

竞争性磋商 采购文件

采购项目编号：常润竞磋 2020-0001 号

项目名称：智能装备科研创新应用实训区设备采购

采购人名称：常州科教城现代工业中心

采购代理机构：常州润邦招标代理有限公司

二〇二〇年三月

目录

前 附 表.....	2
第一章 采购公告.....	3
第二章 供应商须知.....	6
第三章 项目需求.....	18
第四章 合同条款及格式.....	32
第五章 评审方法与评审标准.....	41
第六章 响应文件格式.....	44
友 情 提 醒.....	57

前 附 表

序号	内容规格
1	项目名称：智能装备科研创新应用实训区设备采购 项目编号：常润竞磋 2020-0001 号 供货期：签订合同后 30 个工作日内交货并安装调试完毕。
2	投标保证金数额：人民币 13000 元整 户名：常州润邦招标代理有限公司 账号：01080012010000003610 开户银行：江南农村商业银行龙虎塘支行
3	响应文件份数：正本一份、副本二份
4	响应文件提交时间：2020 年 3 月 26 日 13:30-14:00 响应文件提交截止暨磋商时间：2020 年 3 月 26 日 14:00 响应文件提交暨磋商地点：常州市新北区通江中路 311 号鸿飞大厦（星程酒店）四楼 401 室 联系人：周女士 联系电话：0519-81882993
5	磋商会议时间：2020 年 3 月 26 日 14:00 磋商会议地点：常州市新北区通江中路 311 号鸿飞大厦（星程酒店）四楼 401 室
6	评审办法：综合评分法
7	报价次数：本项目采用 2 次报价，响应文件的报价作为首次报价，在磋商结束后，磋商小组应当要求所有实质性响应的供应商在规定时间内提交最终报价。
8	供应商信用信息查询渠道： 信用中国网站（www.creditchina.gov.cn）、中国政府采购网（www.ccgp.gov.cn） 查询截止时点：响应文件提交截止时间 查询结果以网页打印的形式存档。
9	履约保证金：无
10	合同款支付：按合同约定支付。

第一章 采购公告

受常州科教城现代工业中心的委托，常州润邦招标代理有限公司拟对智能装备科研创新应用实训区设备采购项目进行竞争性磋商采购，现发布本项目采购公告，欢迎符合条件的合格供应商响应。

一、项目名称及编号

项目名称：智能装备科研创新应用实训区设备采购

项目编号：常润竞磋 2020-0001 号

二、项目简要说明

项目地点：常州科教城现代工业中心

项目内容：智能装备科研创新应用实训区设备一批，清单如下：

序号	设备名称	数量	单位	
1	多功能桌面设备	1	套	
2	智能机器人实训平台	1	套	
3	人工智能综合实训应用平台	1	套	
4	WRC 世界机器人大赛智能大挑战项目平台	1	套	
5	平衡车	2	台	
6	仿生机器人手	1	套	
7	编程机械蜘蛛	1	套	
8	助教机器人	1	套	
9	VR 机器人示教编程	2	套	
10	VR 眼镜	2	套	

详细参数及要求详见第三章项目需求。

项目预算金额：人民币 68.9 万元，最高限价：人民币 68.9 万元。

三、供应商资格要求

（一）一般资格条件：

1. 具有独立承担民事责任的能力；
2. 具有良好的商业信誉和健全的财务会计制度；
3. 具有履行合同所必需的设备和专业技术能力；
4. 有依法缴纳税收和社会保障资金的良好记录；
5. 参加政府采购活动前三年内，在经营活动中没有重大违法记录；
6. 无其他法律、行政法规规定的禁止参与招投标或采购活动的行为；

（二）其他资格条件

1. 未被“信用中国”网站（www.creditchina.gov.cn）和“中国政府采购网”网站（www.ccgp.gov.cn）列入失信被执行人、重大税收违法案件当事人名单、政府采购严重失信行为记录名单；

2. 单位负责人为同一人或者存在直接控股、管理关系的不同供应商, 不得参

加同一合同项下的政府采购活动；

3. 本项目不接受联合体投标。

四、采购文件获取信息

1. 本项目公告在“常州市政府采购网”“常州润邦招标代理有限公司”网站上发布。

2. **采购文件发售时间：2020年3月13日至3月20日17:00时，逾期不予受理。**

3. 获取采购文件方式：（投标人可采取以下任一种方式获取招标文件）

（1）线上领购：投标人在规定的时间内将报名材料扫描发至本公司邮箱“rbzb@foxmail.com”并按要求交纳招标文件费用后，招标文件以邮件形式发送至投标人邮箱。

（2）现场领购：招标文件领购地点：常州市新北区通江中路311号鸿飞大厦（星程酒店）四楼401室。

4. 采购文件售价：人民币伍佰元/份

5. 供应商获取采购文件时应提供如下材料：

（1）采购文件获取申请表原件（格式见公告附件1）

（2）企业营业执照（复印件加盖公章）。

6. 采购文件售后一概不退。未获取采购文件的供应商不得参与项目磋商。

五、现场踏勘和答疑

1. 本项目不统一组织现场踏勘。如有需要，供应商自行踏勘现场。

2. 供应商对采购文件需要进行澄清或有异议的，均应在2020年3月20日17:00前按采购公告中的通讯地址，以书面形式(加盖公章)送达采购代理机构，否则视为无有效澄清或异议。

3. 有关本次采购的事项若存在变动或修改，采购代理机构将通过补充或更正形式在网站上发布，因未能及时了解相关最新信息所引起的失误责任由供应商自负。

六、响应文件提交及磋商信息

响应文件提交时间：2020年3月26日13:30-14:00

响应文件提交截止暨磋商时间：2020年3月26日14:00

响应文件提交暨磋商地点：常州市新北区通江中路311号鸿飞大厦(星程酒店)四楼401室

七、投标保证金

1. 投标保证金账户

户名：常州润邦招标代理有限公司

开户银行：江南农村商业银行龙虎塘支行

账号：01080012010000003610

2. 投标保证金数额：人民币 13000 元整

3. 投标保证金到账截止时间：2020 年 3 月 26 日 14:00。

4. 供应商须在第 3 条规定的截止时间前将投标保证金以电汇或转账方式从本单位账户缴入上述指定账户，并备注项目编号，拒绝以其它方式缴纳，禁止第三方代缴保证金。供应商应充分考虑投标保证金在途时间，确保投标保证金在到账截止时间前到账。

5. 未按上述 4 条要求提交投标保证金的将被视为无效响应，其响应文件将被磋商小组拒绝。

八、本次采购联系事项

采购人：常州科教城现代工业中心

项目联系人：许女士 联系电话：0519-86339438

地址：常州市常武中路 801 号

采购代理机构：常州润邦招标代理有限公司

项目联系人：周女士 联系电话：0519-81882993

联系地址：常州市新北区通江中路 311 号鸿飞大厦（星程酒店）四楼 401

室

公司网址：cg.czrbzb.com

邮 箱：rbzb@foxmail.com

常州润邦招标代理有限公司

2020 年 3 月 13 日

第二章 供应商须知

一、总则

1. 采购方式

本项目采用竞争性磋商方式，本采购文件仅适用于采购公告中所述项目。

2. 合格的供应商

2.1 满足采购公告中“供应商资格要求”的规定。

2.2 满足本文件实质性条款的规定。本采购文件中所有带★号的内容均为实质性条款。

3. 适用范围及定义

3.1 适用范围

依据《中华人民共和国政府采购法》及有关法律法规制定本须知。

3.2 定义

3.2.1 “重大违法记录”系指供应商因违法经营受到刑事处罚或者责令停产停业、吊销许可证或者执照、较大数额罚款等行政处罚。

3.2.2 “不良行为记录”系指供应商发生下列情形之一：

(1) 被“信用中国”网站（www.creditchina.gov.cn）或“中国政府采购网”网站（www.ccgp.gov.cn）列入失信被执行人、重大税收违法案件当事人名单、政府采购严重失信行为记录名单；

(2) 在招投标活动中因违反相关规定被政府采购及招投标监管部门列入不良行为记录名单的（包含本须知第 16.6 条中相关内容）。

(3) “参加采购活动前三年”是以投标文件或响应文件的递交截止时间为时间点向前追溯。

4. 磋商费用

4.1 供应商应自行承担所有与参加磋商有关费用，无论磋商过程中的做法和结果如何，采购代理机构在任何情况下均无义务和责任承担这些费用。

4.2 采购代理服务收费标准

4.2.1 采购服务费收费标准为：以中标金额为基数，收费比例按差额定率累进法计算，100 万元以下部分 1.5%，100 万元（含）—500 万元部分 1.1%，中标服务费不足 3000 元的，按 3000 元计取。

4.2.2 中标人领取中标通知书时须向采购代理机构缴纳采购服务费，否则采购代理机构有权直接从其投标保证金中扣除该项费用。

5. 采购文件的约束力

供应商一旦购买了本采购文件并决定参加投标，即被认为接受了本采购文件的规定和约束，供应商应当按照采购文件的规定制作响应文件并参加磋商。

二、采购文件

6. 采购文件构成

6.1 采购文件由以下部分组成：

- (1) 采购公告
- (2) 供应商须知
- (3) 项目需求
- (4) 合同条款及格式
- (5) 评审方法与标准
- (6) 响应文件格式

请仔细检查采购文件是否齐全，如有缺漏请立即与采购代理机构联系解决。

6.2 供应商应认真阅读采购文件中所有的事项、格式、条款和规范等要求。按采购文件要求和规定编制响应文件，并保证所提供的全部资料的真实性，使其响应文件对采购文件作出实质性响应，否则其风险由供应商自行承担。

7. 采购文件的澄清

7.1 任何要求对采购文件进行澄清的供应商，均应按采购公告中要求的时间和通讯地址，以书面形式并加盖公章送达采购代理机构，否则视为无有效疑问或澄清。

7.2 若供应商认为设置的资质、条件、技术要求、商务条款、评审办法（评分标准）等存在歧视或不公正待遇的，应在上述期限内提出异议，否则视为无有效异议。供应商根据采购代理机构的答复作出是否继续投标的决定。

7.3 采购人或采购代理机构将视按照上述 1、2 条规定收到的要求澄清或提出异议事项决定是否发布澄清修改公告，或就个性化的问题回复提出澄清要求的潜在供应商。为避免不正当竞争或可能泄露采购人机密等不利情形，采购代理机构对供应商的疑问可以作选择性答复。

7.4 有关本次采购的事项若存在变动或修改，采购代理机构将通过补充或更正形式在网站上发布。

8. 采购文件修改

8.1 采购文件发出后，在规定响应文件递交时间截止前任何时间，采购人或采购代理机构均可主动地或在解答供应商提出的澄清问题时对采购文件进行修改，采购代理机构将通过补充或更正形式在网站上发布。

8.2 采购人或采购代理机构有权按照法定的要求推迟响应文件提交截止日期和磋商日期。

8.3 采购文件的修改和补充文件将作为采购文件的组成部分，并对供应商具有约束力。

三、响应文件的编制

9. 响应文件的语言及度量衡单位

9.1 供应商提交的响应文件以及供应商与采购代理机构就有关投标的所有来往通知、函件和文件均应使用简体中文。

9.2 除技术性能另有规定外，响应文件所使用的度量衡单位，均须采用国家法定计量单位。

10. 响应文件构成

10.1 供应商编写的响应文件构成详见第六章《响应文件格式》。

10.2 供应商应将响应文件按顺序装订成册，并编制响应文件目录索引。

11. 证明供应商资格及符合采购文件规定的文件

11.1 供应商应按要求提交资格证明文件及符合采购文件规定的文件。

11.2 供应商应提交证明其有资格参加磋商和中标后有独立履行合同的文件。

11.3 供应商除必须具有履行合同所需提供的服务的能力外，还必须具备相应的财务、技术方面的能力。

11.4 供应商信用信息查询要求

查询渠道为“信用中国”网站（www.creditchina.gov.cn）和“中国政府采购网”网站（www.ccgp.gov.cn），查询截止时间为本项目响应文件提交截止时间。查询结果以网页打印的形式留存并归档。

