowanego przedmiotu zamówienia i zobowiązuje się do natychmiastowej jego wymiany na towar wolny od wad, podobnie jak w przypadku stwierdzenia niezgodności dostarczonego zamówienia z opisem przedmiotu zamówienia (załącznik nr 3).
5. Podana w formularzu ofertowym cena jest ceną brutto uwzględniającą wszystkie dostawy.
6. Jeżeli użyte są nazwy własne służą one jedynie do zobrazowania wymagań i nie wpływają na wybór oferty.

III. Termin wykonania zamówienia

Termin realizacji zamówienia - **do 10 maja 2024 r.**
Zamawiający przewiduje możliwość dostawy asortymentu etapami.

IV. Warunki płatności

Płatność nastąpi w terminie do 30 dni po dostarczeniu całości zamówienia zgodnego z opisem przedmiotu zamówienia oraz prawidłowo wystawionej faktury.

V. Osoba do kontaktu

Wicedyrektor ZSM nr 1 - p. mgr inż. Waldemar Nowak
tel. 508 373 078
e-mail: sekretariat@zsm1.krakow.pl

VI. Opis sposobu przygotowania oferty

1. Oferent może złożyć tylko jedną ofertę.
2. Treść oferty musi odpowiadać treści zapytania ofertowego.
3. Oferta musi zawierać cenę brutto przedmiotu zamówienia, obejmującą wszystkie elementy zamówienia określone w zapytaniu ofertowym.
4. Oferowana cena musi zwierać wszystkie koszty związane z realizacją zamówienia.
5. Wszelkie koszty wynikłe w trakcie realizacji zamówienia i nieprzewidziane w złożonej ofercie obciążają Wykonawcę.

VII. Termin i sposób złożenia oferty przez Wykonawcę.

1. Ofertę na wypełnionym formularzu ofertowym z uzupełnionym załącznikiem nr 3 należy złożyć drogę elektroniczną na adres mail: sekretariat@zsm1.krakow.pl lub skrzynkę epuap: /zsm1/SkrytkaESP. W tytule wiadomości należy podać:
POSTĘPOWANIE: DOPOSAŻENIE PRACOWNI MECHATRONIKI, AUTOMATYKI I ROBOTYKI W ZSM NR 1
2. Formularz ofertowy powinien być podpisany za pomocą dopuszczalnych prawem narzędzi cyfrowych.
3. Termin złożenia oferty: **5 kwietnia 2024 r. do godz. 11.00.**
4. Za termin złożenia oferty przyjęty będzie dzień i godzina otrzymania oferty przez zamawiającego.
5. Oferty złożone po terminie nie będą rozpatrywane.
6. Cena ofertowa jest ceną, za którą Wykonawca zobowiązuje się do wykonania przedmiotu zamówienia łącznie z podatkiem VAT naliczonym zgodnie z obowiązującymi przepisami w tym zakresie.
7. Cena ofertowa musi zawierać wszystkie koszty związane z prawidłową realizacją zamówienia zgodnie z opisem przedmiotu zamówienia, w tym koszty dostawy.
8. Cena ofertowa musi być wyrażona w złotych polskich i zaokrąglona do dwóch miejsc po przecinku.

VIII. Opis sposobu obliczania ceny.

1. Kryteria oceny ofert i ich znaczenie: Cena – znaczenie kryterium – 100 % .
2. Punkty zostaną obliczone wg wzoru:

$$\text{ilość uzyskanych punktów} = \frac{\text{najniższa cena brutto spośród badanych ofert}}{\text{cena brutto badanej oferty}} \times 100$$

ZSM

3. Wynik działania zostanie zaokrąglony do 2 miejsc po przecinku. Maksymalna liczba punktów jaką można uzyskać – 100.
4. Jako najkorzystniejsza zostanie wybrana oferta, która uzyska największą liczbę punktów spośród ofert podlegających rozpatrzeniu.

IX. Składanie ofert dodatkowych.

1. Jeżeli w postępowaniu o udzielenie zamówienia, w którym jedynym kryterium oceny ofert jest cena, nie można dokonać wyboru oferty najkorzystniejszej ze względu na to, że zostały złożone oferty o takiej samej cenie, Zamawiający wezwie Wykonawców, którzy złożyli te oferty, do złożenia w terminie określonym przez Zamawiającego ofert dodatkowych.
2. Wykonawcy, składając oferty dodatkowe nie mogą zaoferować cen wyższych niż zaoferowane w złożonych ofertach.

X. Okoliczności, w których oferta nie podlega rozpatrzeniu.

1. Treść oferty nie odpowiada treści zapytania ofertowego.
2. Jest nieważna na podstawie odrębnych przepisów.
3. Wykonawca złożył kilka ofert.

XI. Podstawa nieudzielenia zamówienia.

1. Nie złożono żadnej oferty podlegającej rozpatrzeniu.
2. Cena najkorzystniejszej oferty lub oferta z najniższą ceną przewyższa kwotę, którą Zamawiający zamierza przeznaczyć na sfinansowanie zamówienia, chyba że Zamawiający może zwiększyć tę kwotę do ceny najkorzystniejszej oferty.
3. W przypadku, o którym mowa w punkcie IX, zostały złożone oferty dodatkowe o takiej samej cenie.
4. Wystąpiła istotna zmiana okoliczności powodująca, że prowadzenie postępowania lub wykonanie zamówienia nie leży w interesie publicznym, czego nie można było wcześniej przewidzieć.
5. Postępowanie obarczone jest niemożliwą do usunięcia wadą uniemożliwiającą zawarcie niepodlegającej unieważnieniu umowy w sprawie zamówienia publicznego.
6. Zamawiający zastrzega sobie prawo do unieważnienia postępowania bez podania przyczyny.

