



Žmogaus gerovės laboratorių atnaujinimas

TIKSLAS:

žmogaus gerovės srities mokslinių tyrimų ir studijų stiprinimas universitete.

TRUMPAS APRAŠYMAS:

turimų laboratorių atnaujinimo tikslas – aprūpinti jas naujos kartos simuliaciniais įrenginiais, reikalingais sveikatos specialistų praktinių įgūdžių ugdymui. Ši įranga praturtins jau turimą sveikatos mokslų laboratorių infrastruktūrą, sukurdama realiai darbo aplinkai artimas sąlygas, taip pat pasitarnaus ne tik mokymo procese didinant specialisto darbo efektyvumą, bet ir bus naudojama mokslo taikomuosiuose tyrimuose, kurie turi komercializavimo galimybių.

PANAUDOJIMAS:

Ši įranga bus naudojama sveikatos, socialinių mokslų, sporto studijų programų vykdyme: slaugos, reabilitacijos krypties, visuomenės sveikatos, medicinos technologijų, socialinio darbo, laisvalaikio sporto studijų programose.

Numatomos įrangos sąrašas su preliminariomis specifikacijomis.

	Pavadinimas	Kaina	Vnt.	Suma (Eur)	Aprašymas
1.	Rankos muliažai injekcijoms	700	4	2800	Imitacinis rankos muliažas su kraujagyslėmis ir imitaciniu krauju, skirtas mokytis atlikti intravenines injekcijas
2.	Suaugusio žmogaus gaivinimo muliažas	3500	1	3500	Suaugusio žmogaus gaivinimo muliažas – treniruoklis, padedantis mokytis suteikti pirmąją pagalbą gaivinant suaugusį pacientą. Programinė įranga leidžia įvertinti gaivinimo efektyvumą.
3.	Vaiko gaivinimo muliažas	600	1	600	Vaiko gaivinimo muliažas – treniruoklis, padedantis mokytis suteikti pirmąją pagalbą gaivinant vaiką. Programinė



					įranga leidžia įvertinti gaivinimo efektyvumą.
4.	Multimodulinė fizioterapijos platforma „Intellect neo“	3000	1	3000	Multimodulinė fizioterapijos platforma „Intellect Neo“ yra naujos kartos įrenginys, padedantis mokytis arba tobulinti fizioterapijos procedūrų praktinius įgūdžius tokiose srityse, kaip fizikinių veiksnių dozavimo, derinimo su kitomis priemonėmis principus, fizikinių veiksnių taikymą, esant įvairiai patologijai, taip pat vertinti jų efektyvumą.
5.	MAXQDA Analytic Pro licencija (perpetual)	3400	1	3400	Programinė tinklo įranga, skirta naudotis iki 5 naudotojų. MAXQDA yra populiariausias kokybinių tyrimų programinės įrangos paketas, su kuriuo galima atlikti kokybinio tyrimo, literatūros analizę, dokumentų turinio analizę, vaizdo ir garso medžiagos kodavimą ir analizę, integruoti kokybinio tyrimo duomenis su kiekybinio tyrimo duomenimis. Ši programa siūlo įvairiapusiškas turinio analizės galimybes ir suteikia patrauklias ir įtaigias mokslinio tyrimo rezultatų vizualizacijos galimybes.

Iš viso 13 300





Autonominių sistemų ir dirbtinio intelekto laboratorija

TIKSLAS:

technologijų srities mokslo ir studijų stiprinimas universitete.

TRUMPAS APRAŠYMAS:

steigiamos laboratorijos tikslas yra suteikti reikiamą infrastruktūrą studijoms ir mokslo tyrimams, kuriant autonomines, bendradarbiaujančias, dirbtiniu intelektu grindžiamas sistemas. Laboratorija bus pritaikyta autonominių robotų, antžeminių transporto priemonių, autonominių laivų, autonominių uostų bei UAV dronų studijoms ir taikomiesiems tyrimams, kurie turėtų komercializavimo galimybių.

PANAUDOJIMAS:

Ši įranga bus naudojama daugelio technologijų srities studijų programų vykdyme: Informatikos inžinerijos, Informatikos, Elektros inžinerijos, Mechanikos inžinerijos, iš dalies Chemijos inžinerijos ir Statybos inžinerijos studijų programose.