12. 投标配置与分项报价表

12.1 供应商应按照采购文件规定格式填报响应报价与分项报价表，在表中标明各分项报价内容。每个分项只允许有一个报价，任何有选择的或附有条件的报价将视为无效投标。本次采购不接受备选方案。

12.2 有关报价的内容

报价表上的价格为含税报价，包括采购文件所确定的采购范围内的全部设备、材料、附件、紧固件、随设备提供的备品备件、专用工具的价格（包括关税、增值税、检验检测费）、包装费、运杂费（运抵采购人项目现场）、运输保险费、安装费调试费、操作维护人员培训费及供应商认为需要的其他费用等。每项采购内容只允许有一个报价，任何有选择的或附有条件的报价将视为无效响应。

12.3 报价货币

响应文件中的单价和总价应采用人民币报价，以元为单位标注。

13. 偏离表

13.1 供应商应对采购文件中规定的商务及技术部分给予充分的考虑。为了

评审的需要，供应商应在《偏离表》中将这些条款的异议逐条提出或根据《偏离表》格式提出偏离。如无偏离，请在《偏离表》中写“无”，并附在响应文件中。

13.2 带★号的内容要求必须进行实质性响应，不响应和负偏离都将视为无效投标；

13.3 供应商认为需要的其他技术文件或说明。

14. 服务承诺及服务机构、人员的情况介绍。

14.1 供应商的服务承诺应按不低于采购文件中商务要求的标准。

14.2 供应商的服务机构、服务的制度、服务人员的情况介绍。

15. 响应函和报价一览表

15.1 供应商应按照采购文件中提供的格式完整、正确填写响应函、报价一览表。报价一览表必须按照本文件格式要求填写并按照格式要求在指定位置盖章及签字。

15.2 报价一览表中的价格应与分项报价表中的价格一致。如出现不一致的情况，评审时一律按报价一览表中价格为准。

15.3 报价一览表分项报价和汇总与总价不一致以分项报价为准进行修正。

16. 投标保证金

16.1 供应商提交的投标保证金应从供应商银行账户电汇或转账形式一次性递交至采购代理机构指定账户。

16.2 对于未按采购公告及采购文件要求提交投标保证金的，将被视为无效投标而予以拒绝。

16.3 未中标供应商的投标保证金，将在中标通知书发出后5个工作日内予以退还（无息）。

16.4 中标人的投标保证金，在合同签署并向采购代理机构进行备案后退还。

16.5 供应商须按附件格式填写投标保证金退回账户信息，如因供应商填写不当，后果由供应商承担。

16.6 下列任何一种情况发生时，投标保证金将不予退还，已经中标的，取消其中标资格，并列入不良行为记录名单予以公布，在一至两年内不得参与本采购代理机构组织的项目。已经签约的，所签订的合同无效，同时采购人及采购代理机构不承担任何责任：

- (1) 供应商提供虚假材料谋取中标（成交）的；
- (2) 供应商采取不正当手段诋毁、排挤或串通他人的；
- (3) 供应商扰乱报价、评审现场、影响评审或办公秩序的；
- (4) 提供虚假材料或者未按规定程序进行质疑、投诉、诉讼，影响项目正

常进行的；

(5) 提出不当要求，向采购代理机构或采购人进行恶意敲诈的；

(6) 中标人在规定期限内未交纳采购代理费或不缴纳履约保证金的。

(7) 中标（成交）后，无正当理由拒不签订合同或者合同签订后未能履行又不按约赔偿的；

(8) 向评审专家、采购人、其他项目参与人或采购工作人员行贿或者提供其他不正当利益的。

16.7 中标人违反第 16.6 条规定，并且导致中标无效的，采购人可以与排位在原中标人之后第一位的中标候选人签订采购合同或重新委托进行采购，同时，采购人或采购代理机构有权要求原中标人承担相应损失（包括但不限于以下损失）：

(1) 原采购活动产生的合理费用；

(2) 如最终中标价高于原中标价的，原中标人应当以中标价的差价对采购人进行赔偿。

17. 报价有效期

17.1 报价有效期为报价之日后九十（90）天。报价有效期比规定短的将被视为无效响应而予以拒绝。

17.2 在特殊情况下，采购人或采购代理机构在原报价有效期满之前，可向供应商提出延长报价有效期的要求。这种要求与答复均应采用书面形式。供应商可以拒绝采购人或采购代理机构的这一要求而放弃。同意延长报价有效期的供应商既不能要求也不允许修改其响应文件。第 16 条有关投标保证金的相关规定在延长期内继续有效，同时受报价有效期约束的所有权利与义务均延长至新的有效期。

18. 响应文件份数和签署

18.1 供应商应准备响应文件的正本 1 套，副本 2 套，在每一份响应文件上要明确注明“正本”或“副本”字样。一旦正本和副本内容有差异，以正本为准。

18.2 响应文件的正本和所有的副本均需打印或复印，按顺序装订成册，并编制响应文件目录索引，由供应商法定代表人或其授权代表签字。授权代表的，须将法定代表人以书面形式出具的“授权委托书书”（原件）附在响应文件中。

18.3 除供应商对错处做必要修改外，响应文件不得行间插字、涂改或增删。如有修改错漏处，必须由响应文件签署人签字并加盖公章。

四、响应文件的提交

19. 响应文件的密封和标记

19.1 供应商应将响应文件正本和所有副本密封，并加盖供应商公章。不论供应商中标与否，响应文件均不退回。

19.2 密封的响应文件应：在封皮上注明供应商名称，投标项目名称、项目编号、投标日期，如因标注不清而产生的后果由供应商自负。按“供应商须知前附表”中注明的接收时间和接收地点送达采购代理机构。

19.3 如果响应文件被宣布为“迟到”时，应原封退回。

19.4 未按要求密封和加写标记的响应文件，采购人、采购代理机构将予以拒绝。采购人、采购代理机构对响应文件的误投或过早启封概不负责，对由此造成提前开封的响应文件，采购人、采购代理机构有权拒绝。

20. 响应文件提交截止时间

20.1 供应商应当在采购文件要求提交响应文件的截止时间前，将响应文件密封送达指定地点。

20.2 采购人或采购代理机构可以按照规定，通过修改采购文件有权酌情延长响应文件提价截止时间，以延期或更正公告形式在网站上发布。在此情况下，供应商的所有权利和义务以及供应商受制的截止时间均应以新的截止时间为准。

21. 迟交的响应文件

21.1 采购代理机构将拒绝并原封退回在其规定的响应文件提交截止时间后收到的任何响应文件。

21.2 采购代理机构对响应文件在送达过程中的遗失或损坏不负责。

22. 响应文件的修改和撤回

22.1 供应商在递交响应文件后，可以修改或撤回其响应文件，但这种修改和撤回，必须在规定的投标截止时间前，以书面形式通知采购代理机构，修改或撤回其响应文件。

22.2 供应商的修改或撤回文件应按规定进行编制、密封、标记和发送，并应在封套上加注“修改”和“撤回”字样。修改文件必须在投标截止时间前送达采购代理机构。

22.3 在投标截止时间之后，供应商不得对其响应文件作任何修改。

22.4 在投标截止时间至采购文件中规定的报价有效期满之间的这段时间内，供应商不得撤回其投标，否则其投标保证金将不予退还。

五、评审与磋商

23. 磋商评审会议

23.1 会议按采购文件中规定的时间、地点举行，由采购代理机构主持，在有关部门监督下进行。采购人、所有供应商、采购管理部门等有关监督部门的

代表参加会议。

23.2 供应商应由法定代表人或者委托代理人携带身份证明原件准时参加会议，并签名报到以证明其出席。

23.3 监督人员（公证人员）与供应商代表当众检验响应文件的密封情况，确认无误后方可进行后续拆封评审工作。

23.4 采购代理机构在响应文件提交截止时间前收到的所有合格响应文件，磋商评审时都予以拆封。

24. 磋商小组

24.1 采购代理机构将根据项目特点和有关规定组建磋商小组，由采购人代表和有关专家组成，并独立开展评审工作。磋商小组对响应文件进行审查、澄清、评估、比较。

24.2 采购人可以推荐代表参加评审。但人数不得超过磋商小组总人数的三分之一。参加评审的采购人代表，必须向采购代理机构提交采购人代表身份授权函或证明。

24.3 磋商小组应以科学、公正的态度参加评审工作并推荐中标候选人。评审专家在评审过程中不受任何干扰，独立、负责地提出评审意见，并对自己的评审意见承担责任。

24.4 磋商小组将对供应商的商业、技术秘密予以保密。

24.5 未经磋商小组批准，其他无关人员禁止进入评审现场。

24.6 磋商小组成员负责具体的评审事务，并独立履行以下职责：

24.6.1 审查、评价响应文件是否符合采购文件的要求，并作出评价；

24.6.2 要求供应商对响应文件有关事项作出澄清或者说明；

24.6.3 对响应文件进行比较和评价；

24.6.4 确定中标候选人名单，并根据采购人委托直接确定中标人；

24.6.5 向采购人、采购代理机构或者有关部门报告评审中发现的违法行为。

24.7 磋商小组成员应当履行下列义务：

24.7.1 遵纪守法，客观、公正、廉洁地履行职责；

24.7.2 按照采购文件规定的评审办法进行评审，对评审意见承担个人责任；

24.7.3 对评审过程和结果，以及供应商的商业秘密保密；

24.7.4 参与评审报告的起草；

24.7.5 配合相关部门的投诉处理工作；

24.7.6 配合采购代理机构答复供应商提出的质疑。

25. 评审过程的保密与公正

25.1 报价后，直至向中标的供应商授予合同时止，凡是与审查、澄清、评

价和比较的有关资料以及建议等，均不得向供应商或与评审无关的其他人员透露。有关中标的信息，须经采购人确认后，由采购代理机构通知有关单位。采购代理机构对除此以外的其他渠道得悉的任何信息都不承担责任，并保留对其信息来源追究的权力。

25.2 在响应文件的审查、澄清、评价和比较以及授予合同的过程中，供应商试图向采购人、采购代理机构和磋商小组成员施加任何影响，都将会导致其响应文件被拒绝，并承担相应的法律责任。

25.3 在评审期间，采购代理机构将通过指定联络人（非磋商小组成员）与供应商进行联系。

26. 响应文件的澄清

26.1 评审期间，为有助于对响应文件的审查、评价和比较，磋商小组有权要求供应商对响应文件中含义不明确的内容进行澄清。

26.2 供应商必须按照磋商小组通知的时间、地点派技术和商务人员进行答疑和澄清，书面澄清的内容须由供应商法定代表人或授权代表签署，并作为响应文件的补充部分。

26.3 接到磋商小组澄清要求的供应商如未按规定做出澄清，其风险由供应商自行承担。

27. 对响应文件的审查

27.1 响应文件初审分为资格性检查和符合性检查。

资格性检查：采购人、采购代理机构依据法律法规和采购文件的规定，对响应文件中的资格证明文件、投标保证金等进行审查，以确定投标供应商是否具备投标资格。

符合性检查：磋商小组依据采购文件的规定，从响应文件的有效性、完整性和对采购文件的响应程度进行审查，以确定是否对采购文件的实质性要求作出响应。

27.2 在详细评审之前，磋商小组将首先审查每份响应文件是否实质性响应了采购文件的要求。实质性响应的文件是与采购文件要求的全部实质性条款、条件和规格相符且其余非实质性技术及商务条款没有重大偏离和保留的响应文件。