XII. Informacje dodatkowe.

1. Zamawiający zastrzega sobie prawo sprawdzenia w toku badania i oceny ofert wiarygodności przedstawionych przez Wykonawców informacji zawartych w ofercie.
2. Zamawiający wykluczy z postępowania Wykonawców, co do których wskutek sprawdzenia wiarygodności ofert poweźmie informację o zawarciu w złożonej ofercie danych niezgodnych z prawdą.
3. Ofertę wykonawcy wykluczonego z postępowania uznaje się za odrzuconą.
4. Zamawiający bierze pod uwagę wyłącznie oferty przesłane na wskazany adres.
5. Informacja o wyborze najkorzystniejszej oferty zostanie przekazana wybranemu Wykonawcy.
6. Powiadomieni zostaną również Wykonawcy, którzy złożyli oferty w danym postępowaniu o udzielenie zamówienia (drogą elektroniczną lub telefonicznie).
7. Dostarczony Zamawiającemu przedmiot zamówienia będzie fabrycznie nowy, wolny od wad fizycznych i prawnych, oryginalnie zapakowany.
8. Wykonawca jest odpowiedzialny za wszelkie wady fizyczne oferowanego przedmiotu zamówienia i zobowiązuje się do natychmiastowej wymiany towaru na towar wolny od wad, podobnie jak w przypadku stwierdzenia niezgodności dostarczonego przedmiotu zamówienia z opisem przedmiotu zamówienia.
9. Zamawiający zastrzega sobie prawo rezygnacji z zakupu.

XIII. Klauzula informacyjna określające zasady przetwarzania danych osobowych przez Zamawiającego.

Zgodnie z art. 13 ogólnego rozporządzenia o ochronie danych osobowych z dnia 27 kwietnia 2016 r. (RODO) (Dz. Urz. UE L 119 z 04.05.2016) informujemy:

- administratorem Państwa przetwarzanych danych osobowych jest Zespół Szkół Mechanicznych nr 1 w Krakowie, reprezentowany przez Dyrektora, al. Mickiewicza 5, 31-120 Kraków, sekretariat@zsm1.krakow.pl;
- jeśli mają Państwo pytania dotyczące sposobu i zakresu przetwarzania danych osobowych mogą Państwo skontaktować się z Inspektorem Ochrony Danych: kontakt email: inspektor4@mjo.krakow.pl;
- administrator przetwarza Państwa dane osobowe na podstawie przepisów prawa tj. ustawy z dnia 11 września 2019 r. - Prawo zamówień publicznych (Pzp), których wartość nie przekracza 130 tys. zł oraz Regulaminu udzielania zamówień publicznych o wartości do kwoty 130 tys. złotych, zgodnie z art. 6 ust. 1 lit. c) RODO;
- Państwa dane osobowe przetwarzane są w celu związanym z postępowaniem o udzielenie zamówienia publicznego NA ZAKUP DOPOSAŻENIA PRACOWNI MECHATRONIKI, AUTOMATYKI I ROBOTYKI W ZESPOLE SZKÓŁ MECHANICZNYCH NR 1 im. SZCZEPANA HUMBERTA W KRAKOWIE Z DNIA 28.03.2024 r.;
- w związku z przetwarzaniem danych osobowych w celu, o których mowa powyżej odbiorcami Państwa danych osobowych mogą być osoby lub podmioty, które na podstawie zawartych umów przetwarzają dane osobowe w imieniu Administratora oraz podmioty uprawnione do uzyskiwania danych osobowych na podstawie przepisów prawa;
- Państwa dane osobowe będą przechowywane przez cały czas trwania umowy, a po tym czasie przez okres oraz w zakresie wymaganym przez przepisy obowiązującego prawa, tj. zgodne z kategoriami archiwalnymi, o których mowa w rozporządzeniu Prezesa Rady Ministrów z dnia 18 stycznia 2011 r. w sprawie instrukcji kancelaryjnej, jednolitych rzeczowych wykazów akt oraz instrukcji w sprawie organizacji i zakresu działania archiwów zakładowych, przez okres 5 lat od dnia zakończenia postępowania o udzielenie zamówienia publicznego;
- w związku z przetwarzaniem danych osobowych przysługują Państwu następujące uprawnienia: prawo dostępu, w tym prawo do uzyskania kopii; prawo do żądania poprawiania, sprostowania; prawo do żądania ograniczenia przetwarzania danych osobowych w przypadkach przewidzianych prawem, zaś nie przysługuje Państwu prawo do żądania usunięcia danych osobowych, prawo do przenoszenia danych, prawo sprzeciwu wobec przetwarzania danych;
- w przypadku powzięcia informacji o niezgodnym z prawem przetwarzaniu danych osobowych, przysługuje Państwu prawo wniesienia skargi do organu nadzorczego właściwego w sprawach ochrony danych osobowych tj. Prezesa Urzędu Ochrony Danych Osobowych;
- podanie przez Państwa danych osobowych jest warunkiem udziału w postępowaniu o udzielenie zamówienia publicznego;
- Państwa dane osobowe nie będą podlegać profilowaniu oraz automatycznemu podejmowaniu decyzji, nie będą przekazywane do państwa trzeciego, ani udostępniane organizacjom międzynarodowym.

Załączniki.

1. Formularz oferty
2. Oświadczenie Wykonawcy
3. Specyfikacja
4. Umowa

DYREKTOR
Zespołu Szkół Mechanicznych Nr 1
Szymoniak
mgr Barbara Szymoniak

Zespół Szkół Mechanicznych nr 1
im. Szczepana Humberta
31-120 Kraków, Al. Mickiewicza 5
tel. 12-422-64-43, tel. 12-422-68-04
faks 12-634-30-46

Załącznik nr 1

Zamawiający
Zespół Szkół Mechanicznych nr 1 w Krakowie

FORMULARZ OFERTOWY

1. Dane Wykonawcy

NAZWA: .....
SIEDZIBA: .....
Osoba wyznaczona do kontaktów: ..... tel. .....
e-mail: .....

