

ISTITUTO D'ISTRUZIONE SUPERIORE "M. Bartolo"- PACHINO

Prot. 5776 del 13/08/2013

B-4.B-FESR06_POR_SICILIA-2012-198 – Laboratori di settore per Istituti Tecnici

"Laboratorio di Domotica"

ALLEGATO C - CAPITOLATO DI SPESA

| DESCRIZIONE VOCE | Q.TA' | PREZZO UNITARIO | IMPORTO IVA INCLUSA |
|---|-------|-----------------|---------------------|
| KIT ARDUINO | | | |
| ARDUINO UNO REV3 CON ATMEGA328 | 6 | | |
| STARTER KIT V2 CON ARDUINO UNO REV3 | 5 | | |
| STARTER KIT V3 CON ARDUINO UNO REV3 | 5 | | |
| ARDUBOOK2KIT - STARTER KIT PER ARDUINO UNO REV3 | 3 | | |
| Arduino starter kit inventor | 1 | | |
| Arduino Esplora | 1 | | |
| Arduino Graphic LCD | 1 | | |
| Arduino On Android Kit | 1 | | |
| ARDUINO ETHERNET SHIELD | 2 | | |
| AUDIO_SHIELD PER ARDUINO - IN KIT | 1 | | |
| GSM/GPRS SHIELDV2 PER ARDUINO - IN KIT | 1 | | |
| MODULO GSM CON SIM900 | 1 | | |
| METEO_SHIELD BASATA SU ARDUINO | 1 | | |
| SHIELD ARDUINO Wi-Fi | 2 | | |
| SHIELD ARDUINO - IN/OUT | 2 | | |
| ETHERNET SHIELD CON ENC28J60 - IN KIT | 2 | | |
| TiDiGino-Telecontrollo GSM su piattaforma Arduino | 1 | | |
| DRIVER QUADRUPLO PER MOTORI PASSO-PASSO BIPOLARI | 2 | | |
| DRIVER PER MOTORI DC 20A - SINGOLO MOTORE | 2 | | |
| MD22 - DRIVER 24 V 5 A PER 2 MOTORI DC | 2 | | |
| DEMO BOARD PER FILI DI FLEXINOL | 1 | | |
| PIATTAFORMA ROBOTICA 2WD | 2 | | |
| PIATTAFORMA ROBOTICA 4W | 2 | | |
| Solar Shield V2 + pannellino solare | 2 | | |
| ARDUINO MEGA2560 REV3 | 4 | | |

| | | | |
|--|----|--|--|
| SHIELD PER ARDUSPIDERIN, ARDUBIPE E ARDUFILIPPO | 4 | | |
| SET COMPLETO PER SPIDERIN | 1 | | |
| Motor shield in kit | 4 | | |
| Multi SD card shield | 1 | | |
| RGB Shield in kit | 1 | | |
| BOX PER ARDUINO | 10 | | |
| ProtoboardmyDAQ | 4 | | |
| NATIONAL INSTRUMENTS myDAQ (Sconto scuola) | 4 | | |
| Nastro trasportatore fischertechnik a 24V con scheda di controllo Arduino 5V | 1 | | |
| 4WPi - Robot - 4WD - Raspberry Pi | 1 | | |
| Parallax SumoBot Robot (coppia) | 1 | | |
| Parrot AR Drone 2.0 – Quadricottero Wi-Fi iPhone/iPad - Ufficiale Italia | 1 | | |
| FIRST LEGO League LEGO® MINDSTORMS® Education EV3 Starter Set | 1 | | |
| LEGO® MINDSTORMS® Education EV3 Set Base | 1 | | |
| Libro TOP 100 ARDUINO PROJECTS | 1 | | |
| Libro COME COSTRUIRSI UN ROBOT | 1 | | |
| Libro "Raspberry Pi, il mio primo Linux Embedded"+ scheda sperimentale FT1060M | 1 | | |
| STAMPANTI 3D/CNC | | | |
| 3DRAG/M Stampante 3D - montata | 1 | | |
| PLA VERDE SU BOBINA PER STAMPANTI 3D - KG 2,3 | 1 | | |
| PLA ARANCIONE SU BOBINA PER STAMPANTI 3D - KG 2,3 | 1 | | |
| PLA ROSSO SU BOBINA PER STAMPANTI 3D - KG 2,3 | 1 | | |
| PLA GIALLO SU BOBINA PER STAMPANTI 3D - KG 2,3 | 1 | | |
| PLA NERO SU BOBINA PER STAMPANTI 3D - KG 2,3 | 1 | | |
| PLA NEUTRO SU BOBINA PER STAMPANTI 3D - KG 2,3 | 1 | | |
| ABS BIANCO SU BOBINA PER STAMPANTE 3D-KG 2 | 1 | | |
| ABS NERO SU BOBINA PER STAMPANTE 3D-KG 2 | 1 | | |
| ABS GIALLO SU BOBINA PER STAMPANTE 3D-KG 2 | 1 | | |
| ABS VERDE SU BOBINA PER STAMPANTE 3D-KG 2 | 1 | | |
| FRESA 3D 3 ASSI 86x55x26MM ROLAND iMODELA | | | |
| Materiali lavorabili: materiali morbidi come la resina (eccetto metalli conduttori e carbonio) | | | |
| Corsa degli assi: X, Y, e Z: 86 x55 x26 mm | | | |
| Distanza tra punta del coltetto e piano: Massimo 55 mm | | | |
| Piano di lavoro: 86 x 55 mm | | | |
| Peso del materiale installabile: 200g | | | |

