

PLIEGO DE CONDICIONES PARTICULARES

Organismo Contratante: UNIVERSIDAD NACIONAL DE HURLINGHAM

PROCEDIMIENTO DE SELECCIÓN

Tipo: Licitación Pública 3/2023
Clase: De etapa única nacional
Modalidad: Sin Modalidad
Encuadre legal: Reglamento Compras y Contrataciones UNAHUR RCS N° 21/17
Expediente: EXP : 57/2023
Objeto de la contratación: ADQUISICIÓN DE UN SISTEMA LASER DE IMPRESIÓN 3D
Rubro: Equipos
Lugar de entrega único: SEDE ORIGONE (Teniente Manuel Origone 151 (1688) VILLA TESEI, Buenos Aires)

Retiro del pliego		Consulta del pliego	
Dirección:	AV. VERGARA 2222, (1688), VILLA TESEI, Buenos Aires	Dirección:	AV. VERGARA 2222, (1688), VILLA TESEI, Buenos Aires
Plazo y horario:	hasta el 06/04/2023 a las 10hs.	Plazo y horario:	hasta el 03/04/2023 a las 10hs.
Costo del pliego: \$ 0,00			
Presentación de ofertas		Acto de apertura	
Dirección:	AV. VERGARA 2222, (1688), VILLA TESEI, Buenos Aires	Lugar/Dirección:	AV. VERGARA 2222, (1688), VILLA TESEI, Buenos Aires
Fecha de inicio:	06/03/2023	Día y hora:	06/04/2023 a las 12:30 hs.
Fecha de finalización:	06/04/2023 a las 10:00 hs.		

RENGLONES

Renglón	Descripción	Unidad de medida	Cantidad
1	Sistema de impresión 3D de Metal integrado en un Brazo Robot para imprimir piezas de gran tamaño con geometrías complejas sobre un posicionador de 7mo y 8vo eje simultáneo. Especificaciones técnicas: Potencia láser : al menos 1200 W	UNIDAD	1,00

Renglón	Descripción	Unidad de medida	Cantidad
	Control de proceso: Lazo cerrado, con modulación de láser y alimentación de alambre. Tipo de láser: láseres de diodo directo de 200W, al menos 6 (seis) unidades Longitud de onda 976 nm Potencia eléctrica : 400V trifásica hasta 5kW. Interfaz : USB, Ethernet, WiFi Volumen de impresión: Inherente al sistema de movimiento Refrigeración: Activa por enfriamiento de agua ROBOT Capacidad de carga mayor o igual a 80 kg Alcance :2200 mm CARACTERÍSTICAS TECNICAS DEL POSICIONADOR Capacidad de carga : 500 kg Diámetro del plato : 400-500 mm Ángulo de rotación eje 7: +-135°; 70°/s Ángulo de rotación eje 8: +- 365°; 100°/s Se requiere además un CERRAMIENTO PERIMETRAL y SISTEMA DE SUJECCIÓN El sistema debe ofrecer una solución completa con la integración del sistema de impresión junto con el robot y el posicionador, obteniendo un sistema de manufactura aditiva que permita la fabricación de piezas con cualquier tipo de geometría.		

CLAUSULAS PARTICULARES

ARTÍCULO :

Acto de apertura: Se realizará a través de la aplicación zoom

Hora: 06 DE ABRIL 2023 12:30 hs

Link: <https://us06web.zoom.us/j/82101200720>

ID de reunión: 821 0120 0720