

Asunto: acta de junta de aclaraciones

En la ciudad de Chihuahua, siendo las 10:00 horas del día 23 de junio de 2026, se reúnen en la sala de juntas de rectoría de la Universidad Tecnológica de Chihuahua, ubicada en Ave. Montes Americanos No. 9501, sector 35, C.P. 31216, de esta ciudad de Chihuahua, Chihuahua, los integrantes del **Comité de Adquisiciones, Arrendamientos y Servicios, de la Universidad Tecnológica de Chihuahua**. Así mismo se encuentran presentes el Ing. Juan Luis Flores Barragán, Director de Mecatrónica y Energías Renovables, como área técnica y el Lic. Lázaro Anchondo Tallavas, en representación del Titular del Órgano Interno de Control, quien asiste como observador.

Se hace constar que se encuentran los siguientes licitantes:

Empresa	Representante
Proveedora Industrial Móvil de Chihuahua, S.A. de C.V.	Cesar Noe Villalobos Pérez
Deneva Chihuahua, S.A. de C.V.	Ever Alejandro Álvarez Estrada

Acto seguido se da inicio a la junta de aclaraciones de la licitación pública presencial número **UTCH/LPE/03/2026**, relativa a **EQUIPO ESPECIALIZADO (CENTRO DE ROBÓTICA) PARA LA UNIVERSIDAD TECNOLÓGICA DE CHIHUAHUA**, dándose respuesta en los siguientes términos:

A) Proveedora Industrial Movill de Chihuahua, S.A. de C.V.

1. Controlador del Robot colaborativo:
¿Podrían confirmar si el controlador del robot colaborativo deberá estar integrado en un gabinete de grado industrial que incluya sistema de ventilación forzada, puertos de comunicación RJ45 y un desconectador eléctrico principal?

R. Si, el controlador del robot colaborativo deberá estar integrado en un gabinete de grado industrial que incluya sistema de ventilación forzada, puertos de comunicación RJ45 y un desconectador eléctrico principal.

2. Protocolos de comunicación robot colaborativo;
Además de los protocolos de comunicación especificados en las bases técnicas, ¿es requisito que el robot colaborativo cuente con soporte nativo para el protocolo **PROFINET**? En caso afirmativo, favor de indicar si deberá incluirse como funcionalidad estándar o mediante licencia/opción adicional.

R. Si, el robot colaborativo debe contar con soporte nativo para el protocolo **PROFINET**, como funcionalidad estándar.

3. Conectividad en la muñeca del robot colaborativo;
¿Es un requisito que el robot colaborativo disponga de un puerto de conexión integrado en el último eje (muñeca) para la conexión directa de grippers y dispositivos periféricos? Asimismo, ¿dicho puerto deberá soportar comunicación **RS485 y/o Modbus RTU** de forma nativa?

R. Si, el robot colaborativo debe disponer de un puerto de conexión integrado en el último eje (muñeca) para la conexión directa de grippers y dispositivos periféricos, debiendo soportar comunicación **RS485 y/o Modbus RTU** de forma nativa.

4. Zonas de interferencia configurables robot colaborativo:
Respecto a las funciones de seguridad y gestión de espacio de trabajo, ¿podrían indicar la cantidad mínima de **zonas de interferencia configurables** que deberá soportar cada robot colaborativo? Asimismo, agradeceremos especificar si estas zonas deben ser de tipo volumétrico, por ejes o ambas modalidades.

R. Si, el robot colaborativo debe soportar mínimo 16 zonas de interferencia configurables, de preferencia por ambas modalidades., volumétrico y por ejes.

5. Alimentación en herramienta (Tool I/O) robot colaborativo;
¿Podrían confirmar cuál es la capacidad mínima de corriente disponible en el puerto de alimentación del efector final (Tool I/O) del robot colaborativo?

R. Si, el robot colaborativo debe contar con un mínimo de 2 amperes disponible en el puerto de alimentación del efector final.

6. Capacidad de carga efectiva robot colaborativo;

¿Podrían confirmar que la capacidad de carga de cada robot colaborativo es de 3 y 6 kg respectivamente en base a su requerimiento técnico?

R. Los robots colaborativos se solicitaron dos de 3 kg y dos de 6 kg.


Se hace constar que la presente es la última junta de aclaraciones de la licitación pública presencial número **UTCH/LPE/03/2026**, relativa a adquisición de **equipo especializado (centro de robótica) para la universidad tecnológica de chihuahua**.

No habiendo más preguntas, dudas o aclaraciones se da por terminada la presente reunión; en el entendido que los acuerdos tomados o derivados de la misma tienen el carácter de obligatorio aun y cuando no hayan asistido; lo anterior con fundamento en el artículo 57 de la Ley de Adquisiciones, Arrendamientos y Contratación de Servicios del Estado de Chihuahua y firman para su constancia los que en ella intervienen.

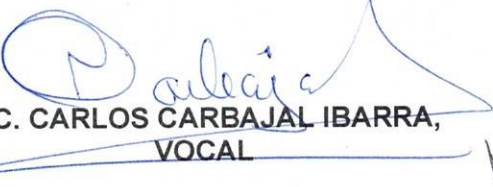
**COMITÉ DE ADQUISICIONES,
ARRENDAMIENTOS Y SERVICIOS DE LA
UNIVERSIDAD TECNOLÓGICA DE CHIHUAHUA**


ING. HÉCTOR CHACÓN MUÑOZ
VOCAL


LIC. BLANCA IRENE GONZÁLEZ ACUÑA,
VOCAL


LIC. SANDRA LOURDES CHÁVEZ
SALAZAR,
SUPLENTE DE LA
MPsC. SUSANA IVONNE BUENO
CARLOS
VOCAL


LIC. LAURA VICTORIA HERNÁNDEZ
PALLARES,
VOCAL Y ASESOR JURÍDICO

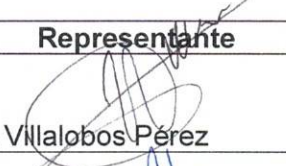


LIC. CARLOS CARBAJAL IBARRA,
VOCAL


LIC. SERGIO ALEJANDRO DELGADO
SECRETARIO TÉCNICO


ING. JUAN LUIS FLORES BARRAGÁN
DIRECTOR DE MECATRÓNICA Y ENERGÍAS RENOVABLES
ÁREA TÉCNICA


LIC. LÁZARO ANCHONDO TALLAVAS,
EN REPRESENTACIÓN DEL TITULAR DEL ÓRGANO INTERNO DE CONTROL
Y OBSERVADOR AL PRESENTE PROCEDIMIENTO

POR PARTE DE LOS LICITANTES ASISTENTES

Empresa	Representante
Proveedora Industrial Móvil de Chihuahua, S.A. de C.V.	 Cesar Noe Villalobos Pérez
Deneva Chihuahua, S.A. de C.V.	 Ever Alejandro Álvarez Estrada

LAS FIRMAS QUE ANTECEDEN CORRESPONDEN AL ACTA DE JUNTA DE ACLARACIONES DE LA LICITACIÓN PÚBLICA PRESENCIAL NÚMERO UTCH/LPE/03/2026, RELATIVA A EQUIPO ESPECIALIZADO (CENTRO DE ROBÓTICA) PARA LA UNIVERSIDAD TECNOLÓGICA DE CHIHUAHUA.