Województwo : ..... e-mail: .....
Powiat: ..... nr tel: .....
NIP: ..... nr Regon: .....

2. Oferujemy wykonanie w całości przedmiotu zamówienia określonego w zapytaniu ofertowym DOPOSAŻENIE PRACOWNI MECHATRONIKI, AUTOMATYKI I ROBOTYKI W ZESPOLE SZKÓŁ MECHANICZNYCH NR 1 im. SZCZEPANA HUMBERTA W KRAKOWIE

CENA	wartość w zł	słownie
Netto	.....	.....
VAT	.....	.....
Brutto	.....	.....

3. Oświadczam/y, że zapoznałem/am/liśmy się z treścią zapytania ofertowego i nie wnoszę/simy do niego zastrzeżeń;
4. Udzielam/y gwarancji na okres .....
5. Oświadczam/y, że akceptujemy wskazany przez Zamawiającego termin płatności. Płatność przelewem na rachunek bankowy Wykonawcy wskazany na fakturze.
6. Do oferty załączam/y następujące dokumenty, które stanowią jej integralną część.
   - .....
   - .....

Prawdziwość powyższych danych potwierdzam/y własnoręcznym podpisem, świadom/i odpowiedzialności karnej wynikającej z art. 297 Kodeksu Karnego za przedłożenie nierzetelnego lub poświadczającego nieprawdę oświadczenia.

Data Podpis osoby uprawnionej

Załącznik 2

Oświadczenia wykonawcy

Ja składający niniejszą ofertę, biorący udział w procedurze o udzielenie zamówienia publicznego pn.

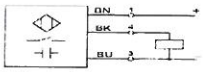
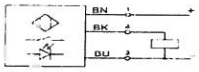
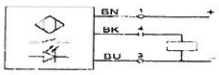
ZAKUP DOPOSAŻENIA PRACOWNI MECHATRONIKI, AUTOMATYKI I ROBOTYKI W ZESPOLE SZKÓŁ MECHANICZNYCH NR 1 IM. SZCZEPANA HUMBERTA W KRAKOWIE

oświadczam, że nie zachodzą w stosunku do mnie przesłanki wykluczenia z postępowania na podstawie art. 7 ust. 1 ustawy z dnia 13 kwietnia 2022 r. o szczególnych rozwiązaniach w zakresie przeciwdziałania wspieraniu agresji na Ukrainę oraz służących ochronie bezpieczeństwa narodowego (Dz. U. poz. 835).

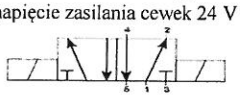
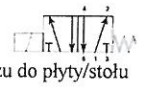
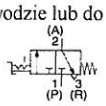
Data Podpis osoby uprawnionej

Lp.	Nazwa	Istotne funkcje – parametry techniczno- eksploatacyjne/uwagi	Jednostka miary	Ilość sztuk	Cena brutto	kwota brutto	parametr/producent
1	2	3	4				
1	Serwonapęd	napięcie zasilania: 5 V DC; nie posiada ogranicznika ruchu; typ: analogowe; do współpracy z modułem mikroprocesorowym	szt.	12			
2	Serwonapęd	napięcie zasilania: 24 V DC; nie posiada ogranicznika ruchu; typ: analogowe	szt.	12			
3	Serwomechanizm	napięcie zasilania: 5 V DC; z pomiarem kąta wychylenia 0°–180° typ: analogowe; do współpracy z modułem mikroprocesorowym	szt.	12			
4	Przemiennik częstotliwości wbudowany panel sterowania	napięcie zasilania 230 V, 50 Hz; napięcie wyjściowe 3x230V, 1÷100 Hz; dostosowany do silnika w Wyposażeniu; wejście analogowe 0÷10 V do zadawania częstotliwości; przekaźnikowe wyjście wielofunkcyjne; wejścia wielofunkcyjne 24 V DC PNP; uaktywnianie trybów pracy: obroty w przód, obroty w tył, natychmiastowe wyłączenie, wybór jednej z trzech predefiniowanych częstotliwości; zadawanie czasu przyspieszania i zatrzymania; montaż na szynie TH35 lub możliwość przykręcenia do płyty	szt.	6			
5	Przewód połączeniowy przemiennika z silnikiem	ekranowany, minimum 2 m	szt.	6			
6	Sterownik PLC z przewodem do programowania	minimum: 8 wejść cyfrowych / 6 wyjść cyfrowych; 2 wejścia analogowe z możliwością konfiguracji zakresów lub 4 wejścia analogowe: 2 wejścia analogowe 0÷10 V i 2 wejścia 4÷20 mA. 2 wyjścia analogowe z możliwością konfiguracji zakresów lub 4 wyjścia analogowe: 2 wyjścia analogowe 0÷10 V i 2 wyjścia 4÷20 mA; zasilanie 24 V DC; spełniający wymagania norm: IEC 61131- 1, IEC 61131-2, IEC 61131-3;	szt.	6			
7	Zasilacz napięcia stałego	24 V DC; prąd wyjściowy min. 4A, montowany na szynie TH35;	szt.	6			
8	Zasilacz do układu mikroprocesorowego, np. Arduino UNO	napięcie zasilania dostosowane do modułu mikroprocesorowego	szt.	6			
9	Zasilacz napięcia stałego	5 V DC, min. 1 A	szt.	6			
10	Zasilacz napięcia stałego	12 V DC, min. 3 A	szt.	6			
11	Przewód komunikacji do systemu mikroprocesorowego	przewód umożliwiający wgranie programu	szt.	6			
12	Stycznik	napięcie cewki 24 V DC; min. 3 zestyki główne NO; z możliwością zamontowania min. 2 bloków zestyków pomocniczych; montaż na szynie TH35;	szt.	12			

