

**FE DE ERRATAS EN PLIEGO DE PRESCRIPCIONES TÉCNICAS (ANEXO IX) - PROCEDIMIENTO
S.019/2015 – LOTES 1, 4 Y 6.**

En el Lote nº 1 del Anexo IX del Expediente S.019/15 (documento Prescripciones_tecnicas_S_019_15.pdf)

CORRECCIÓN ERROR:

En el LOTE Nº 1, apartado 6, página 3, donde **DICE**:

“5. El sistema incluirá un elemento que permita el apagado automático del sistema cuando la silla no está ocupada”,

DEBE DECIR:

“5. El sistema incluirá un elemento que permita el apagado del sistema cuando la silla no está ocupada”.

CORRECCIÓN ERROR:

En el LOTE Nº 1, apartado 7.2, página 4, donde **DICE**:

“1. La instrumentación debe cumplir como mínimo los requisitos marcados por la norma UNE-EN ISO 8041”,

DEBE DECIR:

“1. La instrumentación debe cumplir como mínimo los requisitos marcados por la norma UNE-EN ISO 2631”.

En el Lote nº 4 del Anexo IX del Expediente S.019/15 (documento Prescripciones_tecnicas_S_019_15.pdf)

CORRECCIÓN ERROR:

En el LOTE Nº 4, apartado 7.1, página 24, donde **DICE**:

“1. Los transductores incluidos en la “cadena de medida” de la silla de ruedas instrumentada incluyen:

- a. Sistema de electromiografía superficial.
- b. Sistema de registro de la distribución de la presión sobre la superficie de apoyo.
- c. Sistema de electro-goniometría.”,

DEBE DECIR:

“1. Los transductores incluidos en la “cadena de medida” de la silla de ruedas instrumentada incluyen:

- a. Sistema de electromiografía superficial.
- b. Sistema de registro de la distribución de la presión sobre la superficie de apoyo.
- c. Sistema de electro-goniometría.
- d. El prototipo demostrador desarrollado por compra pública pre-comercial.”

CORRECCIÓN ERROR:

En el LOTE N° 6, Apartado 2.2, página 35, donde **DICE**:

- *“Desarrollo del software de control del sistema, que permita la lectura y escritura de datos así como el envío de consignas y que sea compatible con entornos de programación LabVIEW y MATLAB.”*

DEBE DECIR:

- *“Desarrollo del software de control del sistema, que permita la lectura y escritura de datos así como el envío de consignas y que sea compatible con entorno de programación NI LabVIEW.”*

CORRECCIÓN ERROR:

En el LOTE N° 6, Apartado 7.2, página 38, donde **DICE**:

“Se trata de una plataforma de movimiento con capacidad para reproducir movimientos de cabeceo, alabeo, guiñada y desplazamiento.

Los actuadores de la plataforma (motores eléctricos) estarán provistos de la instrumentación necesaria para conocer en todo momento la información referente a posición, velocidad y aceleración de la misma. Los datos obtenidos por estos sensores serán recogidos por un sistema de adquisición y control basado en arquitectura PXI.”

DEBE DECIR:

“Se trata de una plataforma de movimiento con capacidad para reproducir movimientos de cabeceo, alabeo y guiñada.

Los actuadores de la plataforma (motores eléctricos) estarán provistos de la instrumentación necesaria para conocer en todo momento la información referente a posición, velocidad y aceleración de la misma. Los datos obtenidos por estos sensores serán recogidos por un sistema de adquisición y control.”

CORRECCIÓN ERROR:

En el LOTE N° 6, Apartado 7.2, página 38, donde **DICE**:

“Por otra parte se hace necesaria la capacidad de disponer de un freno motorizado independiente para cada rueda, con el propósito de dotar al sistema de la posibilidad de ejercer un par resistente sobre las ruedas e incluso detenerlas si fuese necesario. Esta característica permitirá conseguir una simulación más realista del manejo de la silla de ruedas en el mundo virtual, puesto que, en función de la pendiente del terreno el usuario tendrá que aplicar una mayor o menor fuerza. Se pretende con ello simular la inercia lineal y rotacional que puede experimentar el usuario al interactuar con cada una de las ruedas de la silla.

