

Anúncio Convite

Aquisição ao abrigo do Decreto-lei n.º 60/2018, de 3 de agosto

(Português)

Referência (indicar na proposta): 2026-042

Entidade Adjudicante: UNINOVA – Instituto de Desenvolvimento de Novas Tecnologias PT501797173

Projecto: UID/PRR/00066/2025

Data da Publicação: 26/05/2026

Prazo final da proposta: 3 dias uteis após a data da publicação

Objeto do contrato: O presente contrato tem como objeto a aquisição de uma infraestrutura robótica colaborativa para investigação aplicada, composta por manipulador robótico compacto de 6 eixos, garra elétrica adaptativa, sistema de visão monocular e bancada de trabalho integrada. A infraestrutura será destinada à integração e utilização como componente físico da rede de agentes colaborativos no Laboratório de Humano-IA, apoiando atividades de investigação em robótica colaborativa, interação humano-IA, visão computacional e automação inteligente.

Características Técnicas (mínimas)

- Braço robótico colaborativo compacto de 6 eixos com 3 kg de carga útil, 500 mm de alcance, 6 graus de liberdade, repetibilidade de $\pm 0,03$ mm, IP54, programação por interface gráfica em ecrã tátil e suporte a comunicações industriais como Modbus TCP, PROFINET e Ethernet/IP.
- Garra elétrica adaptativa de dois dedos com curso paralelo de 50 mm, deteção automática de peças, feedback de posição, validação de peça, integração rápida e aplicação em ambientes colaborativos.
- Sensor de visão robótica monocular guiada por visão, localização de peças, calibração, compensação de desvios e envio de informação de posição para o controlador robótico;
- Bancada de trabalho para célula robótica experimental (800x1000x800), saia em madeira lacada, armário para colocação do controlador do robô e alimentação 230V

Critério de Adjudicação: Critério do mais baixo preço.

Critério de desempate: Nos termos da alínea c), do n.º 5 do artigo 74.º do CCP, em caso de empate, o desempate será efetuado por sorteio realizado pela CE da Uninova na presença do representante legal de cada um dos concorrentes com o seguinte procedimento:

- 1 - Notificação dos concorrentes, com um prazo de 3 dias úteis de antecedência, da data e hora a efetuar o sorteio;
- 2 -Será concedida uma tolerância de 15 minutos relativamente à hora marcada, após a qual será realizado o sorteio com os concorrentes presentes, sendo que a bola dos eventuais concorrentes em falta, será retirada por uma testemunha externa, na presença de todos os participantes no sorteio;
- 3- A realização do sorteio terá lugar nas instalações da Uninova;
- 4- A ordenação será determinada através da metodologia de retirada, pelos concorrentes, de uma bola de um saco opaco, cujo número inscrito na mesma determinará a ordenação das propostas,
- 5- A ordem de retirada das bolas ocorrerá em conformidade com a ordem de receção das propostas na plataforma eletrónica de contratação pública,
- 6 -Terminado o sorteio, será lavrada uma ata do mesmo, com a ordenação final dos concorrentes e com a assinatura da mesma por todos os participantes.

Preço base (sem IVA):	22.800,00 € (vinte e dois mil e oitocentos euros)
Condições de pagamento:	30 dias após a data de emissão da fatura.
Condições de faturação:	Submissão na plataforma de faturação electrónica iLINK (apenas para grandes empresas)
Enviar proposta para:	compras@uninova.pt e lcmm@fct.unl.pt e t.baldissera@fct.unl.pt
Responsável pela avaliação de propostas:	Luis M. Camarinha Matos
Gestor do Contrato:	Luis M. Camarinha Matos
Audiência prévia:	3 dias úteis após data notificação da proposta de adjudicação
ANEXOS	N/A

Invitation Announcement

Acquisition under Decree-Law n.º 60/2018, of 3 de August

(English)

Reference (indicate in the proposal): 2026-042

Contracting Authority: UNINOVA – Instituto de Desenvolvimento de Novas Tecnologias PT501797173

Project: UID/PRR/00066/2025

Publication Date: 26/05/2026

Proposal Deadline: 3 business days after the publication date

Subject of the contract: This contract concerns the acquisition of a collaborative robotic infrastructure for applied research, composed of a compact 6-axis robotic manipulator, adaptive electric gripper, monocular vision system, and integrated workbench. The infrastructure will be intended for integration and use as a physical component of the collaborative agents network in the Human-AI Laboratory, supporting research activities in collaborative robotics, human-AI interaction, computer vision, and intelligent automation.

Technical Characteristics (minimum):

- Compact 6-axis collaborative robotic arm with a 3 kg payload, 500 mm reach, 6 degrees of freedom, ± 0.03 mm repeatability, IP54 protection rating, programming through a graphical touchscreen interface, and support for industrial communication protocols such as Modbus TCP, PROFINET, and Ethernet/IP.
- Two-finger adaptive electric gripper with a 50 mm parallel stroke, automatic part detection, position feedback, part validation, rapid integration, and suitability for collaborative environments.
- Monocular vision-guided robotic vision sensor for part localization, calibration, offset compensation, and transmission of position information to the robotic controller
- Workbench for an experimental robotic cell measuring 800 × 1000 × 800 mm, with a lacquered wood skirt, cabinet for housing the robot controller, and 230 V power supply.

Selection criteria: Lowest price criteria.

Tiebreaker criteria: Under subparagraph c), paragraph 5, of Article 74 of the CCP, in the event of a tie, the tie-breaking procedure will be conducted by drawing lots organized by the CE of Uninova in the presence of the legal representative of each of the bidders, following this procedure:

- 1 -Notification of bidders at least 3 business days in advance regarding the date and time of the draw;
- 2 - A tolerance of 15 minutes will be allowed from the scheduled time, after which the draw will proceed with those present. For any absent bidders, a ball will be drawn by an external witness in the presence of all participants;
- 3 - The draw will take place at Uninova's premises;
- 4 - The order will be determined by each bidder drawing a numbered ball from an opaque bag, with the number on each ball establishing the order of the proposals;
- 5 - The order of drawing the balls will follow the order in which the proposals were received on the public procurement electronic platform;
- 6 - After the draw, a record will be drafted, documenting the final order of the bidders, and it will be signed by all participants.

Base Price (VAT not included): €22.800,00 (Twenty-two thousand eight hundred euros)

Payment Conditions: 30 days after invoice.

Invoicing Conditions: Submission on the iLINK electronic invoicing platform (Large Business company only)

Send proposals to: compras@uninova.pt and lcm@fct.unl.pt and t.baldissera@fct.unl.pt

Person in charge of proposals analysis: Luis M. Camarinha Matos

Contract manager: Luis M. Camarinha Matos

Prior hearing: 3 business days from the date of notification of award proposal

Annex: N/A