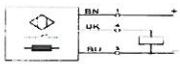
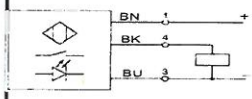
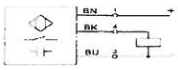
13	Blok zestyków pomocniczych stycznika1)	zestyki 1 NO + 1 NC; podwójne oznaczenia zacisków: 13(44), 14(43); 21(32), 22(31); odpowiedni do stycznika z Wyposażenia	szt.	**12**			
14	Przekaźnik elektromagnetyczny	cewka 24 V DC; min. 2 zestyki przełączne; montaż na szynie TH35	szt.	**24**			
15	Moduł przekaźnikowy	napięcie robocze 5 V DC, ilość kanałów minimum 4 maksymalny prąd 10A styki przełączne	szt.	**12**			
16	Uniwersalny przekaźnik czasowy	cewka 24 V DC; funkcje: opóźnione załączenie, opóźnione wyłączenie, dwa styki przełączne; montaż na szynie TH35	szt.	**12**			
17	Przekaźnik elektromagnetyczny	cewka 5 V DC; min. 2 zestyki przełączne; montaż na szynie TH35	szt.	**24**			
18	Wyłącznik silnikowy z co najmniej jednym stykiem pomocniczym	przystosowany do montażu na szynie TH 35; o zakresie prądu nastawczego umożliwiającym współpracę z posiadanym silnikiem trójfazowym	szt.	**6**			
19	Wyłącznik instalacyjny nadprądowy jednopolowy (1P)	B10, przystosowany do montażu na szynie TH 35	szt.	**12**			
20	Czujnik zbliżeniowy2) z uchwytem montażowym	indukcyjny; napięcie zasilania 24 V DC; PNP NO; 3-przewodowy; kabel o długości min. 1,5 m, końcówki przewodów kabla zakończone tulejkami zaciskowymi; cylindryczny gwintowany; z dwiema nakrętkami; nominalna strefa działania min. 2 mm; oznaczenia wyprowadzeń: BU, BN, BK	szt.	**12**			
21	Czujnik zbliżeniowy2) z uchwytem montażowym	indukcyjny; napięcie zasilania 5 V DC; PNP NO; 3-przewodowy; kabel o długości min. 1,5 m, końcówki przewodów kabla zakończone tulejkami zaciskowymi; cylindryczny gwintowany; z dwiema nakrętkami; nominalna strefa działania min. 2 mm; oznaczenia wyprowadzeń: BU, BN, BK	szt.	**12**			

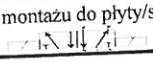
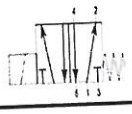
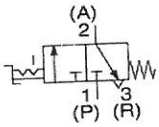
22	Czujnik zbliżeniowy2) z uchwytem montażowym	pojemnościowy: napięcie zasilania 24 V DC; PNP NO; 3-przewodowy; kabel o długości min. 1,5 m, końcówki przewodów kabla zakończone tulejkami zaciskowymi; cylindryczny gwintowany; z dwiema nakrętkami; nominalna strefa działania min. 2 mm; oznaczenia wyprowadzeń: BU, BN, BK 	szt.	**12**			
23	Czujnik optyczny2) z uchwytem montażowym	odbiciowy osiowy; napięcie zasilania 24 V DC; PNP NO; 3-przewodowy; kabel o długości min. 1 m, końcówki przewodów kabla zakończone tulejkami zaciskowymi; cylindryczny gwintowany; z dwiema nakrętkami; oznaczenia wyprowadzeń: BU, BN, BK 	szt.	**12**			
24	Czujnik optyczny2) z uchwytem montażowym	odbiciowy osiowy; napięcie zasilanie 5 V DC; PNP NO; 3-przewodowy; kabel o długości min. 1 m, końcówki przewodów kabla zakończone tulejkami zaciskowymi; cylindryczny gwintowany; z dwiema nakrętkami; oznaczenia wyprowadzeń: BU, BN, BK 	szt.	**12**			
25	Kontaktronowy czujnik położenia tłoka	zestyk NO; 2-przewodowy; kabel o długości min. 1m, końcówki przewodów kabla zakończone tulejkami zaciskowymi; przystosowany do zamocowania na cylindrze siłownika wymienionego w Wykazie	szt.	**12**			
26	Czujnik położenia tłoka	zestyk NO; 3-przewodowy; kabel o długości min. 1m, końcówki przewodów kabla zakończone tulejkami zaciskowymi; przystosowany do zamocowania na cylindrze siłownika wymienionego w specyfikacji	szt.	**12**			
27	Czujnik ultradźwiękowy odległości z uchwytem montażowym	napięcie zasilania: 5 V, zakres pomiarowy: od 2 do min. 100 cm, częstotliwość pracy: 40 kHz,	szt.	**12**			

