

調達物品の仕様及び特質（1）

1. 品名： 協働ロボットシステム

2. 数量： 一式

3. 納入場所： 公益財団法人 燕三条地場産業振興センター  
リサーチコア1階 テクノセンター  
新潟県三条市須頃1-17  
TEL 0256-35-7811

4. 納入期限： 令和4年3月18日

5. 規格品質

参考機種：株式会社デンソーウェーブ製協働ロボット「COBOTTA」

(1) 機器の仕様

ア. メーカー	日本国内メーカー
イ. 軸数	6軸（アーム部）+1軸（電動グリップ部）
ウ. ブレーキ	1, 2, 3, 4, 5軸ブレーキ付
エ. アーム長	340mm以上
オ. 機械の大きさ（収納時）	
a. 機械の高さ	400mm以下
b. 機械の幅	400mm以下
c. 機械の奥行	300mm以下
d. 機械重量	3kg以上 10kg以下（本体のみ）
カ. 位置繰り返し精度	±0.05mm以下
キ. 搭載OS	標準ロボットOS版

## 別紙

ク. IO タイプ	NPN
ケ. 可搬重量	1.0kg以下
コ. ハンドツール	電動グリッパ

### (2) 付属品及び装備に関する仕様

搬入に併せて次の付属品を同時に納入すること

- ア. AC ケーブルを装備のこと
- イ. ベースプレートセットを装備のこと
- ウ. MINI I/O ケーブル (8m) を装備のこと
- エ. AF カメラセットを装備のこと
- オ. PoE HUB ネットワークスイッチを付属のこと
  - ・PoE ポート数 : 4つ以上
  - ・PoE LAN ケーブル : カテゴリ 5e
- カ. アフターサービス ベーシックプラン1年分を装備のこと
- キ. 日本語簡易取扱説明書を2セット用意すること
- ク. PC 上で動作・位置教示の出来るソフトウェアを用意すること

### (3) 搬入・据付に関する仕様

- ア. 納入にあたっては、設置作業に必要なものをすべて付属した上で、発注者が指定する場所に設置すること
- イ. 電源接続工事 (電源の確保、ブレーカの確認、配線工事等)、調整、試運転を行い、正常に動作することを確認すること
- ウ. 初期試運転では、納入メーカーと当センター担当者の立会いのもと、初期立上げに必要な物品をすべて用意し、適正な動作性能等を確認の後引渡しとする
- エ. 搬入日時は、発注者の指定日時に行うこと

### (4) 保守、メンテナンスに関する仕様

- ア. 納入後1年間は、必要となる保守、メンテナンスに関する質問等に迅速かつ無償で対応すること
- イ. 1日間以上の操作説明会を実施すること
- ウ. 納入品に関する保守交換部品等は、納入8年以上供給可能であること

## 6. 検収条件

### (1) 契約物品全納

- ア. 応札仕様書のと通りの構成品すべて納入すること
- イ. 仕様書のと通りの構成及び性能を確認すること

(2) 動作確認

- ア. 25mm立方体の樹脂を指示された動作で移動できること
- イ. 当センターが用意した制御用 PC またはタブレット端末で、ロボットの制御が出来ること

7. その他

この仕様書に記載のない事項であっても運用上、機能上及び構造上具備しなければならない事項については、すべて受注者の責任のもとで充足するものとし、この仕様書に明示されていない事項及び記載内容に疑義が生じた場合は、受注者はその都度発注者と協議するものとする

調達物品の仕様及び特質（2）

1. 品 名： 協働ロボットシステム

2. 内 容

参考機種：株式会社デンソーウェーブ

COBOTTA AF カメラオプション付

- (1) 協働ロボット・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・ 1 式
- (2) AC ケーブル・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・ 1 式
- (3) ベースプレートセット・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・ 1 式
- (4) MINI I/O ケーブル（8m）・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・ 1 式
- (5) AF カメラセット・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・ 1 式
- (6) PoE HUB ネットワークスイッチ・・・・・・・・・・・・・・・・ 1 式