所谓重大偏离或保留是指与采购文件规定的主要技术指标或重要的商务条款或除上述以外的多项指标要求存在负偏离，或者在实质上与采购文件不一致，而且限制了合同中采购人的权利或供应商的义务，纠正这些偏离或保留将会对其他实质性响应要求的供应商的竞争地位产生不公正的影响。重大偏离的认定需经过磋商小组三分之二及以上成员的认定。评委决定响应文件的响应性只根

据响应文件本身的内容，而不寻求外部的证据。

27.3 如果响应文件实质上没有响应采购文件的要求，磋商小组将予以拒绝，供应商不得通过修改或撤销不合要求的偏离或保留而成为实质性响应。

27.4 磋商小组将对确定为实质性响应的文件进行进一步审核，看其是否有计算上或累加上的算术错误，修正错误的原则如下：

(1) 如果用数字表示的金额和用文字表示的金额不一致时，应以文字表示的金额为准进行修正；

(2) 当单价与数量的乘积和总价不一致时，以单价为准进行修正。只有在磋商小组认为单价有明显的小数点错误时，才能以标出的总价为准，并修改单价；

(3) 数量不符合采购文件要求的作为未实质性响应采购文件处理，该响应文件将不予以详细评审，也不得中标；

(4) 当分项报价与汇总总价不符时，以分项报价为准重新计算总价（总价已注明优惠的除外）。

27.5 磋商小组将按上述修正错误的方法调整响应文件中的报价，调整后的价格应对供应商具有约束力。如果供应商不接受修正后的价格，则其投标将被拒绝，其投标保证金将被没收。

27.6 磋商小组将允许修正响应文件中不构成重大偏离的、微小的、非正规的、不一致的或不规则的地方，但这些修改不能影响任何供应商相应的名次排列。

27.7 本项目采购文件提供的参数、工艺、材料、设备、参考的商标或样本目录号码等仅作为说明并没有限制性，供应商在投标中可以选用替代标准，但这些替代标准要相当于或优于技术规格中要求的标准，以满足采购人的需要。

28. 磋商报价次数：按前附表规定。

29 无效响应条款和终止磋商条款

29.1 无效响应条款

- (1) 未按采购公告及采购文件相关要求交纳投标保证金的；
- (2) 供应商不具备采购文件中规定资格要求的；
- (3) 法定代表人资格证明书或授权委托书未提供的、无供应商（供应商）公章的、无法定代表人或委托代理人签字或盖章的、非原件的；
- (4) 供应商的最终磋商报价超出采购预算或者最高限价的；
- (5) 供应商在一份响应文件中，对同一采购项目报有两个或多个报价，且未书面确定以哪个报价为准的；
- (6) 经磋商小组认定与采购文件有重大偏离；

- (7) 报价有效期不满足采购文件要求的；
- (8) 响应文件未按采购文件规定的格式、内容和要求编制，响应文件字迹潦草、模糊、难以辨认；
- (9) 响应文件材料所述情况和所附相关资料不实的；
- (10) 有下列情形之一的，视为供应商串通投标，其投标无效：
 - a. 不同供应商的响应文件由同一单位或者个人编制；
 - b. 不同供应商委托同一单位或者个人办理投标事宜；
 - c. 不同供应商的响应文件载明的项目管理成员或者联系人员为同一人；
 - d. 不同供应商的响应文件异常一致或者投标报价呈规律性差异；
 - e. 不同供应商的响应文件相互混装；
 - f. 不同供应商的投标保证金从同一单位或者个人的账户转出。
- (11) 采购文件明确规定无效的其他情形，或者其他被磋商小组认定无效的情况；
- (12) 供应商被“信用中国”网站（www.creditchina.gov.cn）或“中国政府采购网”网站（www.ccgp.gov.cn）列入失信被执行人、重大税收违法案件当事人名单、政府采购严重失信行为记录名单的；
- (13) 不符合法律、法规和采购文件规定的其他实质性要求的。

29.2 终止磋商条款

- (1) 因情况变化，不再符合规定的竞争性磋商采购方式适用情形的
- (2) 出现影响采购公正的违法、违规行为的；
- (3) 供应商的最终报价均超过了采购预算，采购人不能支付的；
- (4) 因重大变故，采购任务取消的。

六、评定成交

30. 评定成交

30.1 评审方法见第五章评审方法与评审标准。

30.2 评审由磋商小组负责。磋商小组出具书面评审报告，推荐成交候选供应商顺序并确定中标供应商，采购人确认。

31. 中标通知书

31.1 中标公告发布的同时，采购代理机构将向中标供应商发出中标通知书。

31.2 中标通知书将是合同的一个组成部分。对采购人和中标供应商均具有法律效力。中标通知书发出后，采购人不得违法改变中标结果，中标人无正当理由不得放弃中标，且不影响其采购代理费的支付。

七、授予合同

32. 签订合同

32.1 采购人和中标人应当自中标通知书发出之日起三十日内，按照采购文件和中标人的响应文件订立书面合同。采购人和中标人不得再行订立背离合同实质性内容的其他协议。

32.2 签订合同及合同条款应以采购文件、中标人的响应文件及采购过程中有关澄清、承诺文件为依据。

32.3 签订合同后，中标人不得将合同相关服务进行转包。未经采购人同意，中标人也不得采用分包的形式履行合同，否则采购人有权终止合同，中标人的履约保证金将不予退还。转包或分包造成采购人损失的，中标人应承担相应赔偿责任。

32.4 中标人未按期签订合同的，采购人可以与排位在中标人之后第一位的中标候选人签订合同或重新委托进行采购。

32.4.1 中标人因不可抗力导致无法按期签订合同的，应当在不可抗力发生之日起5日内提出，并提供书面证据，采购人及中标人互不承担任何责任及损失。

32.4.2 中标人无正当理由未在规定的时间内与采购人签订合同的，视为自动放弃中标资格，采购代理机构有权不予退还其所交的投标保证金，由此给采购人造成损失的，中标人还应承担赔偿责任。

33. 设备或服务的增加和减少

采购人在授予合同时，需追加与合同标的相同的设备或服务的，在不改变价格水平、合同及其他条款的前提下，采购人可以与中标人协商签订补充合同，但增加的数量或金额不得超过中标设备和服务数量或金额的10%。

34. 履约保证

34.1 中标人在收到中标通知书后，合同签订前以银行基本账户方式向采购人支付履约保证金（金额按前附表规定），用以约束供应商在合同履行中的行为，弥补合同执行中由于自身行为可能给采购人带来的各种损失（另有约定的除外）。如果中标人不同意按照规定缴纳履约保证金的，采购代理机构有权取消其中标资格，其投标保证金不予退还，并有权按照采购文件相关规定对其进行处理。

34.2 履约保证的退还：履约保证金在履约完成后转为质保金，质保期满且无问题后退还（无息）。

35. 未尽事宜

依据《中华人民共和国政府采购法》及其他有关的法律法规的规定执行。

36. 质疑处理

36.1 供应商认为采购文件、采购过程、中标或者成交结果使自己的权益受

到损害的，可以在知道或者应知其权益受到损害之日起7个工作日内，以书面形式向采购人、采购代理机构提出质疑。供应商应当在法定质疑期内一次性提出针对同一采购程序环节的质疑。

36.2. 提出质疑供应商及被质疑供应商的投标保证金在质疑处理期间，暂不予退还。

36.3 采购人或采购代理机构将在收到供应商的书面质疑后七个工作日内作出答复，但答复的内容不得涉及商业秘密。

36.4 供应商提出质疑应当提交质疑函和必要的证明材料。质疑函应当包括下列内容：

- (1) 供应商的姓名或者名称、地址、邮编、联系人及联系电话；
- (2) 质疑项目的名称、编号；
- (3) 具体、明确的质疑事项和与质疑事项相关的请求；
- (4) 事实依据；
- (5) 必要的法律依据；
- (6) 提出质疑的日期。

供应商为自然人的，应当由本人签字；供应商为法人或者其他组织的，应当由法定代表人、主要负责人，或者其授权代表签字或者盖章，并加盖公章。

质疑函应按照财政部《政府采购供应商质疑函范本》格式和要求制作，网址：http://www.mof.gov.cn/gp/xxgkml/gks/201802/t20180201_2804587.html

36.5 接收质疑函的联系方式：

采购人（名称或部门）：常州科教城现代工业中心

项目联系人：许女士 联系电话：0519-86339438

地址：常州市常武中路801号

采购代理机构：常州润邦招标代理有限公司

联系人：周女士 联系电话：0519-81882993

地址：常州市新北区通江中路311号鸿飞大厦（星程酒店）四楼401室

第三章 项目需求

一、采购内容

本项目采购内容智能装备科研创新应用实训区设备一批，清单如下：

序号	设备名称	数量	单位
1	多功能桌面设备	1	套
2	智能机器人实训平台	1	套
3	人工智能综合实训应用平台	1	套
4	WRC 世界机器人大赛智能大挑战项目平台	1	套
5	平衡车	2	台
6	仿生机器人手	1	套
7	编程机械蜘蛛	1	套
8	助教机器人	1	套
9	VR 机器人示教编程	2	套
10	VR 眼镜	2	套

二、具体参数

序号	名称	参数	单位	数量
1	多功能桌面设备	<p>一、模组 1</p> <p>1、主体部分：</p> <p>▲1.1 外形尺寸：不大于 285*285*318mm</p> <p>▲1.2 操作面板：触摸屏，尺寸不小于 3.5 寸</p> <p>▲1.3 主体材质：航空级铝合金</p> <p>▲1.4 最大运行速度：不低于 200mm/s（空载）</p> <p>▲1.5 重复定位精度：不低于 0.05mm</p> <p>1.6 模组数量：3</p> <p>2、3D 打印功能：</p> <p>▲2.1 喷嘴直径：不小于 0.4mm</p> <p>▲2.2 层分辨率：范围 0.05~0.3mm</p> <p>▲2.3 喷嘴温度：范围 190~260℃</p> <p>▲2.4 热床温度：范围 50~100℃（20℃室温下）</p> <p>2.5 成型尺寸：不小于 X130 * Y130 * Z130mm</p> <p>▲2.6 支持材料：PLA, TPU, PETG, FLEXIBLE</p> <p>2.7 打印速度：可调范围 10~80mm/s</p> <p>3、激光雕刻功能：</p> <p>3.1 工作范围（XY）：不小于 130 * 130mm</p> <p>3.2 激光功率：不低于 0.5W</p> <p>3.3 支持材料：木头、纸制品、部分塑料、皮革等</p> <p>二、模组 2</p> <p>1、主体部分：</p> <p>▲1.1 外形尺寸：不大于 285*285*318mm</p> <p>▲1.2 操作面板：触摸屏，尺寸不小于 3.5 寸</p> <p>▲1.3 主体材质：航空级铝合金</p>	套	1