28	Ultradźwiękowy czujnik odległości (analogowy) z uchwytem montażowym	napięcie zasilania: od 5 V do 12 V; interfejs: analogowy; częstotliwość pracy: 49,5 kHz; zakres pomiarowy: od 20 do min. 100 cm; wyprowadzenia: złącza zaciskowe	szt.	6			
29	Płytka, moduł mikroprocesorowy dedykowany do sterowania układów robotycznych	minimum 10 I/O w tym min. 2 wejścia analogowe oraz min. 2 wyjścia PWM	szt.	6			
30	Moduł dodatkowy do płytki mikroprocesorowej	mostek H (sterownik silników DC): dwukanałowy sterownik DRV8835; zasilanie dopasowane	szt.	12			
31	Silnik DC	napięcie zasilające 5–12 V DC	szt.	6			
32	Przycisk sterowniczy	zestyk NO; monostabilny; wciskany; montowany na szynie TH35;	szt.	24			
33	Przycisk sterowniczy	zestyk NC; monostabilny; wciskany; montowany na szynie TH35;	szt.	24			
34	Przycisk sterowniczy	zestyk NO; bistabilny; wciskany; montowany na szynie TH35;	szt.	24			
35	Przycisk sterowniczy	zestyk NC; bistabilny; wciskany; montowany na szynie TH35;	szt.	12			
36	Przycisk sterowniczy	zestyk NO i NC; monostabilny; wciskany; montowany na szynie TH35;	szt.	12			
37	Łącznik krańcowy	sterowany dźwignią z rolką; zestyki: min. 1 NO i 1 NC (niezależne);	szt.	12			
38	Potencjometr	rezystancja: 10 kΩ; moc: 0,5 W; charakterystyka: liniowa; montaż na szynie TH35; z zamocowanymi przewodami o długości minimum 1 m	szt.	12			
39	Zadajnik sygnału analogowego do sterownika PLC lub przemiennika częstotliwości	sygnały: napięciowy 0÷10 V, prądowy 4÷20 mA, z wyświetlaczem wartości sygnału	szt.	6			
40	Lampka sygnalizacyjna	napięcie znamionowe 24 V DC; montaż na szynie TH35; kolor czerwony;	szt.	12			
41	Lampka sygnalizacyjna	napięcie znamionowe 24 V DC; montaż na szynie TH35; kolor żółty;	szt.	12			
42	Lampka sygnalizacyjna	napięcie znamionowe 24 V DC; montaż na szynie TH35; kolor zielony;	szt.	12			
43	Lampka sygnalizacyjna	napięcie znamionowe 5 V DC; kolor czerwony; do współpracy z modułem mikroprocesorowym; montaż na szynie TH35; np. dioda LED z rezystorem	szt.	12			
44	Lampka sygnalizacyjna	napięcie znamionowe 5 V DC; kolor żółty; do współpracy z modułem mikroprocesorowym; montaż na szynie TH35; np. dioda LED z rezystorem	szt.	12			

45	Lampka sygnalizacyjna	napięcie znamionowe 5 V DC; kolor zielony; do współpracy z modułem mikroprocesorowym; montaż na szynie TH35; np. dioda LED z rezystorem	szt.	**12**			
46	Chwytak metalowy	kompletny chwytak wyposażony w komplet serwonapędów dostosowany do posiadanego mikrokontrolera	szt.	**6**			
47	Chwytak pneumatyczny podciśnieniowy	minimalny udźwig: umożliwia podniesienie 200 g obowiązuje od roku szkolnego 2024/2025	szt.	**6**			
48	Chwytak elektryczny	minimalny zakres od 20 do 50 mm; 24 VDC, obowiązuje od roku szkolnego 2024/2025	szt.	**6**			
49	Siłownik pneumatyczny dwustronnego działania	z jednostronnym tłoczyskiem; z magnetyczną sygnalizacją położenia tłoka; tłoczysko z gwintem zewnętrznym; skok tłoka min. 100 mm możliwość montażu do płyty/stołu	szt.	**6**			
50	Siłownik pneumatyczny jednostronnego działania	pchający; z jednostronnym tłoczyskiem, z magnetyczną sygnalizacją położenia tłoka; tłoczysko z gwintem zewnętrznym; skok tłoka min. 50 mm możliwość montażu do płyty/stołu	szt.	**6**			
51	Pneumatyczny elektrozawór rozdzielający	3/2 NC, monostabilny; ze sprężyną zwrotną; napięcie zasilania cewki 24 V DC możliwość montażu do płyty/stołu	szt.	**6**			
52	Pneumatyczny elektrozawór rozdzielający	5/2 bistabilny; napięcie zasilania cewek 24 V DC;  możliwość montażu do płyty/stołu	szt.	**6**			
53	Pneumatyczny elektrozawór rozdzielający	5/2 monostabilny; ze sprężyną zwrotną; napięcie zasilania cewki 24 V DC;  możliwość montażu do płyty/stołu	szt.	**6**			
54	Zawór dławiąco-zwrotny	ciśnienie robocze 0÷10 bar; montowany na przewodach, pokrętło regulacyjne.	szt.	**18**			
55	Pneumatyczny zawór odcinająco-odpowietrzający	3/2 montowany na przewodzie lub do płyty/stołu 	szt.	**6**			
56	Trójnik pneumatyczny	typu T; dla przewodu pneumatycznego, przystosowany do średnicy złącz pneumatycznych	szt.	**24**			
57	Szybkozłącza pneumatyczne	dostosowane do elementów pneumatycznych wymienionych w specyfikacji i do średnicy przewodów będących w wyposażeniu ośrodka	szt.	**240**			