Los motores eléctricos que gobiernen la actuación sobre las ruedas, estarán adecuadamente instalados y acondicionados para poder realizar su control y supervisión desde el dispositivo de control con arquitectura PXI, según se detalla en el siguiente apartado.

Tanto el control como la adquisición de datos e información del sistema serán compatibles con los entornos de programación LabVIEW®, MATLAB® y SIMULINK® ofreciendo la posibilidad de poder optimizar y desarrollar aplicaciones y algoritmos propios.”

DEBE DECIR:

“Por otra parte se hace necesaria la capacidad de disponer de un freno motorizado para cada rueda, con el propósito de dotar al sistema de la posibilidad de ejercer un par resistente sobre las ruedas e incluso detenerlas si fuese necesario. Esta característica permitirá conseguir una simulación más realista del manejo de la silla de ruedas en el mundo virtual, puesto que, en función de la pendiente del terreno el usuario tendrá que aplicar una mayor o menor fuerza. Se pretende con ello simular la inercia lineal y rotacional que puede experimentar el usuario al interactuar con cada una de las ruedas de la silla.

Los motores eléctricos que gobiernen la actuación sobre las ruedas, estarán adecuadamente instalados y acondicionados para poder realizar su control y supervisión desde el dispositivo de control.

Tanto el control como la adquisición de datos e información del sistema serán compatibles con el entorno de programación LabVIEW® ofreciendo la posibilidad de poder optimizar y desarrollar aplicaciones y algoritmos propios.”

CORRECCIÓN ERROR:

En el LOTE N° 6, Apartado 7.2, página 39, donde **DICE:**

“Tabla 1.- Especificaciones técnicas del sistema de generación de movimiento.”, en la fila “Movimientos a reproducir” “Cabeceo, alabeo, guiñada y desplazamiento”.

DEBE DECIR:

“Tabla 1.- Especificaciones técnicas del sistema de generación de movimiento.”, en la fila “Movimientos a reproducir”“Cabeceo, alabeo y guiñada”.

CORRECCIÓN ERROR:

En el LOTE N° 6, Apartado 7.2, páginas 41 a 47, donde **DICE:**

“Respecto a la unidad de control, consistirá en un controlador embebido basado en la arquitectura PXI, que vendrá adecuadamente instalado en su correspondiente chasis. Poseerá capacidad de procesamiento autónomo y será el intermediario lógico entre los componentes físicos del simulador y la estación de trabajo.

En la tabla 2 se detallan las características que deberá poseer:

Tabla 2 Especificaciones técnicas de la unidad de control y procesamiento

DEBE DECIR:

“Respecto a la unidad de control, consistirá en un controlador embebido, que vendrá adecuadamente instalado en su correspondiente chasis. Poseerá capacidad de procesamiento autónomo y será el intermediario lógico entre los componentes físicos del simulador y la estación de trabajo.”

“La Tabla 2 **Especificaciones técnicas de la unidad de control y procesamiento**, queda eliminada de Pliego de Prescripciones Técnicas – Lote 6”.

CORRECCIÓN ERROR:

En el LOTE N° 6, Apartado 7.2, página 47, donde **DICE**:

“Deberá ser compatible con los entornos de programación LabVIEW®, MATLAB® y SIMULINK® para poder desarrollar algoritmos propios además de los programados ya por defecto.”

DEBE DECIR:

“Deberá ser compatible con los entornos de programación NI LabVIEW para poder desarrollar algoritmos propios además de los programados ya por defecto.”

CORRECCIÓN ERROR:

En el LOTE N° 6, Apartado 7.2, página 47, donde **DICE**:

“Asimismo, se incluirá una estructura de aislamiento lumínico con el exterior para compatibilizar el sistema con un equipo de captura óptico y dispositivo de proyección visual previamente instalado en el lugar (esto es, un conjunto de cámaras de registro de movimiento y pantalla de retroproyección).”

DEBE DECIR:

El párrafo anterior queda eliminado.