	<p>▲1.4 最大运行速度：不低于 200mm/s（空载）</p> <p>▲1.5 重复定位精度：不低于 0.05mm</p> <p>1.6 模组数量：4</p> <p>2、3D 打印功能：</p> <p>▲2.1 喷嘴直径：不小于 0.4mm</p> <p>▲2.2 层分辨率：范围 0.05~0.3mm</p> <p>▲2.3 喷嘴温度：范围 190~260℃</p> <p>▲2.4 热床温度：范围 50~100℃（20℃室温下）</p> <p>2.5 成型尺寸：不小于 X130 * Y130 * Z130mm</p> <p>▲2.6 支持材料：PLA, TPU, PETG, FLEXIBLE</p> <p>2.7 打印速度：可调范围 10~80mm/s</p> <p>3、激光雕刻：</p> <p>3.1 工作范围：不小于 X130 * Y130mm</p> <p>3.2 激光功率：0.5W/1.6W</p> <p>3.3 激光寿命：不低于 4000h</p> <p>▲3.4 支持材料：木头、纸制品、部分塑料、皮革等</p> <p>4、CNC 雕刻：</p> <p>4.1 工作范围：不小于 X130 * Y130 * Z130mm</p> <p>▲4.2 主轴转速：最大转速不低于 12000rpm</p> <p>▲4.3 钻夹头夹持范围：范围 0~4mm</p> <p>4.4 标配刀具尺寸：3.175mm * 0.3mm * 30° 平底尖刀</p> <p>▲4.5 支持材料：木头、塑料、PCB 板等大多数非金属材料</p> <p>三、模组 3</p> <p>1、主体部分：</p> <p>▲1.1 外形尺寸：不大于 $\phi 350 * 325$ mm</p> <p>1.2 操作面板：触摸屏，尺寸不小于 3.5 寸</p> <p>1.3 主体材质：航空级铝合金</p> <p>▲1.4 最大打印速度：不低于 200mm/s</p> <p>▲1.5 重复定位精度：不低于 0.05mm</p> <p>1.6 模组数量：3</p> <p>2、3D 打印功能：</p> <p>2.1 打印色彩：3 色</p> <p>2.2 喷嘴直径：不小于 0.4mm</p> <p>▲2.3 层分辨率：范围 0.05~0.3mm</p> <p>▲2.4 喷嘴温度：范围 190~260℃</p> <p>2.5 热床温度：范围 50~100℃</p> <p>2.6 成型尺寸：不小于 130 * 130 * 130mm</p> <p>▲2.7 支持材料：PLA, PC, FLEX</p> <p>2.8 打印速度：可调范围 10~100mm/s</p> <p>四、书法工作站</p> <p>1、机械臂部分：</p> <p>1.1 基于 STM32 工业芯片的桌面级机械臂</p> <p>1.2 轴数：不低于 4 轴</p> <p>1.3 负载：不低于 500g</p> <p>▲1.4 最大拉伸距离：不低于 320mm</p> <p>▲1.5 重复定位精度不低于 0.2mm</p> <p>1.6 轴运动参数：</p> <p>1.6.1 轴 1 底座：工作范围-90° 到+90°，最大速度不低于 320°</p>		
--	---	--	--

		<p>/s (负载不低于 250g)</p> <p>1.6.2 轴 2 大臂: 工作范围 0° 到+85° , 最大速度不低于 320°/s (负载不低于 250g)</p> <p>1.6.3 轴 3 小臂: 工作范围-10° 到+95° , 最大速度不低于 320°/s (负载不低于 250g)</p> <p>1.6.4 轴 4 旋转: 工作范围+90° 到-90° , 最大速度不低于 480°/s (负载不低于 250g)</p> <p>▲1.7 通信接口支持 USB/Wifi/ Bluetooth</p> <p>1.8 电源接口: 100-240V, 50/60Hz</p> <p>1.9 电源输入: 12V/7A DC</p> <p>1.10 最大功率不大于 60W</p> <p>1.11 重量不大于 3.4kg</p> <p>1.12 环境温度: 范围-10℃~60℃</p> <p>1.13 底座尺寸不大于 158*158mm</p> <p>1.14 材料采用 6061 铝合金、ABS 工程塑料</p> <p>1.15 控制器: 集成控制器</p> <p>1.16 机器人安装: 桌面型</p> <p>1.17 包装规格: 不大于 380*385*480mm</p> <p>▲1.18 应用程序: 图形化编程</p> <p>1.19 扩展接口</p> <p>1.19.1 I/O: 10 路可配置为模拟信号输入或者 PWM 输出</p> <p>1.19.2 电源输出: 不低于 4 路可控 12V 电源输出</p> <p>1.19.3 运动控制: 不低于 2 路步进电机驱动接口</p> <p>▲1.20 包含配件: 机械手爪、吸盘套件、写字套件</p> <p>1.20.1 分拣吸盘: 压强不低于-35kpa, 吸盘直径不小于 20mm</p> <p>1.20.2 搬运夹具: 气动, 力度不小于 8N, 张合大小不小于 27.5mm</p> <p>1.20.3 写字套件: 笔孔直径不大于 10mm</p> <p>1.21 支持控制方式: APP、Wi-Fi、游戏手柄、蓝牙、PC、语音、脑电波、视觉、手势控制</p> <p>1.22 控制软件兼容 Android, IOS</p> <p>1.23 支持 ROS、Arduino, C、C++, C#, Python, java、JS 等二次开发, 提供 SDK 开发工具包</p> <p>1.24 支持 PLC、ARM 等方式控制机械臂</p> <p>2. 导轨部分:</p> <p>▲2.1 运行负载: 不小于 5kg</p> <p>▲2.2 有效行程: 不小于 1000mm</p> <p>2.3 最大速度: 不小于 150mm/s</p> <p>2.4 最大加速度: 不小于 150mm/s²</p> <p>▲2.5 重复定位精度: 不低于 0.01mm</p> <p>2.6 绝对定位精度: 不低于 0.25mm</p> <p>2.7 尺寸: 不大于 132 * 120 * 55mm</p> <p>2.8 重量: 不大于 4.7kg</p> <p>五、工作台</p> <p>尺寸: 2000*1000*700 (mm) 2 张</p>		
2	智能机器人实训平台	<p>视觉工作站</p> <p>1. 工业级机械臂部分:</p> <p>▲1.1 轴数: 不少于 4 轴, Z 轴前置结构, 协作功能: 支持无传感器碰撞检测; 支持拖动示教。</p> <p>1.2 臂长: 不小于 400mm</p>	套	1

	<p>1.3 负载：不低于 1.5kg ▲1.4 标准循环时间：不超过 0.45s 1.5 最大运动范围： 1.5.1 大臂：不小于±90° 1.5.2 小臂：不小于±140° 1.5.3Z 轴：不小于 250 mm 1.5.4 末端旋转：不小于±360° 1.6 最大运动速度： 1.6.1 大臂关节速度：不低于 200° /s 1.6.2 小臂关节速度：不低于 200° /s 1.6.3 大小臂合成速度：不低于 2000 mm/s 1.6.4Z 轴速度：不低于 1000 mm/s 1.7 重复定位精度：不小于 0.02 mm 1.8 电源：范围不小于 100-240 V, 50/60 Hz 1.9 通信：RS-232, Ethernet, WIFI, Bluetooth 1.10I/O: 1.10.1 24V 输入不少于 24 路 1.10.2 24V 输出不少于 22 路 1.10.3 ADC 输入不少于 6 路 1.11 支持专有协议栈或 ModBus, 支持 C/C++、VB.net、Python、Java、LabVIEW、MATLAB、Object-C、Swift 多种编程语言 1.12 支持多个 ROS 版本 (Indigo、Kinetic 等) 1.13 拓展接口：品字接口、D-SUB、同电源适配器输出接口、船型开关、外部拓展电机接口、Micro USB、USB Type-A、RJ45 Socket、DB26、DB62、末端 IO 等 1.14 整机高度：不超过 687 mm 1.15 底座安装尺寸：不大于 230 * 175 mm 1.16 能通过智能程序控制和人工手动控制完成物品的搬运、加工、堆叠。 1.17 可迅速加装模块：点焊模块、3D 打印模块、激光雕刻模块、机械手抓、堆码吸盘等。</p> <p>2. 机器视觉部分： 2.1 相机 2.1.1 像素：不低于 500 万 2.1.2 像元尺寸：2.2 * 2.2um 2.1.3 靶面尺寸：1/2.5” 2.1.4 分辨率：不低于 2592 * 1944 2.1.5 帧率：31fps 2.1.6 动态范围：不小于 60dB 2.1.7 信噪比：不小于 40dB 2.1.8 曝光时间范围：Bayer 格式 16us~1sec；其它格式：28us~1sec 2.1.9 快门模式：卷帘曝光 2.1.10 数据接口：USB3.0 2.1.11 数字 I/O：1 路光耦隔离输入，1 路光耦隔离输出，1 路双向可配置非隔离 I/O 2.1.12 数据格式：Mono 8/10/12；Bayer RG 8/10/10p/12/12p；YUV 422 (YUYV) Packed, YUV 422 Packed；RGB8 2.1.13 色彩：彩色 2.1.14 尺寸：不大于 29 * 29 * 30mm</p>		
--	--	--	--

		<p>2.1.15 重量：不大于 56g</p> <p>2.1.16 镜头接口：C-Mount</p> <p>2.2 镜头</p> <p>2.2.1 靶面尺寸：2/3”</p> <p>2.2.2 焦距：16mm</p> <p>2.2.3 最大成像尺寸：8.8 * 6.6mm (Φ11)</p> <p>2.2.4 光圈范围：F1.4~F16C</p> <p>2.2.5 最小物距：0.3m</p> <p>2.2.6 最小物距视场范围 (H*V)：16.5*12.4cm@2/3”；12.5 * 9.3cm@1/2”</p> <p>2.2.7 视场角 (D * H* V)：2/3”：38.0 * 30.8 * 23.4</p> <p>2.2.8 分辨率：不小于 100lp/mm</p> <p>2.2.9 后焦距：13.10mm</p> <p>2.2.10 接口：C 接口</p> <p>2.2.11 尺寸：Φv33.5 * 28.2</p> <p>2.2.12 重量：不大于 65g</p> <p>2.2.13 工作温度：-20~+50℃</p> <p>2.3 光源</p> <p>2.3.1 发光长度：200mm</p> <p>2.3.2 发光宽度：30mm</p> <p>2.3.3 光源颜色：白色</p> <p>2.3.4 调光方式：8~24V</p> <p>2.3.5 外部触发：I/O</p> <p>2.3.6 触发延迟时间：≤100us</p>		
3	人工智能综合实训应用平台	<p>一、礼物分发</p> <p>1. 机械臂部分</p> <p>1.1 基于 STM32 工业芯片的桌面级机械臂</p> <p>1.2 轴数：不低于 4 轴</p> <p>1.3 负载：不低于 500g</p> <p>▲1.4 最大拉伸距离：不低于 320mm</p> <p>▲1.5 重复定位精度不低于 0.2mm</p> <p>1.6 轴运动参数：</p> <p>1.6.1 轴 1 底座：工作范围-90° 到+90°，最大速度不低于 320°/s (负载不低于 250g)</p> <p>1.6.2 轴 2 大臂：工作范围 0° 到+85°，最大速度不低于 320°/s (负载不低于 250g)</p> <p>1.6.3 轴 3 小臂：工作范围-10° 到+95°，最大速度不低于 320°/s (负载不低于 250g)</p> <p>1.6.4 轴 4 旋转：工作范围+90° 到-90°，最大速度不低于 480°/s (负载不低于 250g)</p> <p>▲1.7 通信接口支持 USB/Wifi/ Bluetooth</p> <p>1.8 电源接口：100-240V, 50/60Hz</p> <p>1.9 电源输入：12V/7A DC</p> <p>1.10 最大功率不大于 60W</p> <p>1.11 重量不大于 3.4kg</p> <p>1.12 环境温度：范围-10℃~60℃</p> <p>1.13 底座尺寸不大于 158*158mm</p> <p>1.14 材料采用 6061 铝合金、ABS 工程塑料</p> <p>1.15 控制器：集成控制器</p> <p>1.16 机器人安装：桌面型</p>	套	1

