

Pytanie	Tak	Nie	Komentarz
CHARAKTERYSTYKA CHWYTAKA			
Proszę o prezentację oraz szczegółową charakterystykę chwytaka dedykowanego do manipulacji książkami w różnych typach opraw.	☐	☐	
Jaki rodzaj konstrukcji zastosowano w chwytaku i jakie są zalety tego rozwiązania ?	☐	☐	
Jakie rozwiązania techniczne gwarantują obsługę zróżnicowanych produktów poligraficznych?	☐	☐	
Z jakich materiałów wykonany jest chwytak i czy powierzchnie mające kontakt z produktem posiadają specjalistyczne wykończenie?	☐	☐	
W jakie rozwiązania ochronne wyposażony jest chwytak, aby zapobiegać uszkodzeniom książek podczas przenoszenia?	☐	☐	
Czy system umożliwia precyzyjną regulację siły uchwytu w zależności od typu oprawy książkowej?	☐	☐	
Jakie minimalne i maksymalne wymiary publikacji obsługuje chwytak ?	☐	☐	
Jaką minimalną i maksymalną wysokość stosu publikacji obsługuje chwytak ?	☐	☐	
Czy system rozpozna błędny wymiar publikacji ?	☐	☐	
Czy system rozpozna błędną wysokość stosu ?	☐	☐	
Jaki jest maksymalny udźwig chwytaka przy przenoszeniu stosów książek?	☐	☐	
PARAMETRY ROBOTA			
Jakie są wymagania przestrzenne do instalacji systemu (z uwzględnieniem stref bezpieczeństwa)?	☐	☐	
Jakie media są wymagane do działania systemu (prąd, sprężone powietrze, wentylacja)?	☐	☐	
Proszę o podanie parametrów technicznych robota oraz informacji o jego udźwigu.	☐	☐	
Jaka jest maksymalna prędkość pracy robota przy pełnym obciążeniu?	☐	☐	
Jaka jest maksymalna wysokość palety, z którą robot może pracować?	☐	☐	
Czy robot potrafi rozpoznać różnice w wysokości stosu na palecie? Jak odbywa się jej kompensacja?	☐	☐	
Jak robot radzi sobie z niestabilnymi stosami materiałów?	☐	☐	
Jakie systemy bezpieczeństwa posiada robot w przypadku utraty stabilności przenoszonego stosu?	☐	☐	
Jak wygląda procedura przygotowania robota do pracy z nowym formatem produktu?	☐	☐	
SYSTEM PRZEKAZYWANIA BLOKÓW			
Proszę przedstawić budowę i zasadę działania transportera rolkowego	☐	☐	
Jakie są wymiary transportera i maksymalna szerokość obsługiwanych stosów?	☐	☐	
Czy transporter posiada system precyzyjnego pozycjonowania stosów?	☐	☐	
Czy istnieje możliwość regulacji wysokości odbiornika?	☐	☐	
Jaka jest maksymalna waga stosu, którą może obsłużyć transporter?	☐	☐	
Czy transporter oferuje możliwość pracy z różnymi prędkościami? Jakie są minimalne i maksymalne wartości?	☐	☐	
Czy transporter posiada funkcję buforowania stosów? Ile stosów może znajdować się jednocześnie na transporterze?	☐	☐	
Czy transporter jest zintegrowany z robotem? Czy korzystają ze wspólnego systemu sterowania?	☐	☐	
Jakie zabezpieczenia chroniące produkt przed uszkodzeniem posiada transporter?	☐	☐	
WYDAJNOŚĆ ROBOTA			
Ile cykli na minutę wykonuje robot w standardowych warunkach pracy?	☐	☐	
Jaka jest maksymalna wydajność systemu (liczba stosów na minutę)?	☐	☐	
Czy parametry produktu (waga, format) mają wpływ na wydajność systemu?	☐	☐	
Czy odległość między miejscem pobierania a odkładania wpływa na tempo pracy?	☐	☐	