58	Tłumik hałasu	dostosowany do posiadanych zaworów	szt.	36			
59	Złączka na szynę TH353)	niebieska; przelotowa; 1-poziomowa; 4-przewodowa; przekrój przewodu 2,5 mm2	szt.	60			
60	Złączka na szynę TH353)	czerwona; przelotowa; 1-poziomowa; 4-przewodowa; przekrój przewodu 2,5 mm2	szt.	60			
61	Złączka na szynę TH353)	żółto-zielona; przelotowa; 1-poziomowa; 4-przewodowa; przekrój przewodu 2,5 mm2	szt.	12			
62	Złączka na szynę TH353)	szara lub beżowa; przelotowa; 1-poziomowa; 4-przewodowa; przekrój przewodu 2,5 mm2	szt.	120			
63	Mostek wtykany do złączek3)	niebieski; 5-biegunowy; do złączek wymienionych w Wyposażeniu	szt.	18			
64	Mostek wtykany do złączek3)	niebieski; 3-biegunowy; do złączek wymienionych w Wyposażeniu	szt.	18			
65	Mostek wtykany do złączek3)	niebieski; 2-biegunowy; do złączek wymienionych w Wyposażeniu	szt.	36			
66	Mostek wtykany do złączek3)	czerwony; 5-biegunowy; do złączek wymienionych w Wyposażeniu	szt.	18			
67	Mostek wtykany do złączek3)	czerwony; 3-biegunowy; do złączek wymienionych w Wyposażeniu	szt.	18			
68	Mostek wtykany do złączek3)	czerwony; 2-biegunowy; do złączek wymienionych w Wyposażeniu	szt.	18			
69	Ścianka końcowa do złączek3)	do złączek 4-przewodowych wymienionych w Wyposażeniu	szt.	48			
70	Blokada końcowa do złączek na szynę	(np. Weidmüller EW 35 0383560000 lub 9540000000 lub WAGO 249-116)	szt.	60			
71	Chwytak pneumatyczny podciśnieniowy	minimalny udźwig: umożliwia podniesienie 200 g	szt.	8			
72	Chwytak elektryczny	minimalny zakres od 20 do 50 mm; napięcie pracy 24 VDC	szt.	8			
73	Sterownik PLC wraz z modułem wejść i wyjść analogowych	minimum: 8 wejść cyfrowych / 6 wyjść cyfrowych; 2 wejścia analogowe z możliwością konfiguracji zakresów lub 4 wejścia analogowe: 2 wejścia analogowe 0÷10 V i 2 wejścia 4÷20 mA. 2 wyjścia analogowe z możliwością konfiguracji zakresów lub 4 wyjścia analogowe: 2 wyjścia analogowe 0÷10 V i 2 wyjścia 4÷20 mA; zasilanie 24 V DC; spełniający wymagania norm: IEC 61131- 1, IEC 61131-2, IEC 61131-3; PROGRAMOWANIE W JĘZYKU WIN PROLADDER, JĘZYK DRABINKOWY, JĘZYK SFC	szt.	6			
74	Zasilacz napięcia stałego	24 V DC; prąd wyjściowy min. 4 A montowany na szynie TH35;	szt.	6			
75	Przycisk sterowniczy	zestyk NO; monostabilny; wciskany; montowany na szynie TH35;	szt.	24			
76	Przycisk sterowniczy	zestyk NC; monostabilny; wciskany; montowany na szynie TH35;	szt.	12			
77	Przycisk sterowniczy	zestyk NO i NC; monostabilny; wciskany; montowany na szynie TH35;	szt.	12			
78	Przycisk sterowniczy	zestyk NO; bistabilny; wciskany; montowany na szynie TH35;	szt.	24			
79	Przycisk sterowniczy	zestyk NC; bistabilny; wciskany; montowany na szynie TH35;	szt.	12			
80	Przełącznik przekręcany	dwupozycyjny bistabilny zestyk NO montowany na szynie TH35;	szt.	12			
81	Lampka sygnalizacyjna	napięcie znamionowe 24 V DC; montaż na szynie TH35; kolor czerwony;	szt.	12			
82	Lampka sygnalizacyjna	napięcie znamionowe 24 V DC; montaż na szynie TH35; kolor żółty;	szt.	12			

83	Lampka sygnalizacyjna	napięcie znamionowe 24 V DC; montaż na szynie TH35; kolor zielony;	szt.	**12**			
84	Złączka na szynę TH353)	niebieska; przelotowa; 1-poziomowa; 4-przewodowa; przekrój przewodu 2,5 mm2 np. WeidmullerSAK 4/EN niebieska (0467460000), WAGO 2002-1204)	szt.	**60**			
85	Złączka na szynę TH353)	czerwona; przelotowa; 1-poziomowa; 4-przewodowa; przekrój przewodu 2,5 mm2 (np. WeidmullerSAK 4/EN czerwona (0467460000), WAGO 2002-1203)	szt.	**60**			
86	Złączka na szynę TH353)	szara lub beżowa; przelotowa; 1-poziomowa; 4-przewodowa; przekrój przewodu 2,5 mm2	szt.	**120**			
87	Złączka na szynę TH353)	żółto-zielona; przelotowa; 1-poziomowa; 4-przewodowa; przekrój przewodu 2,5 mm2	szt.	**12**			
88	Mostek wtykany do złączek3)	niebieski; 3-biegunowy; do złączek ze specyfikacji	szt.	**18**			
89	Mostek wtykany do złączek3)	czerwony; 3-biegunowy; do złączek ze specyfikacji	szt.	**18**			
90	Ścianka końcowa do złączek3)	do złączek 4-przewodowych ze specyfikacji	szt.	**60**			
91	Blokada końcowa do złączek na szynę	(np. Weidmüller EW 35 0383560000 lub 9540000000 lub WAGO 249-116)	szt.	**60**			
92	Czujnik zbliżeniowy2) z uchwytem montażowym	indukcyjny; napięcie zasilania 24 V DC; PNP NO; 3-przewodowy; kabel o długości min. 1,5 m, końcówki przewodów kabla zakończone tulejkami zaciskowymi; cylindryczny gwintowany; z dwiema nakrętkami; nominalna strefa działania min. 2 mm; oznaczenia wyprowadzeń: BU, BN, BK 	szt.	**12**			
93	Czujnik optyczny2) z uchwytem montażowym	odbiciowy osiowy; napięcie zasilanie 24 V DC; PNP NO; 3-przewodowy; kabel o długości min. 1m, końcówki przewodów kabla zakończone tulejkami zaciskowymi; cylindryczny gwintowany; z dwiema nakrętkami; oznaczenia wyprowadzeń: BU, BN, BK 	szt.	**12**			
94	 Czujnik zbliżeniowy2) z uchwytem montażowym	pojemnościowy; napięcie zasilania 24 V DC; PNP NO; 3-przewodowy; kabel o długości min. 1,5 m, końcówki przewodów kabla zakończone tulejkami zaciskowymi; cylindryczny gwintowany; z dwiema nakrętkami; nominalna strefa działania min. 2 mm; oznaczenia wyprowadzeń: BU, BN, BK	szt.	**12**			
95	Czujnik położenia tłoka2)	zestyk NO; 2-przewodowy; kabel o długości min. 1 m, końcówki przewodów kabla zakończone tulejkami zaciskowymi; przystosowany do zamocowania na cylindrze siłownika wymienionego w specyfikacji	szt.	**12**			