	<p>1.17 包装规格：不大于 380*385*480mm</p> <p>▲1.18 应用程序：图形化编程</p> <p>1.19 扩展接口</p> <p>1.19.1 I/O：10 路可配置为模拟信号输入或者 PWM 输出</p> <p>1.19.2 电源输出：不低于 4 路可控 12V 电源输出</p> <p>1.19.3 运动控制：不低于 2 路步进电机驱动接口</p> <p>▲1.20 包含配件：机械手爪、吸盘套件、写字套件</p> <p>1.20.1 分拣吸盘：压强不低于-35kpa，吸盘直径不小于 20mm</p> <p>1.20.2 搬运夹具：气动，力度不小于 8N，张合大小不小于 27.5mm</p> <p>1.20.3 写字套件：笔孔直径不大于 10mm</p> <p>▲1.21 支持控制方式：APP、Wi-Fi、游戏手柄、蓝牙、PC、语音、视觉、手势控制</p> <p>1.22 控制软件兼容 Android, IOS</p> <p>▲1.23 支持 ROS、Arduino, C、C++, C#, Python, java、JS 等二次开发，提供 SDK 开发工具包</p> <p>2. 机器视觉</p> <p>▲2.1 安装方式：机械臂末端安装</p> <p>2.2 图像尺寸：不低于 1296 * 742</p> <p>2.3 分辨率：TBD</p> <p>2.4 像素大小：不大于 3.4 * 3.4 um</p> <p>2.5▲最大图片传输速率：不低于 30FPS@1280*720</p> <p>2.6 敏感度：3000MV (lux*s)</p> <p>▲2.7 信噪比：不低于 41dB</p> <p>▲2.8 镜头尺寸：不大于 1/4inch</p> <p>2.9 光圈：2.4</p> <p>2.10 有效焦距：3.0mm</p> <p>2.11 视场角：不小于 70°</p> <p>2.12TV 畸变：不大于<-0.3%</p> <p>2.13IR 滤镜：650±10nm</p> <p>2.14 尺寸：不大于 50 * 44 * 25mm</p> <p>3. 场景配件</p> <p>3.1 礼物放置平台：不少于 3 个</p> <p>3.2 人像模型：不少于 3 个</p> <p>3.3 礼物模块：不少于 6 个</p> <p>3.4 场景图纸：不少于 1 套</p> <p>4. 人工智能工作站</p> <p>4.1CPU：不低于 i5</p> <p>4.2RAM：不小于 16GB</p> <p>4.3 显卡：不小于 2GB 独立显卡</p> <p>4.4 硬盘：不小于 256GB SSD + 1T 机械</p> <p>4.5 显示器：不小于 21 吋</p> <p>二、垃圾分类</p> <p>1. 机械臂部分</p> <p>1.1 基于 STM32 工业芯片的桌面级机械臂</p> <p>1.2 轴数：不低于 4 轴</p> <p>1.3 负载：不低于 500g</p> <p>▲1.4 最大拉伸距离：不低于 320mm</p> <p>▲1.5 重复定位精度不低于 0.2mm</p> <p>1.6 轴运动参数：</p> <p>1.6.1 轴 1 底座：工作范围-90° 到+90°，最大速度不低于 320°</p>		
--	--	--	--

	<p>/s (负载不低于 250g)</p> <p>1.6.2 轴 2 大臂: 工作范围 0° 到+85° , 最大速度不低于 320°/s (负载不低于 250g)</p> <p>1.6.3 轴 3 小臂: 工作范围-10° 到+95° , 最大速度不低于 320°/s (负载不低于 250g)</p> <p>1.6.4 轴 4 旋转: 工作范围+90° 到-90° , 最大速度不低于 480°/s (负载不低于 250g)</p> <p>▲1.7 通信接口支持 USB/Wifi/ Bluetooth</p> <p>1.8 电源接口: 100-240V, 50/60Hz</p> <p>1.9 电源输入: 12V/7A DC</p> <p>1.10 最大功率不大于 60W</p> <p>1.11 重量不大于 3.4kg</p> <p>1.12 环境温度: 范围-10℃~60℃</p> <p>1.13 底座尺寸不大于 158*158mm</p> <p>1.14 材料采用 6061 铝合金、ABS 工程塑料</p> <p>1.15 控制器: 集成控制器</p> <p>1.16 机器人安装: 桌面型</p> <p>1.17 包装规格: 不大于 380*385*480mm</p> <p>▲1.18 应用程序: 图形化编程</p> <p>1.19 扩展接口</p> <p>1.19.1 I/O: 10 路可配置为模拟信号输入或者 PWM 输出</p> <p>1.19.2 电源输出: 不低于 4 路可控 12V 电源输出</p> <p>1.19.3 运动控制: 不低于 2 路步进电机驱动接口</p> <p>▲1.20 包含配件: 机械手爪、吸盘套件、写字套件</p> <p>1.20.1 分拣吸盘: 压强不低于-35kpa, 吸盘直径不小于 20mm</p> <p>1.20.2 搬运夹具: 气动, 力度不小于 8N, 张合大小不小于 27.5mm</p> <p>1.20.3 写字套件: 笔孔直径不大于 10mm</p> <p>▲1.21 支持控制方式: APP、Wi-Fi、游戏手柄、蓝牙、PC、语音、视觉、手势控制</p> <p>1.22 控制软件兼容 Android, IOS</p> <p>▲1.23 支持 ROS、Arduino, C、C++, C#, Python, java、JS 等二次开发, 提供 SDK 开发工具包</p> <p>2. 工业机器人视觉</p> <p>2.1 相机</p> <p>2.1.1 有效像素: 不低于 500 万</p> <p>2.1.2 传感器型号: AR0521</p> <p>2.1.3 色彩: 彩色</p> <p>2.1.4 像元尺寸: 不待遇 2.2 * 2.2um</p> <p>2.1.5 帧率/分辨率: 不低于 31 @2048 *1536</p> <p>2.1.6 滤光片: 650nm</p> <p>2.1.7 信噪比: >40dB</p> <p>2.1.8 动态范围: >60dB</p> <p>2.1.9 快门类型: 卷帘曝光</p> <p>2.1.10 曝光时间: Bayer 格式: 16 μ s~1sec; 其他格式: 28 μ s~1sec</p> <p>2.1.11 曝光控制: 自动/手动</p> <p>2.1.12 外观尺寸: 29 * 29 * 30mm</p> <p>2.1.13 数据接口: USB3.0</p> <p>2.1.14. 镜头接口: C-Mount</p> <p>2.2 光源</p>		
--	--	--	--

	<p>2.2.1. 发光颜色：白色</p> <p>2.2.2 LED 数量：不少于 48 颗发光二极管</p> <p>2.2.3 照度：不低于 40000 lux</p> <p>2.2.4 波长：455~457.5nm</p> <p>2.2.5 工作距离：35-110mm</p> <p>2.2.6 尺寸规格：内径 40mm，外径 70mm，高度 25mm</p> <p>2.2.7 灯镜筒外径：Max ϕ 39mm</p> <p>2.2.8 重量：0.48kg</p> <p>2.3 镜头</p> <p>2.3.1 焦距：12mm</p> <p>2.3.2 像面最大尺寸：1/1.8" (ϕ 9mm)</p> <p>2.3.3 光圈：F2.8~F16C</p> <p>2.3.4 视角 (DHV)：1/1.8"：41.2°，34.4°，23.4°</p> <p>2.3.5 光学畸变：-0.38%</p> <p>2.3.6 法兰后焦：17.526mm</p> <p>2.3.7 最近摄距：0.06m</p> <p>2.3.8 滤镜螺纹：M27 * 0.5</p> <p>2.3.9 大小：ϕ 29 * 35.36mm</p> <p>2.4 系统软件</p> <p>2.4.1 功能包括：有无/正反检测、颜色/位置判断、定位、2D 尺寸测量、ID 识别、字符识别等；</p> <p>2.4.2 提供定位功能：不少于 13 个，包括快速特征匹配、高精度特征匹配、圆查找、Blob 分析、卡尺工具、边缘查找、边缘交点、平行线查找等；</p> <p>2.4.3 提供测量工具：不少于 12 个，包括线圆测量、线线测量、圆拟合、直线拟合、像素统计、直方图工具等；</p> <p>2.4.4 标定工具：不少于 6 个，包括标定板标定、N 点标定、畸变标定等</p> <p>2.4.5 对位工具：不少于 4 个，包括相机映射、点集对位等</p> <p>2.4.6 图像处理工具：不少于 14 个，包括图像组合、形态学处理、图像滤波、图像增强、清晰度评估、仿射变换、圆环展开等；</p> <p>2.4.7 逻辑工具：不少于 12 个，包括条件检测、格式化、字符比较、点集、耗时统计等；</p> <p>2.4.8 识别工具：不少于 4 个，包括条码识别、二维码识别等；</p> <p>2.4.9 支持 Modbus 通信、PLC 通信、IO 通信等；</p> <p>2.4.10 运行界面可编辑</p> <p>3. 传送带</p> <p>3.1 配备距离测量传感器和颜色识别传感器单元</p> <p>▲3.2 运行负载：不小于 500g</p> <p>▲3.3 有效行程：不小于 600mm</p> <p>3.4 最大速度：不小于 120mm/s</p> <p>▲3.5 最大加速度：不小于 1100mm/s²</p> <p>3.6 尺寸：不大于 700 * 215 * 60mm</p> <p>3.7 重量：不大于 4.2kg</p> <p>3.8 距离传感器</p> <p>3.8.1 距离测量范围：20~150mm</p> <p>3.8.2 信号：模拟量输出</p> <p>3.9 颜色识别传感器</p> <p>3.9.1 检测对象：可检测不发光物体颜色</p> <p>3.9.2 光源：白色 LED，亮灭可控</p>		
--	--	--	--

