

**Nr sprawy: 17/2020/BK/AutoInvent Załącznik nr 2 do Zapytania ofertowego**

Opis przedmiotu zamówienia - wymagane parametry techniczne urządzenia

NR 17/2020/BK/AutoInvent

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **A** | **B** | **C** | **D** |
| **Lp.** | **Parametry techniczne urządzenia** | **Spełnienie parametrów minimum oferowanego urządzenia** *(należy poniżej wpisać parametry oferowanego urządzenia)* | **Nazwa i symbol producenta**  *(należy poniżej wpisać nazwę  i symbol producenta oferowanego urządzenia)\** |
| **A** | **Czujnik optyczny do precyzyjnego określania pozycji na podstawie naziemnego markera świetlnego zgodny z autopilotem Pixhawk 2.1, np.: IR-LOCK Sensor lub równoważny, 1 sztuka** |  |  |
| **1** | **Parametry mechaniczne** |  |  |
|  | Masa bez kabli: maks. 30g  Wymiary: maks. 51x54x35mm |  |  |
| **2** | **Parametry elektryczne** |  |  |
|  | Napięcie zasilania: 6 – 10V prądu stałego,  Napięcie zasilania: USB 5V±0.5V prądu stałego,  Pobór prądu: maks. 140mA, |  |  |
| **3** | **Parametry inne** |  |  |
|  | Zainstalowana soczewka 3.6mm wraz z pasmowo-przepustowym filtrem IR,  Interfejsy komunikacyjne: I2C, UART, SPI, USB,  Protokół wymiany danych zgodny z autopilotem Pixhawk 2.1,  Procesor: 2-rdzeniowy NXP LPC4330, 204 MHz  Pamięć RAM: 264 KB,  Pamięć Flash: 1 MB,  Czujnik obrazu: Omnivision OV9715. 1/4 ", 1280 x 800 px  Typ obiektywu: standardowy M12x0.5 |  |  |
| **B** | **Naziemny marker świetlny wykonany w technologii LED kompatybilny z czujnikiem optycznym IR-LOCK Sensor i autopilotem Pixhawk 2.1, np.: MarkOne Beacon V3.0 lub równoważny, 2 sztuki** |  |  |
| **1** | **Parametry mechaniczne** |  |  |
|  | Wymiary: 102x52x10mm ±5mm |  |  |
| **2** | **Parametry elektryczne** |  |  |
|  | Napięcie zasilania: 10.2 ÷ 14V prądu stałego,  Pobór prądu przy napięciu zasilania 12V: maks. 280mA |  |  |
| **3** | **Parametry inne** |  |  |
|  | Kąt wiązki świetlnej: 70° ±5°  Złącze zasilania JST-PH, 2 piny,  Kompatybilny z czujnikiem IR-Lock i autopilotem Pixhawk 2.1,  Zasięg detekcji: min. 15m |  |  |
| **C** | **Laserowy czujnik odległości z interfejsem szeregowym I2C kompatybilny z autopilotem Pixhawk 2.1 i czujnikiem optycznym IR-LOCK, np.: LW20/B (50 m) Serial+I2C lub równoważny, 2 sztuki** |  |  |
| **1** | **Parametry mechaniczne** |  |  |
|  | Masa bez kabli: maks. 22g,  Wymiary: 20x30x35mm ±1mm,  Obudowa aluminiowa,  Szklana optyka. |  |  |
| **2** | **Parametry elektryczne** |  |  |
|  | Napięcie zasilania: 5V ±0.5V prądu stałego,  Pobór prądu: maks. 150mA,  Interfejsy szeregowe TTL 3,3V. |  |  |
| **3** | **Parametry inne** |  |  |
|  | Zasięg pomiaru: min. 50m,  Częstotliwość odczytu: min. 380Hz,  Rozdzielczość pomiaru: maks. 1cm,  Błąd pomiaru: maks. ±10cm,  Interfejs komunikacyjny: UART i I2C,  Moc lasera: maks. 2mW,  Temperatura pracy: -30 ÷ 50°C,  Apertura optyczna: 28x15mm ±1mm,  Rozbieżność wiązki laserowej: maks. 0.2°,  Norma wodo i pyłoszczelności: IP67. |  |  |

**Uwaga:**

*\*Wykonawca w kolumnie C zobowiązany jest wpisać szczegółowe informacje dotyczące oferowanego urządzenia dla każdego parametru wg każdego z punktów wykazu z Opisu przedmiotu zamówienia.*

*Brak wypełnienia wszystkich pozycji w kolumnie C będzie uważane za niespełnienie warunków minimalnych przez oferowane urządzenie i będzie skutkowało odrzuceniem oferty Wykonawcy.*

*\*Wykonawca w kolumnie D zobowiązany jest wpisać nazwę i symbol producenta oferowanego urządzenia dla każdej pozycji wykazu z Opisu przedmiotu zamówienia.*

.................................................... ................................................................................

( miejsce i data złożenia oświadczenia ) ( pieczęć i podpisy upoważnionych przedstawicieli Wykonawcy