96	Czujnik położenia tłoka2)	zestyk NO; 3-przewodowy; kabel o długości min. 1 m, końcówki przewodów kabla zakończone tulejkami zaciskowymi; przystosowany do zamocowania na cylindrze siłownika wymienionego w specyfikacji	szt.	12			
97	Przekaźnik elektromagnetyczny	cewka 24 V DC; min. 2 zestyki przełączne; sygnalizacja zadziałania; przycisk testujący; montaż na szynie	szt.	24			
98	Nóż monterski		szt.	6			
99	Nóż do cięcia przewodów pneumatycznych	średnica przewodów 4, 6 mm, przewody tworzywo sztuczne	szt.	6			
100	Zespół przygotowania powietrza	zawór odcinający, filtr, manometr, zawór redukcyjny, możliwość montażu do płyty/stołu	szt.	6			
101	Siłownik pneumatyczny dwustronnego działania	z jednostronnym tłoczyskiem; z magnetyczną sygnalizacją położenia tłoka; tłoczysko z gwintem zewnętrznym; skok tłoka min. 100 mm; możliwość montażu do płyty/stołu	szt.	6			
102	Siłownik pneumatyczny jednostronnego działania	pchający; z jednostronnym tłoczyskiem, z magnetyczną sygnalizacją położenia tłoka; tłoczysko z gwintem zewnętrznym; skok tłoka min. 50 mm; możliwość montażu do płyty/stołu	szt.	6			
103	Pneumatyczny elektrozawór rozdzielający	3/2 NC, monostabilny; ze sprężyną zwrotną; napięcie zasilania cewki 24 V DC, sterowanie elektryczne, manualne możliwość montażu do płyty/stołu	szt.	6			
104	Pneumatyczny elektrozawór rozdzielający	5/2 bistabilny; sterowanie elektryczne, sterowanie manualne napięcie zasilania cewek 24 V DC; możliwość montażu do płyty/stołu 	szt.	6			
105	Pneumatyczny elektrozawór rozdzielający	5/2 monostabilny; ze sprężyną zwrotną; napięcie zasilania cewki 24 V DC; sterowanie elektrycznei manualne możliwość montażu do płyty/stołu 	szt.	6			
106	Zawór dławiąco-zwrotny	ciśnienie robocze 0÷10 bar; montowany na przewodach, pokrętło regulacyjne.	szt.	18			
107	Pneumatyczny zawór odcinająco-odpowietrzający	3/2 montowany na przewodzie lub do płyty/stołu sterowanie manualne 	szt.	6			

108	Trójnik pneumatyczny	typu T; dla przewodu pneumatycznego; przystosowany do średnicy złącz pneumatycznych 6 mm	szt.	**24**			
109	Szybkozłącza pneumatyczna	dostosowana do elementów pneumatycznych wymienionych w specyfikacji i do średnicy przewodów 6 mm będących w wyposażeniu ośrodka	szt.	**180**			
110	Tłumik hałasu	dostosowany do posiadanych zaworów	szt.	**36**			
111	Multimetr cyfrowy	pomiar U, I (AC i DC), R, tester ciągłości obwodu; ręczna zmiana zakresów	szt.	**6**			
112	Miara zwijana	o długości minimum 2 m	szt.	**6**			
113	Stoper	minimalny zakres od 0 do 60 s	szt.	**6**			
114	Suwmiarka uniwersalna	noniuszowa o działce elementarnej 0,05 mm	szt.	**6**			
115	WTYK 50 PIN FANUC TYP "DAMSKI"	Pozwalająca na wyprowadzenie sygnałów cyfrowych z kontrolera robota fanuc w celu wykorzystania ich do współpracy z urzadzeniami peryferyjnymi za pośrednictwem modułu opartego na transoptorach na napięcie 24 VDC	szt.	**8**			
116	Rozdzielnia - skrzynka elektryczna	ROZDZIELNIA SKRZYNKA OBUDOWA ELEKTRYCZNA ABS IP65 50x40x18, przednie zamknięcie transparentne,	szt.	**8**			
117	Moduł komunikacyjny RS 485	Moduł komunikacyjny RS 485 do komunikacji sterownik PLC - panel doykowy, obsługujący sterowniki z grupy FBS Fatek lub równoważny obsługujący grupę sterowników FSB Fatek, z możliwością wpięcia modułu do systemu sterownika PLC i obsługi kablowej.	szt.	**10**			
118	Moduł komunikacyjny RS 485	Moduł komunikacyjny RS 485 do komunikacji sterownik PLC - panel doykowy, obsługujący sterowniki z grupy B1 32M Fatek lub równoważny obsługujący sterowniki B1 32 M, z możliwością wpięcia modułu do systemu sterownika PLC i obsługi kablowej.	szt.	**10**			
119	Silnik prądu stałego z przekładnią	Silnik prądu stałego z przekładnią typu reduktor, napięcie pracy 24 VDC, średnica wału silnika 5 mm,	szt.	**10**			
120	Falownik	Falownik, moc 0,4 kV, zasilanie prąd jednofazowy, minimum 2 wejścia cyfrowe, minimum dwa wejścia analogowe, łącze eternetowe. napięcie zasilania 230 V, 50 Hz; napięcie wyjściowe 3x230V, 1÷100 Hz; dostosowany do silnika w Wyposażeniu; wejście analogowe 0÷10 V do zadawania częstotliwości; przekaźnikowe wyjście wielofunkcyjne; wejścia wielofunkcyjne 24 V DC PNP; uaktywnianie trybów pracy: obroty w przód, obroty w tył, natychmiastowe wyłączenie, wybór jednej z trzech predefiniowanych częstotliwości; zadawanie czasu przyspieszania i zatrzymania; montaż na szynie TH35 lub możliwość przykręcenia do płyty	szt.	**6**			