	<p>4. 垃圾分类场景配件</p> <p>4.1 垃圾分类桶 * 4</p> <p>4.2 垃圾物料块 * 8</p> <p>5. 人工智能工作站</p> <p>5.1 CPU: 不低于 i5</p> <p>5.2 RAM: 不小于 16GB</p> <p>5.3 显卡: 不小于 2GB 独立显卡</p> <p>5.4 硬盘: 不小于 256GB SSD + 1T 机械</p> <p>5.5 显示器: 不小于 21 吋</p> <p>三、云机器学习平台</p> <p>1. 机械臂部分</p> <p>1.1 基于 STM32 工业芯片的桌面级机械臂</p> <p>1.2 轴数: 不低于 4 轴</p> <p>1.3 负载: 不低于 500g</p> <p>▲1.4 最大拉伸距离: 不低于 320mm</p> <p>▲1.5 重复定位精度不低于 0.2mm</p> <p>1.6 轴运动参数:</p> <p>1.6.1 轴 1 底座: 工作范围-90° 到+90° , 最大速度不低于 320°/s (负载不低于 250g)</p> <p>1.6.2 轴 2 大臂: 工作范围 0° 到+85° , 最大速度不低于 320°/s (负载不低于 250g)</p> <p>1.6.3 轴 3 小臂: 工作范围-10° 到+95° , 最大速度不低于 320°/s (负载不低于 250g)</p> <p>1.6.4 轴 4 旋转: 工作范围+90° 到-90° , 最大速度不低于 480°/s (负载不低于 250g)</p> <p>▲1.7 通信接口支持 USB/Wifi/ Bluetooth</p> <p>1.8 电源接口: 100-240V, 50/60Hz</p> <p>1.9 电源输入: 12V/7A DC</p> <p>1.10 最大功率不大于 60W</p> <p>1.11 重量不大于 3.4kg</p> <p>1.12 环境温度: 范围-10℃~60℃</p> <p>1.13 底座尺寸不大于 158*158mm</p> <p>1.14 材料采用 6061 铝合金、ABS 工程塑料</p> <p>1.15 控制器: 集成控制器</p> <p>1.16 机器人安装: 桌面型</p> <p>1.17 包装规格: 不大于 380*385*480mm</p> <p>▲1.18 应用程序: 图形化编程</p> <p>1.19 扩展接口</p> <p>1.19.1 I/O: 10 路可配置为模拟信号输入或者 PWM 输出</p> <p>1.19.2 电源输出: 不低于 4 路可控 12V 电源输出</p> <p>1.19.3 运动控制: 不低于 2 路步进电机驱动接口</p> <p>▲1.20 包含配件: 机械手爪、吸盘套件、写字套件</p> <p>1.20.1 分拣吸盘: 压强不低于-35kpa, 吸盘直径不小于 20mm</p> <p>1.20.2 搬运夹具: 气动, 力度不小于 8N, 张合大小不小于 27.5mm</p> <p>1.20.3 写字套件: 笔孔直径不大于 10mm</p> <p>▲1.21 支持控制方式: APP、Wi-Fi、游戏手柄、蓝牙、PC、语音、视觉、手势控制</p> <p>1.22 控制软件兼容 Android, IOS</p> <p>▲1.23 支持 ROS、Arduino, C、C++, C#, Python, java、JS 等二次开发, 提供 SDK 开发工具包</p>		
--	---	--	--

		<p>2. 高清相机</p> <p>2.1 分辨率：不低于 1080p</p> <p>2.2 麦克风：内置</p> <p>2.3 对焦方式：自动</p> <p>2.4 帧率：不低于 30fps</p> <p>2.5 视角：不小于 75°</p> <p>3. 云机器学习平台开发环境</p> <p>3.1 腾讯 AI 开发平台：</p> <p>3.1.1 Tencent AI platform</p> <p>3.2 API：</p> <p>3.2.1 Tencent Cloud Storage API</p> <p>3.2.2 Tencent Cloud Storage JSON API</p> <p>3.2.3 Opencv API</p> <p>3.2.4 Speech API</p> <p>3.2.5 Natural Language API</p> <p>3.2.6 Cloud ML API</p> <p>3.3 Linux 开发环境：</p> <p>3.3.1 操作系统： Linux (ubuntu-16.04.4-server-amd64.iso)</p> <p>▲3.3.2 网络：可正常访问互联网</p> <p>4. 人工智能工作站</p> <p>4.1 CPU：不低于 i5</p> <p>4.2 RAM：不小于 16GB</p> <p>4.3 显卡：不小于 2GB 独立显卡</p> <p>4.4 硬盘：不小于 256GB SSD + 1T 机械</p> <p>4.5 显示器：不小于 21 吋</p> <p>四、工作台</p> <p>1. 尺寸：1400*750*700(mm) 2 张</p> <p>2. 尺寸：2000*1000*700 (mm) 1 张</p>		
4	WRC 世界机器人挑战赛智能大挑战项目平台	<p>机械臂部分</p> <p>1. 基于 STM32 工业芯片的桌面级机械臂</p> <p>2. 轴数：不低于 4 轴</p> <p>3. 负载：不低于 500g</p> <p>▲4. 最大拉伸距离：不低于 320mm</p> <p>▲5. 重复定位精度不低于 0.2mm</p> <p>6. 轴运动参数：</p> <p>6.1 轴 1 底座：工作范围-90° 到+90°，最大速度不低于 320° /s (负载不低于 250g)</p> <p>6.2 轴 2 大臂：工作范围 0° 到+85°，最大速度不低于 320° /s (负载不低于 250g)</p> <p>6.3 轴 3 小臂：工作范围-10° 到+95°，最大速度不低于 320° /s (负载不低于 250g)</p> <p>6.4 轴 4 旋转：工作范围+90° 到-90°，最大速度不低于 480° /s (负载不低于 250g)</p> <p>▲7. 通信接口支持 USB/Wifi/ Bluetooth</p> <p>8. 电源接口：100-240V, 50/60Hz</p> <p>9. 电源输入：12V/7A DC</p> <p>10. 最大功率不大于 60W</p> <p>11. 重量不大于 3.4kg</p> <p>12. 环境温度：范围-10℃~60℃</p>	套	1

		<p>13. 底座尺寸不大于 158*158mm</p> <p>14. 材料采用 6061 铝合金、ABS 工程塑料</p> <p>15. 控制器：集成控制器</p> <p>16. 机器人安装：桌面型</p> <p>17. 包装规格：不大于 380*385*480mm</p> <p>▲18. 应用程序：图形化编程</p> <p>19. 扩展接口</p> <p>19.1 I/O：10 路可配置为模拟信号输入或者 PWM 输出</p> <p>19.2 电源输出：不低于 4 路可控 12V 电源输出</p> <p>19.3 运动控制：不低于 2 路步进电机驱动接口</p> <p>▲20. 包含配件：机械手爪、吸盘套件、写字套件</p> <p>20.1 分拣吸盘：压强不低于-35kpa，吸盘直径不小于 20mm</p> <p>20.2 搬运夹具：气动，力度不小于 8N，张合大小不小于 27.5mm</p> <p>20.3 写字套件：笔孔直径不大于 10mm</p> <p>▲21. 支持控制方式：APP、Wi-Fi、游戏手柄、蓝牙、PC、语音、视觉、手势控制</p> <p>22. 控制软件兼容 Android, IOS</p> <p>▲23. 支持 ROS、Arduino, C、C++, C#, Python, java、JS 等二次开发，提供 SDK 开发工具包</p> <p>24. 迷你传送带套件（含颜色传感器*1、光电传感器*1、mini 传送带*1、物块包*1）*1</p> <p>25. 机械臂 Arduino 控制盒（含 XBee 模块）*2</p> <p>26. 竞赛场地包 3（含地图*1、围栏*3、光电传感器支架*1、电池包*1、杜邦线*3）*1</p> <p>27. 传感器（光电传感器*1）</p> <p>28.（WRC）AI-Starter 竞赛小车（配翻斗模块*1、XBee 模块*1）*1</p> <p>29. XBee 适配器 mini USB 线*1</p> <p>30. XBee 适配器*1</p>		
5	平衡车	<p>1. 车身材质：镁合金高弹性车架</p> <p>2. 整车尺寸：整车高不大于 595mm，车宽不大于 548mm</p> <p>3. 轮胎直径不大于 26cm</p> <p>4. 最大载重量：不重于 85kg</p> <p>5. 最大时速：不超过 16km/h</p> <p>6. 电机额定功率：350W*2</p> <p>7. 最大爬坡度：约 15° 防水等级：IP54</p> <p>▲8. 具备蓝牙连接、无线遥控功能 具备感应式车灯功能</p>	套	2
6	仿生机器人手	<p>▲1. 支持至少四种控制方式：手机/平板、手柄、手套、电脑</p> <p>2. 机械手具备 1：1 仿生手指 以防堵转舵机为驱动</p> <p>3. 具备手柄接收器、舵机控制器、底板、旋转云台</p> <p>4. 电源适配器等部件</p> <p>5. 舵机控制板包含单片机模块插座、蜂鸣器、拓展模块接口</p> <p>6. PWM 舵机接口、总线舵机接口、5V 供电接口</p> <p>7. 3.3V 供电接口、串口通信接口、脱机按键、USB 接口</p> <p>8. 电源接口、控制板开关等功能模块</p> <p>9. 配套体感手套，7.4V 锂电池供电</p> <p>▲10. 包含电位器、陀螺仪加速度传感器、蓝牙模块</p> <p>11. LED 指示灯、功能按键、复位按键、电源正负极</p> <p>12. 电源开关、USB 接口等</p>	套	1
7	编程机械	1. 可编程机械蜘蛛设备由高精度数字舵机、多功能扩展板、舵机	套	1

	蜘蛛	<p>控制器、核心控制系统、高精度摄像头及云台、超声波传感器、避震脚垫等组成。</p> <p>2. 机械蜘蛛搭载高清摄像头及云台，可对周边环境进行实时勘测，并将画面数据回传到控制终端；机身搭载的超声波传感器可探测前方障碍；开放的底层编码源，可便于教学实验的二次开发。</p> <p>3. 技术参数：</p> <p>3.1 摄像头分辨率：480P；超声波测距：4cm~200cm；</p> <p>3.2 云台角度：180°；机体材质：超强度玻纤；</p> <p>3.3 机身尺寸：单腿长：30cm、躯干长：24cm；</p> <p>3.4 舵机：高精度数字舵机，堵转扭矩 15kg/cm；</p> <p>3.5 供电电源：7.4V 2200mAh 大容量锂电池；</p> <p>3.6 续航时间：60min；</p> <p>3.7 自由度：3 个 DOF（每条腿）*6；</p> <p>3.8 控制系统：Raspberry Pi 3 B+系统（博通主板，集成四核 64 位、1.4GHz CPU；1G 内存；千兆以太网及 3.9GHz/5GHz 双频高 WiFi 及蓝牙；支持 Micro-SD 存储卡；具有 HDMI、音视频、USB2.0、以太网、CSI 相机接口、DSI 显示屏等接口；Micro USB 供电）、多功能扩展板及视频控制模块；</p> <p>3.9 上位机控制系统：PC 端可视化上位机软件、Android APP 端软件；</p> <p>3.10 具备轨迹运行、超声波测距、可编程控制系统、无线控制；</p>		
8	助教机器人	<p>1. 技术特点：</p> <p>1.1 激光导航，能行走实训室的任意位置；</p> <p>▲1.2 语音对话，能和学生用语音交互；</p> <p>1.3 人脸识别，能通过摄像头识别学生和教师身份；</p> <p>1.4 接口丰富，可与任何厂家建设的实训室对接数据，无缝导入到学校任意实训室中；</p> <p>1.5 便于管理，学校各级领导和老师都可以登陆后台检查实训室使用情况；</p> <p>2. 功能特点：</p> <p>▲2.1 实训管理功能</p> <p>2.11 考勤：人脸识别完成考勤功能。</p> <p>2.12 迎宾：切换至迎宾模式后，可以自动介绍学校的基本情况、实训室的基本情况、自己的基本情况等。同时通过语音识别，回答对方提问（逐步做到语义识别）</p> <p>2.13 巡检：经过实训室厂家远程控制，定期巡检实训室设备是否正常。厂家通过实训室的监控平台，观察每个设备的运行情况，如有故障，及时报修。</p> <p>2.14 监管：学校各级领导、任课老师、实训室管理员都可以随时登陆，查看上课过程，实训室使用情况，设备故障率等所有实训室数据。</p> <p>2.2 实训教学功能</p> <p>2.21 授课：可以带着学生，讲解设备基本知识、实验内容等（类似迎宾，但是内容有侧重点）；可通过语音识别，回答学生提问，或者提出问题，请学生回答，并同步评判学生回答的正确与否。</p>	台	1
9	VR 机器人示教编程	<p>1. 虚拟装备</p> <p>▲1.1 虚拟机器人本体：外形尺寸与真实机器人完全相同，并拥有高度逼真的外观。表面可见结构、零部件与真实机器人一致。</p> <p>▲1.2 虚拟示教盒：可操作的独立示教盒，操作方式与真实示教盒高度一致。经专业绘制，精美大方，与真实示教盒高度逼近。</p>	套	2