| | | | |
|---|---|--|--|
| Movimento assi: Motore passo passo | 1 | | |
| Velocità di avanzamento Assi X e Y: 6 fino a 240 mm/min; Asse Z: 6 fino a 180 mm/min | | | |
| Risoluzione software: 0.01 mm/step (RML-1) - 0.001 mm/step (codice NC) | | | |
| Risoluzione meccanica 0.000186 mm/step | | | |
| Mandrino Mandrino iM-01 | | | |
| Accessori: minifresa 1mm, minifresa 1,6 mm, minifresa sferica 1mm, minifresa sferica 2,1 mm, SOFTWARE per la gestione completa compresa modellazione 3D | | | |
| FRESA/SCANNER 3D ROLAND 152,4x101,6x60,5MM | | | |
| Piano di lavoro: 170 mm (X) x 110 mm (Y) | 1 | | |
| Area di lavoro: 152.4 mm (X) x 101.6 mm (Y) x 60.5 mm (Z) | | | |
| Peso max sul piano: 500 g | | | |
| Interfaccia: Seriale (RS-232C) | | | |
| Tasti di controllo:STANDBY, VIEW, TOOL-UP, TOOL-DOWN . | | | |
| LED: SCANNING MODE, MODELING MODE, VIEW | | | |
| Alimentazione: Adattatore CA dedicato (DC+19V 2.1 A) | | | |
| Livello di emissione acustica - Standby: meno di 35 dB (A), durante il funzionamento (non durante il | | | |
| Dimensioni esterne: 426 mm (L) x 280 mm (P) x 305 mm (H) | | | |
| Peso (solo unità): 9.6 kg | | | |
| Temperatura operativa: Da 5 a 40 Gradi Celsius | | | |
| SOFTWARE per la gestione completa compresa modellazione 3D | | | |
| Accessori: Adattatore CA: 1, cavo d'alimentazione: 1, CD-ROM Roland Software Package: 1, unità | | | |
| ROBOT DIDATTICO 7 ASSI | | | |
| N° ASSI : 7 | | | |
| Raggio max : 190 mm | | | |
| Ripetibilità sul posizionamento : +/- 1,5 mm | | | |
| Max Velocità di interpolazione lineare : | | | |
| (Composit max spread) : 5.160 mm/sec. | | | |
| Portata : 0,6 kg al polso. | | | |
| Joint Range : J1 + 90° | | | |
| J2 +/- 120° | | | |

| | | | |
|--|---|---------------|--|
| J3 +150°,-115° | 1 | | |
| J4 +/- 150° | | | |
| J5 +150°,-120° | | | |
| J6 +/-150° | | | |
| J7 corsa Ap/Ch = 20 mm | | | |
| Peso: 0,6 kg | | | |
| Software di programmazione Off Line | | | |
| Pwer supply. AC100-240V 50-60HZ 1,5A | | | |
| Configurazione montaggio : a pavimento | | | |
| 2) N°1 TRASFORMATORE AC | | | |
| 3) N°1 box-case in Alluminio, per il trasporto del Robot | | | |
| 4) N° 1 cavo con presa USB/RS232 con relativi driver per connessione a PC/Laptop o PLC | | | |
| 5) N°1 Licenza Software WINCAPS III, per Academic Robot | | | |
| Kit Domotica - Pannello Didattico con le seguenti funzionalità minime | 1 | | |
| Funzioni di controllo luci, tapparelle, temperature, videosorveglianza e scenari per la home automation | | | |
| KIT Energia - Pannello Didattico con le seguenti funzionalità minime | 1 | | |
| Funzioni di controllo luci (interrotta, deviate ed invertita) e controllo energia: gesitone dei carichi e riarmo automatico del differenziale. | | | |
| KIT Illuminotecnico - Pannello Didattico con le seguenti funzionalità minime | 1 | | |
| Funzioni di puntamento dei corpi illuminanti e verifica tramite luxmetro. | | | |
| | | TOTALE | |

POSSONO ESSERE OFFERTI PRODOTTI CON CARATTERISTICHE MIGLIORATIVE RISPETTO A QUELLE "MINIME" SUINDICATE.

**E' NECESSARIO QUOTARE SINGOLARMENTE LE VOCI DEL PRESENTE CAPITOLATO, RESTITUENDOLO COMPLETO
E' POSSIBILE PARTECIPARE PARZIALMENTE ALLA GARA QUOTANDO SOLO LE VOCI DI INTERESSE**