121	Regulator PWM	Regulator PWM, napięcie zasilania 24 VDC, obciążalność prądowa min. 3A, regulacja manulana pokrętłem, śrubowy montaż płytki regulatora .	szt.	5			
122	Moduł transoptorowy przekaźnikowy	Moduł 8 kanałowy, napięcie pracy 24 VDC, możliwość przełączania NPN/PNP, płytka z możliwością zamocowania mechanicznego/śrubowego.	szt.	12			
123	Korytko grzebieniowe	Korytka grzebieniowe 40mmX40 mm, kolor szary, długość listew 2 m	szt.	5			
124	Szlifierka kątowa	Szlifierka kątowa, zasilanie 230 VAC, tarcza tnąca 110 mm, moc minimum 1000 W.	szt.	1			
125	Zasilacz 24 VDC	Zasilacz 24 VDC, obciążalność prądowa min. 4 A, mocowanie na TH 35, zaciski wejścia i wyjścia śrubowe, sygnalizacja pracy - kontrolka LED lub inna, wysokość maksimum 100 mm	szt.	10			

WZÓR

Załącznik nr 4

Umowa nr .....

zawarta w dniu .....

na realizację doposażenia pracowni mechatroniki, automatyki i robotyki w Zespole Szkół Mechanicznych nr 1 w Krakowie

pomiędzy
Gminą Miejską Kraków pl. Wszystkich Świętych 3-4, 31-004 Kraków
Odbiorca : Zespół Szkół Mechanicznych nr 1 im. Szczepana Humberta w Krakowie
NIP – 6761013717
reprezentowaną przez :
mgr Barbarę Szymoniak, Dyrektora Zespołu Szkół Mechanicznych nr 1 w Krakowie, działającą na podstawie pełnomocnictwa nr 212/2016 Prezydenta Miasta Krakowa z dnia 21 września 2016 roku, zwaną dalej Zamawiającym.
a
.....
.....
.....
zwanym dalej Wykonawcą

A. Przedmiot umowy

1) Przedmiotem umowy jest dostawa asortymentu zgodnie z wykazem i ilością w **załączniku nr 3 – Opis przedmiotu zamówienia zapytania ofertowego.**
2) Dostawa przeprowadzona będzie przez Wykonawcę zgodnie z obowiązującymi w tym zakresie przepisami prawa wynikającymi z art. 43 ust. 9 ustawy z dnia 11 marca 2004 r. o podatku od towarów i usług (tekst aktualny: Dz. U. z 2022 r. poz.931 ze zm.)
3) Z tytułu zmian zakresu przedmiotu zamówienia z uwagi na zmiany w/w przepisów Dostawcy nie będą przysługiwały jakiekolwiek roszczenia, w tym roszczenia finansowe.
4) Celem dostawy jest doposażenie pracowni mechatroniki, automatyki i robotyki w ZSM nr 1 w sprzęt zgodny z **załącznikiem nr 3, stanowiącym integralną część zaproszenia do składania ofert z dnia 28.03.2024 r.**
5) Adres dostawy zamówienia: **Zespół Szkół Mechanicznych nr 1**
   al. Mickiewicza 5
   31-120 Kraków
   Dodatkowe szczegóły techniczne i warunki dostawy zgodne z ustaleniami pomiędzy Dostawcą i Zamawiającym dopuszczone są w formie mailowej i telefonicznej.

B. Terminy realizacji zamówienia

Dostawa sprzętu zrealizowana będzie przez Dostawcę w terminie wynikającym z przysłanej oferty **tj. do 10.05.2024 r.**

Powyższy termin oznacza, że Dostawca zobowiązuje się, że w tym terminie, zrealizuje wszystkie wymagane dostawy przewidziane realizacją zamówienia.

C. Obowiązki Dostawcy

1) Dostawca dostarczy asortyment zgodnie z warunkami technicznymi opisanymi w **załączniku nr 3 zapytania ofertowego.**
2) Dostawca zapewni zgodną z warunkami technicznymi i ustaleniami z Zamawiającym dostawę sprzętu w stanie technicznym wskazującym na brak uszkodzeń i pozbawionych wad wynikających z transportu.
3) Dostawca poinformuje na bieżąco Zamawiającego o problemach mogących mieć wpływ na realizację dostawy (np. o przypadkach braku możliwości dostawy do wyznaczonego miejsca) lub innych istotnych uwarunkowaniach na etapie realizacji zamówienia.
4) Dostawca dostarczy Zamawiającemu komplet dokumentacji wynikającej z charakteru realizacji zamówienia, w tym kart gwarancyjnych, dokumentacji technicznej i innych niezbędnych dokumentów.

D. Realizacja zamówienia

Termin realizacji dostawy : do 10.05.2024 r. do godz. 15.00.

Rozliczenie finansowe nastąpi na podstawie faktury, po przekazaniu Zamawiającemu wszystkich wymaganych składników zamówienia i dokumentacji.

Koordynatorzy uprawnieni do kontaktów z Wykonawcą w sprawach związanych ze zrealizowaniem umowy: p. Waldemar Nowak, tel. 508 373 078, e-mail: sekretariat@zsm1.krakow.pl

....

Dostawca Zamawiający