		<p>2. 虚拟场景</p> <p>2.1 虚拟场景：软件启动后，即进入逼真的三维车间环境，其中包括机器人、车间设备、叉车、卷闸门、监控摄像头、车间照明灯等，营造出真实的生产氛围。</p> <p>2.2 漫游操作：用户本身可以在虚拟场景中步行移动。也可以利用 VR 手柄操作，在车间中进、退、左转、右转等。</p> <p>3. 机器人编程</p> <p>3.1 机器人坐标系：关节坐标系（J）、基坐标系（B）、工具坐标系（T）、用户坐标系（U）。</p> <p>3.2 插补方式：关节插补、直线插补、圆弧插补。</p> <p>4. 程序管理与编程</p> <p>4.1 程序管理：程序的新建、复制程序、删除、查找、重命名。</p> <p>4.2 程序指令编辑：指令的添加、修改、删除、剪切、复制。</p> <p>5. 机器人指令</p> <p>5.1 运动指令：MOVJ、MOVL、MOV C</p> <p>5.2 流程控制指令：LAB、JUMP、JUMP R、JUMP IN、#、END、MAIN</p> <p>6. 机器人运动</p> <p>6.1 示教盒指令：根据示教盒里面的上下左右按钮，可以调控机器人手柄运动到指定的地点。</p> <p>6.2 文本运行：机器人能根据编好的程序代码或者外部现有的机器人程序，一步接一步执行运动代码。</p> <p>7. 辅助功能</p> <p>自主开发：所有能够由用户自定义的参数均应向用户开放，如所有的说明文字、配置参数均应采用 EXCEL 表驱动，甚至绝大多数软件功能参数也可用 EXCEL 表驱动。</p>		
10	VR 眼镜	头戴式设备，双 AMOLED 屏幕，对角直径 3.6 吋，分辨率：单眼分辨率为 1080 x 1200 像素（组合分辨率为 2160 x 1200 像素），刷新率：90 Hz，视场角：110 度，双眼舒压设计：瞳距和镜头距离调整。	套	2

注：本项目核心产品为：机械臂。

三、其他要求

1. 本项目报价应包括采购文件要求的货物、配件、运输、管理、维护、保险、利润、税金、现场安装、调试达到正常可使用状态、培训、检测验收、政策性文件规定及合同包含的所有风险、责任等各项应有费用。

2. 响应文件中应包含投标产品的数量、规格、品牌型号、性能、技术指标说明与描述、技术偏离情况、质量要求、交货期说明。

3. 供应商的响应文件必须对采购文件中所列明的各条技术要求做出明确响应。

四、供货期

自合同签订之日起 30 日历天内完成供货、安装、调试、验收合格并保证正常运行。

五、售后服务

1. 免费质保期：全部产品自安装调试完毕验收合格之日起质保 2 年。有国

家强制规定的，按国家强制规定执行；产品生产厂方提供的产品质保期超过 1 年的，按厂方质保期执行。

2. 质保期内，如果有因质量问题而引起的损坏，供应商应对产品予以维修或更换，全部服务费和更换产品或配件的费用由供应商承担，供应商如不能修理或不能调换，按产品原价赔偿。

3. 质保期内提供 7*24 小时售后服务。采购人在产品使用过程中如出现质量问题，供应商必须在半小时内响应；若需现场服务，2 小时内必须到达并解决问题。如因产品规格不符、质量问题等不符合实际需求的，供应商须无条件在 2 个工作日内更换符合要求新的产品。

4. 质保期内厂家提供充足的零配件，以保障维修所需零部件的及时更换。

5. 质保期内厂家免费更新升级设备安装及系统涉及软件。

6. 质保期内厂家提供免费的技术培训及培训材料。

7. 在质量保证期满后，供应商终生提供备件和保养服务；超过质保期后的维修只计材料成本费；向采购人免费提供技术咨询服务。

六、验收标准

采购人根据国家有关规定、招标文件、中标人的投标文件以及合同约定的内容和验收标准进行验收。验收情况作为支付货款的依据。如有质疑，以相关质量技术检验检测机构的检验结果为准，如产生检验费用，则该费用由过失方承担。

七、付款方式

合同签订后 7 个工作日内支付合同价的 30%；设备完成供货安装、调试并经验收合格后付至合同价的 90%；余款 10%作为质保金于项目安装验收合格之日起满一年后支付。（无息）

第四章 合同条款及格式

合同编号：_____

政府采购合同 (货物类)

第一部分 合同书

项目名称：_____

甲方：_____

乙方：_____

签订地：_____

签订日期：_____年_____月_____日

_____年____月____日，____（采购人名称）____以____（政府采购方式）____对____（同前页项目名称）____项目进行了采购。经____（相关评定主体名称）____评定，____（中标供应商名称）____为该项目中标供应商。现于中标通知书发出之日起三十日内，按照采购文件确定的事项签订本合同。

根据《中华人民共和国合同法》、《中华人民共和国政府采购法》等相关法律法规之规定，按照平等、自愿、公平和诚实信用的原则，经____（采购人名称）____（以下简称：甲方）和____（中标供应商名称）____（以下简称：乙方）协商一致，约定以下合同条款，以兹共同遵守、全面履行。

1.1 合同组成部分

下列文件为本合同的组成部分，并构成一个整体，需综合解释、相互补充。如果下列文件内容出现不一致的情形，那么在保证按照采购文件确定的事项的前提下，组成本合同的多个文件的优先适用顺序如下：

- 1.1.1 本合同及其补充合同、变更协议；
- 1.1.2 中标通知书；
- 1.1.3 投标文件（含澄清或者说明文件）；
- 1.1.4 招标文件（含澄清或者修改文件）；
- 1.1.5 其他相关采购文件。

1.2 货物

- 1.2.1 货物名称：_____；
- 1.2.2 货物数量：_____；
- 1.2.3 货物质量：_____。

1.3 价款

本合同总价为：¥_____元（大写：_____元人民币）。

分项价格：

序号	分项名称	分项价格
总价		

1.4 付款方式和发票开具方式

1.4.1 付款方式：合同签订后7个工作日内支付合同价的30%；设备完成供货安装、调试并经验收合格后付至合同价的90%；余款10%作为质保金于项目安装验收合格之日起满一年后支付。（无息）

1.4.2 发票开具方式：增值税专用发票。

1.5 货物交付期限、地点和方式

1.5.1 交付期限：自合同签订之日起 30 日历天内完成供货、安装、调试、验收合格并保证正常运行；

1.5.2 交付地点：常州市常武中路 801 号；

1.5.3 交付方式：现场交货、安装调试并经甲方验收合格。

1.6 违约责任

1.6.1 除不可抗力外，如果乙方没有按照本合同约定的期限、地点和方式交付货物，那么甲方可要求乙方支付违约金，违约金按每迟延交付货物一日的应交付而未交付货物价格的0.5%计算，最高限额为本合同总价的10%；迟延交付货物的违约金计算数额达到前述最高限额之日起，甲方有权在要求乙方支付违约金的同时，书面通知乙方解除本合同；

1.6.2 除不可抗力外，如果甲方没有按照本合同约定的付款方式付款，那么乙方可要求甲方支付违约金，违约金按每迟延付款一日的应付而未付款的0.02%计算，最高限额为本合同总价的5%；迟延付款的违约金计算数额达到前述最高限额之日起，乙方有权在要求甲方支付违约金的同时，书面通知甲方解除本合同；

1.6.3 除不可抗力外，任何一方未能履行本合同约定的其他主要义务，经催告后在合理期限内仍未履行的，或者任何一方有其他违约行为致使不能实现合同目的的，或者任何一方有腐败行为（即：提供或给予或接受或索取任何财物或其他好处或者采取其他不正当手段影响对方当事人在合同签订、履行过程中的行为）或者欺诈行为（即：以谎报事实或者隐瞒真相的方法来影响对方当事人在合同签订、履行过程中的行为）的，对方当事人可以书面通知违约方解除本合同；

1.6.4 任何一方按照前述约定要求违约方支付违约金的同时，仍有权要求违约方继续履行合同、采取补救措施，并有权按照己方实际损失情况要求违约方赔偿损失；任何一方按照前述约定要求解除本合同的同时，仍有权要求违约方支付违约金和按照己方实际损失情况要求违约方赔偿损失；且守约方行使的任何权利救济方式均不视为其放弃了其他法定或者约定的权利救济方式；

1.6.5 除前述约定外，除不可抗力外，任何一方未能履行本合同约定的义务，对方当事人都均有权要求继续履行、采取补救措施或者赔偿损失等，且对方当事人行使的任何权利救济方式均不视为其放弃了其他法定或者约定的权利救济方式；

1.6.6 如果出现政府采购监督管理部门在处理投诉事项期间，书面通知甲方暂停采购活动的情形，或者询问或质疑事项可能影响中标结果的，导致甲方中止履行合同的情形，均不视为甲方违约。

1.7 合同争议的解决

本合同履行过程中发生的任何争议，双方当事人均可通过和解或者调解解决；不愿和解、调解或者和解、调解不成的，可以选择下列第1.7.1种方式解决：

1.7.1 将争议提交甲方所在地的仲裁委员会依申请仲裁时其现行有效的仲裁规则裁决；

1.7.2 向（被告住所地、合同履行地、合同签订地、原告住所地、标的物所在地等与争议有实际联系的地点中选出的人民法院名称）人民法院起诉。

1.8 合同生效

本合同自双方当事人盖章或者签字时生效。

甲方：

统一社会信用代码：
码：

住所：

法定代表人或

授权代表（签字）：

联系人：

约定送达地址：

邮政编码：

电话：

传真：

电子邮箱：

开户银行：

开户名称：

开户账号：

乙方：

统一社会信用代码或身份证号

住所：

法定代表人

或授权代表（签字）：

联系人：

约定送达地址：

邮政编码：

电话：

传真：

电子邮箱：

开户银行：

开户名称：

开户账号：

见证方：常州润邦招标代理有限公司

法定代表人或授权代表（签字）：

联系人：

第二部分 合同一般条款

2.1 定义

本合同中的下列词语应按以下内容进行解释：

2.1.1 “合同”系指采购人和中标供应商签订的载明双方当事人所达成的协议，并包括所有的附件、附录和构成合同的其他文件。

2.1.2 “合同价”系指根据合同约定，中标供应商在完全履行合同义务后，采购人应支付给中标供应商的价格。

2.1.3 “货物”系指中标供应商根据合同约定应向采购人交付的一切各种形态和种类的物品，包括原材料、燃料、设备、机械、仪表、备件、计算机软件、产品等，并包括工具、手册等其他相关资料。