Czy występuje spadek wydajności przy długotrwałej pracy (np. przez 8 godzin)?	☐	☐	
Jakie możliwości regulacji parametrów pracy oferuje robot?	☐	☐	
OPROGRAMOWANIA			
Proszę zaprezentować funkcję wizualizacji ułożenia książek na palecie.	☐	☐	
Jak wygląda interfejs sterowania systemem i jakie metody obsługi oferuje (panel dotykowy czy inne metody sterowania)?	☐	☐	
Jak wygląda proces programowania i zmiany formatu obsługiwanych produktów? W jaki sposób można modyfikować ustawienie poszczególnych książek na palecie?	☐	☐	
Czy system oferuje podgląd wizualizacji ułożenia książek na palecie?	☐	☐	
Czy system umożliwia zapisywanie i szybkie wczytywanie gotowych szablonów dla powtarzalnych produkcji?	☐	☐	
Czy system umożliwia układanie różnych produktów na jednej palecie ?	☐	☐	
Ile czasu zajmuje przebrojenie systemu przy zmianie formatu lub rodzaju produktu?	☐	☐	
Czy dostępny jest interfejs w języku polskim? Jakie inne języki są obsługiwane?	☐	☐	
Czy możliwe jest zdalne monitorowanie pracy robota? Jakie dane są dostępne w czasie rzeczywistym?	☐	☐	
PALETY			
Proszę o prezentację miejsca odkładczego palet	☐	☐	
Jakie formaty palet obsługuje system? Czy istnieje możliwość zastosowania niestandardowych wymiarów?	☐	☐	
Czy urządzenie wykrywa obecności palety?	☐	☐	
Czy system rozpoznaje wymiar palety ?	☐	☐	
Czy system automatycznie wykrywa wysokość palety?	☐	☐	
Czy robot samodzielnie dostosowuje schemat paletyzacji do wymiarów wykrytej palety?	☐	☐	
Czy system obsługuje dwa stanowiska paletowe? Jak odbywa się przełączanie między nimi?	☐	☐	
Jak przebiega proces wymiany pełnionej palety na pustą? Czy system zapewnia ciągłość pracy?	☐	☐	
W jaki sposób system informuje operatora o konieczności wymiany palety?	☐	☐	
Czy możliwa jest jednoczesna praca z wykorzystaniem różnych typów palet?	☐	☐	
Jaka jest maksymalna wysokość palety ?	☐	☐	
PRZEKŁADKI			
Proszę zaprezentować zasobnik przekładek między warstwami oraz przedstawić jego budowę	☐	☐	
Jak działa mechanizm pobierania i układania przekładek?	☐	☐	
Jak przebiega proces programowania przekładek między warstwami?	☐	☐	
Jaka jest pojemność magazynu przekładek? Jak często trzeba je uzupełniać?	☐	☐	
Czy system monitoruje stan zapasu przekładek i informuje o ich braku?	☐	☐	
Jakie rodzaje przekładek (materiał, grubość, wymiary) obsługuje system?	☐	☐	
Czy istnieje możliwość zastosowania niestandardowych przekładek? Jak wygląda ich konfiguracja?	☐	☐	
Jakie rozwiązania zapobiegają przywieraniu przekładek do siebie?	☐	☐	
Czy zasobnik przekładek jest zintegrowany z głównym systemem sterowania robota?	☐	☐	
INNE			
Czy robot posiada certyfikację uprawniającą do pracy w trybie współpracy z człowiekiem	☐	☐	
Jakie systemy bezpieczeństwa posiada robot dla ochrony operatorów ?	☐	☐	
Czy robot może pracować w zapyłonym środowisku i jakie rozwiązania chronią go w takich warunkach?	☐	☐	
Czy istnieje możliwość zmiany lokalizacji stanowiska z robotem w obrębie zakładu?	☐	☐	
Jakie są perspektywy rozbudowy o dodatkowe funkcje lub moduły?	☐	☐	