

仕様書

件名：造形用ロボット加工システム 一式

1. 概要

東京藝術大学美術学部建築科では、ライノセラやグラスホッパーといったモデリングソフトの習得を導入した教育を数年前から行っている。現在はレーザーカッターや3Dプリンターなどを用いたアウトプットは頻繁に行っているが、より幅広い可能性を目指し、ロボットアームを用いた造形技法の探求を目指すこととなった。

構造計画第1研究室では、それらの機器の管理を中心的に行っており、素材と情報の横断をテーマに様々な研究を行ってきた。今年度から新たに獲得した科学研究費では、ロボットアームを用いて工芸的精度およびスケールから、建築的スケールへの展開を探ろうとしている。今回、高い精度を持ったロボットを2台導入することで、最先端の研究が可能な環境を整備する。

2. 調達物品および構成内容

(1) 高精度ロボット加工システム 2セット

1) 6軸垂直多関節ロボット

下記要件を満たすこと

- ・可搬重量 10kg 可搬
- ・制御方式 NC 制御
- ・反復精度 ± 0.02 mm

2) 制御コントローラーユニット+ティーチペンダント

3) 電源トランスユニット (210V)

(2) 造形用ツールパッケージ

1) スピンドルユニット (切削用)

2) ホットワイヤユニット (発泡スチロール用)

3) ツールホルダー (万能タイプ)

(3) その他

1) ロボットシステム設定

- ・6軸加工仕様

2) 据付・調整・試運転・校正

3) 運搬費用 (荷造り、開梱等含む)

4) サポート

- ・導入後、メンテナンス、調整などのサポート体制を有すること

3. 納入先

東京都台東区上野公園 12 番 8 号

東京藝術大学美術学部総合工房棟 2 F C-204 建築科工作室

搬入 機器の取り付けについては、落札後に現地にて打ち合わせを行い、現場担当者の指示に従い納入すること

据付 機器の設置に伴い、耐震固定などの配慮をすること
電気については、同室内の電源から配線を行うこと

4. 設置期限

令和 2 年 3 月 27 日（金）

※同等品以上で応札する場合は、事前に本学の下承を得ること

ただし、6 軸垂直多関節ロボットの仕様については、遵守すること