KITA SVARBI INFORMACIJA:

Prašoma įranga yra mobili, gali būti lengvai perkeliama į kitas patalpas, nereikalauja specialaus patalpų paruošimo diegimui.





Numatomos įrangos sąrašas su preliminariomis specifikacijomis.

	Pavadinimas	Kaina	Vnt.	Suma (Eur)	Aprašymas
6.	Mobili AGV roboto platforma MyAGV - Mecanum Wheels Lidar High-Precision Camera Carkit myAGV+myCobot-Pi	1980	1	1980	Mobili AGV roboto platforma su roboto ranka. Platforma naudoja visų krypčių ratus, Slam LIDAR 360 laipsnių aprėpties, turi 8 metrų navigacinę ir žemėlapių sudarymo sistemą. Sistemoje integruota kamera ir valdiklis Raspberry pi 4B.
7.	MyCobot Pi roboto platforma su priedais	1550	1	1550	MyCobot Pi daugiafunkcinė išmani roboto ranka. MyCobot Pi yra vienas iš pagrindinių Elephant Robotics robotų, plačiai naudojamas kuriant dirbtiniu intelektu grindžiamas robotų valdymo sistemas. Palaiko kelių platformų antrinį kūrimą, aprūpintas 6 servo varikliais ir gali judėti 6 ašimis.
8.	Dobot M1 Scara tipo roboto rankos komplektas	5067	1	5067	Lengvo naudojimo daugiafunkcinis manipulatorius, su paprastu įrankių keitimo mechanizmu. Šis robotas gali atlikti daug funkcijų, tokių kaip lazerinis pjovimas, 3D spausdinimas, piešimas, graviravimas lazeriu, daiktų iki 1,5 kg perkėlimą, litavimą, objektų rūšiavimą.
9.	Dobot MG400 roboto platforma	2740	1	2740	Dobot MG400 yra kompaktiška roboto ranka su galimybe sekti nustatytą judesio seką, turinti susidūrimo aptikimo funkciją. Roboto tikslumas yra iki $\pm 0,05$ mm, valdiklyje įdiegtas vibracijos slopinimo algoritmas, robotas gali būti programuojamas grafiškai ir tekstiškai Luascripting kalba.
10.	Dobot Magician V2 roboto rankos mokomasis rinkinys	1488,5	2	2977	Daugiafunkcinė roboto ranka, atliekanti 3D spausdinimą, lazerinį graviravimą, rašymą/piešimą, palaiko 13 išplėtimo



					sąsajų ir daugiau nei 20 programavimo kalbų.
11.	Konvejerio juostos rinkinys Dobot Magician roboto rankai	580	1	580	Mini konvejeris, skirtas Dobot Magician roboto rankai, leidžiantis modeliuoti gamybos liniją, turi reguliuojamą linijos greitį. Turi fotoelektrinį jutiklį daiktų aptikimui.
12.	Slankiojimo bėgelis skirtas Dobot Magician	1184	1	1184	Slankiojimo bėgelis skirtas praplėsti Dobot Magician roboto rankos pasiekiamumą ir užtikrinti didelį darbinį plotą, pavyzdžiui, perkeliant iš vienos vietos į kitą, graviruojant ir pan. Turi didelio tikslumo slankiklį ir pasižymi stabilium veikimu.
13.	Daiktų interneto įterptinio valdiklio Raspberry Pi 4B WiFi 8GB RAM rinkinys su priedais	200	2	400	Mini kompiuteris Raspberry Pi 4B su NOOBs programine įranga, skirtas programuoti ir valdyti myCobot robotų platformas, naudojantis ARM architektūros procesoriais, bei surinkti bei saugoti duomenis iš įvairiarūšių valdiklių.
14.	Kompiuterio komplektas realaus laiko robotų platformų valdymui	1210	2	2420	Kompiuterio komplektas, turintis 6 fizinius branduolius ir 12 lygiagrečių gijų vykdymą, skirtas išskirstytam Dobot roboto rankų valdymui bei programavimui, realaus laiko duomenų surinkimui, apdorojimui, saugojimui ir atvaizdavimui. Prie kompiuterio komplektų bus prijungtos Dobot M1 Scara, Dobot MG400 ir Dobot Magician roboto rankos bei jau ISK turimos kompiuterinės regos kameros.

Iš viso 18 898