**Příloha č. 3**

**TECHNICKÁ SPECIFIKACE STROJE NABÍZENÝCH STROJŮ**

**Název zakázky: „Plečka automaticky řízená“**

**Zadavatel:**

|  |  |
| --- | --- |
| **Název** | Ing. Jan Hodoval, Ph.D. |
| **Sídlo** | Počáply 7, 412 01 Terezín |
| **IČ** | 72019221 |
| **DIČ** | CZ8310092659 |

**Uchazeč:**

|  |  |
| --- | --- |
| **Název** |  |
| **Sídlo** |  |
| **IČ** |  |

***Uchazeč je povinen tabulku kompletně vyplnit!***

**Specifikace předmětu veřejné zakázky a technické požadavky:**

|  |  |
| --- | --- |
| Plečka automaticky řízená | |
| Počet řádků 12 | **Ano/ne** |
| Zapojení do zadního TBZ traktoru kat. 2/3 | **Ano/ne** |
| Délka stroje (od TBZ závěsu po konec pracovních jednotek): 1774 mm | **Ano/ne** |
| Navádění v řádku kamerou s přesností navádění + - 3 cm | **Ano/ne** |
| Hydraulicky skládaný rám | **Ano/ne** |
| Preciznost navádění 95 % | **Ano/ne** |
| Schopnost pracovat až do rychlosti 15 km/h | **Ano/ne** |
| Displej v kabině traktoru pro sledování práce | **Ano/ne** |
| Zajištění dopravy plečky od výrobce k dodavateli zdarma | **Ano/ne** |
| Hydraulicky ovládané zvedání pracovních jednotek v klínech | **Ano/ne** |
| Mobilní naváděcí systém umožňující umístění kamery na jakékoli místo plečky | **Ano/ne** |
| 3D kamerový systém navádění plečky | **Ano/ne** |
| V dotykovém monitoru zabudované grafické okno pro kontrolu preciznosti navádění řádků 3D kamerou | **Ano/ne** |
| Systém pletí v řádku mezi rostlinami (plecí prsty) | **Ano/ne** |

\* Nehodící se škrtněte/ vymažte

*V …………………………………. dne ………………………………..*

…………………………………………………………….

*jméno a příjmení*

*razítko a podpis* ***osoby oprávněné jednat či zastupovat***