2.1.4 “甲方”系指与中标供应商签署合同的采购人；采购人委托采购代理机构代表其与乙方签订合同的，采购人的授权委托书作为合同附件。

2.1.5 “乙方”系指根据合同约定交付货物的中标供应商；两个以上的自然人、法人或者其他组织组成一个联合体，以一个供应商的身份共同参加政府采购的，联合体各方均应为乙方或者与乙方相同地位的合同当事人，并就合同约定的事项对甲方承担连带责任。

2.1.6 “现场”系指合同约定货物将要运至或者安装的地点。

2.2 技术规范

货物所应遵守的技术规范应与采购文件规定的技术规范和技术规范附件(如果有的话)及其技术规范偏差表(如果被甲方接受的话)相一致；如果采购文件中没有技术规范的相应说明，那么应以国家有关部门最新颁布的相应标准和规范为准。

2.3 知识产权

2.3.1 乙方应保证甲方在使用该货物或其任何一部分时不受任何第三方提出的侵犯其著作权、商标权、专利权等知识产权方面的起诉；如果任何第三方提出侵权指控，那么乙方须与该第三方交涉并承担由此发生的一切责任、费用和赔偿；

2.3.2 具有知识产权的计算机软件等货物的知识产权归属，详见合同专用条款。

2.4 包装和装运

2.4.1 除合同专用条款另有约定外，乙方交付的全部货物，均应采用本行业通用的方式进行包装，没有通用方式的，应当采取足以保护货物的包装方式，且该包装应符合国家有关包装的法律、法规的规定。如有必要，包装应适用于远距离运输、防潮、防震、防锈和防粗暴装卸，确保货物安全无损地运抵现场。由于

包装不善所引起的货物锈蚀、损坏和损失等一切风险均由乙方承担。

2.4.2 装运货物的要求和通知，详见合同专用条款。

2.5 履约检查和问题反馈

2.5.1 甲方有权在其认为必要时，对乙方是否能够按照合同约定交付货物进行履约检查，以确保乙方所交付的货物能够依约满足甲方之项目需求，但不得因履约检查妨碍乙方的正常工作，乙方应予积极配合；

2.5.2 合同履行期间，甲方有权将履行过程中出现的问题反馈给乙方，双方当事人应以书面形式约定需要完善和改进的内容。

2.6 结算方式和付款条件

详见合同专用条款。

2.7 技术资料 and 保密义务

2.7.1 乙方有权依据合同约定和项目需要，向甲方了解有关情况，调阅有关资料等，甲方应予积极配合；

2.7.2 乙方有义务妥善保管和保护由甲方提供的前款信息和资料等；

2.7.3 除非依照法律规定或者对方当事人的书面同意，任何一方均应保证不向任何第三方提供或披露有关合同的或者履行合同过程中知悉的对方当事人任何未公开的信息和资料，包括但不限于技术情报、技术资料、商业秘密和商业信息等，并采取一切合理和必要措施和方式防止任何第三方接触到对方当事人的上述保密信息和资料。

2.8 质量保证

2.8.1 乙方应建立和完善履行合同的内部质量保证体系，并提供相关内部规章制度给甲方，以便甲方进行监督检查；

2.8.2 乙方应保证履行合同的人员数量和素质、软件和硬件设备的配置、场地、环境和设施等满足全面履行合同的要求，并应接受甲方的监督检查。

2.9 货物的风险负担

货物或者在途货物或者交付给第一承运人后的货物毁损、灭失的风险负担详见合同专用条款。

2.10 延迟交货

在合同履行过程中，如果乙方遇到不能按时交付货物的情况，应及时以书面形式将不能按时交付货物的理由、预期延误时间通知甲方；甲方收到乙方通知后，认为其理由正当的，可以书面形式酌情同意乙方可以延长交货的具体时间。

2.11 合同变更

2.11.1 双方当事人协商一致，可以签订书面补充合同的形式变更合同，但不得违背采购文件确定的事项，且如果系追加与合同标的相同的货物的，那么所

有补充合同的采购金额不得超过原合同价的 10%；

2.11.2 合同继续履行将损害国家利益和社会公共利益的，双方当事人应当以书面形式变更合同。有过错的一方应当承担赔偿责任，双方当事人都有过错的，各自承担相应的责任。

2.12 合同转让和分包

合同的权利义务依法不得转让，但经甲方同意，乙方可以依法采取分包方式履行合同，即：依法可以将合同项下的部分非主体、非关键性工作分包给他人完成，接受分包的人应当具备相应的资格条件，并不得再次分包，且乙方应就分包项目向甲方负责，并与分包供应商就分包项目向甲方承担连带责任。

2.13 不可抗力

2.13.1 如果任何一方遭遇法律规定的不可抗力，致使合同履行受阻时，履行合同的期限应予延长，延长的期限应相当于不可抗力所影响的时间；

2.13.2 因不可抗力致使不能实现合同目的的，当事人可以解除合同；

2.13.3 因不可抗力致使合同有变更必要的，双方当事人应在合同专用条款约定时间内以书面形式变更合同；

2.13.4 受不可抗力影响的一方在不可抗力发生后，应在合同专用条款约定时间内以书面形式通知对方当事人，并在合同专用条款约定时间内，将有关部门出具的证明文件送达对方当事人。

2.14 税费

与合同有关的一切税费，均按照中华人民共和国法律的相关规定。

2.15 乙方破产

如果乙方破产导致合同无法履行时，甲方可以书面形式通知乙方终止合同且不给予乙方任何补偿和赔偿，但合同的终止不损害或不影响甲方已经采取或将要采取的任何要求乙方支付违约金、赔偿损失等的行动或补救措施的权利。

2.16 合同中止、终止

2.16.1 双方当事人不得擅自中止或者终止合同；

2.16.2 合同继续履行将损害国家利益和社会公共利益的，双方当事人应当中止或者终止合同。有过错的一方应当承担赔偿责任，双方当事人都有过错的，各自承担相应的责任。

2.17 检验和验收

2.17.1 货物交付前，乙方应对货物的质量、数量等方面进行详细、全面的检验，并向甲方出具证明货物符合合同约定的文件；货物交付时，乙方在合同专用条款约定时间内组织验收，并可依法邀请相关方参加，验收应出具验收书。

2.17.2 合同期满或者履行完毕后，甲方有权组织（包括依法邀请国家认可

的质量检测机构参加)对乙方履约的验收,即:按照合同约定的技术、服务、安全标准,组织对每一项技术、服务、安全标准的履约情况的验收,并出具验收书。

2.17.3 检验和验收标准、程序等具体内容以及前述验收书的效力详见合同专用条款。

2.18 通知和送达

2.18.1 任何一方因履行合同而以合同第一部分尾部所列明的_____发出的所有通知、文件、材料,均视为已向对方当事人送达;任何一方变更上述送达方式或者地址的,应于___个工作日内书面通知对方当事人,在对方当事人收到有关变更通知之前,变更前的约定送达方式或者地址仍视为有效。

2.18.2 以当面交付方式送达的,交付之时视为送达;以电子邮件方式送达的,发出电子邮件之时视为送达;以传真方式送达的,发出传真之时视为送达;以邮寄方式送达的,邮件挂号寄出或者交邮之日之次日视为送达。

2.19 计量单位

除技术规范中另有规定外,合同的计量单位均使用国家法定计量单位。

2.20 合同使用的文字和适用的法律

2.20.1 合同使用汉语书就、变更和解释;

2.20.2 合同适用中华人民共和国法律。

2.21 履约保证金

2.21.1 采购文件要求乙方提交履约保证金的,乙方应按合同专用条款约定的方式,以支票、汇票、本票或者金融机构、担保机构出具的保函等非现金形式,提交不超过合同价 10%的履约保证金;

2.21.2 履约保证金在合同专用条款约定期间内或者货物质量保证期内不予退还或者应完全有效,前述约定期间届满或者货物质量保证期届满之日起___个工作日内,甲方应将履约保证金退还乙方;

2.21.3 如果乙方不履行合同,履约保证金不予退还;如果乙方未能按合同约定全面履行义务,那么甲方有权从履约保证金中取得补偿或赔偿,同时不影响甲方要求乙方承担合同约定的超过履约保证金的违约责任的权利。

2.22 合同份数

合同份数按合同专用条款规定,每份均具有同等法律效力。

第五章 评审方法与评审标准

本项目采用综合评分法，由磋商小组对所有有效响应文件进行详细的评分，采用百分制计分方法。评标时，磋商小组各成员遵循公平、公正、择优原则，独立对每个有效供应商的响应文件进行评价、打分，各个供应商的最终得分为汇总计算所有磋商小组成员所评定分值的平均值（保留2位小数）。磋商小组按评审后最终综合得分由高到低顺序排列名次，并推荐出成交人。如得分相同的，按投标报价由低到高顺序推荐成交人。得分且投标报价相同的并列。响应文件满足采购文件全部实质性要求，且按照评审因素的量化指标评审得分最高的供应商为排名第一的成交候选人。

提供相同品牌产品且通过资格审查、符合性审查的不同供应商参加同一合同项下投标的，不同供应商提供的核心产品（招标文件中载明）品牌相同的，按一家供应商计算，评审后得分最高的同品牌供应商获得成交人推荐资格；评审得分相同的，由采购人或者采购人委托评标委员会按照采购文件规定的方式确定一个供应商获得成交人推荐资格，采购文件未规定的采取随机抽取方式确定，其他同品牌供应商不作为成交候选人。

对于小微企业提供本企业或者其他小微企业制造的产品进行价格扣除：对小型和微型企业产品的价格给予10%的扣除用扣除后的价格参与评审。属于残疾人福利性单位的视同小微企业，给予价格扣除。小微企业提供大中型企业制造的货物的，视同为大中型企业，不给予价格扣除。

序号	评审因素		评分标准	分值
1	报价 (30分)	投标报价	评标委员会只对符合性审查合格的响应文件进行价格评议，报价分采用低价优先法计算，即满足磋商文件要求且投标价格最低的投标报价为评标基准价，其价格分为满分。其他供应商的价格分按照下列公式计算：报价得分=(评标基准价 / 投标报价) × 30分。	30
2	综合实力 (10分)	产品证书 (7分)	1. 机械臂、助教机器人具有法定设备检测机构出具的合格的产品检测报告，有一份得1分，最高3分。 2. 核心产品具有国家知识产权局认可的国内自主知识产权证书（如专利权、软件著作权等），每提供2个得1分，最多得4分。 (响应文件中提供证明材料复印件并加盖制造商公章，原件备查，不提供或未加盖公章不得分。)	7
		核心产品 资质 (3分)	供应商或投标产品制造商具有质量管理体系认证证书、环境管理体系认证证书、高新技术企业证书。每提供一个得1分，最多3分。不提供不得分。 (响应文件中提供证书复印件并加盖投标供应商或产品制造商公章，原件	3

			备查，不提供或未加盖公章不得分。)	
3	业绩 (6分)	类似业绩	投标供应商提供近3年(2017年1月1日至今)与所投设备类似业绩，每提供一个得1分，最多得6分。 (响应文件中提供合同复印件加盖投标供应商公章，时间以合同签订的时间为准。原件备查。)	6
4	技术参数 (30分)	技术参数 符合性	所投产品的技术参数、配置、性能完全响应采购文件技术要求的，没有负偏离得基准分30分。带“▲”条款为重要技术指标，带“▲”条款负偏离的有一项扣2分，其余技术指标若出现负偏离有一项扣1分，扣完为止。 响应文件中提供所投产品的有效证明材料(如技术参数表、产品彩页、说明书等)复印件并加盖生产商公章，原件核查，无原件不得分。	30
5	技术方案 (10分)	项目实施 方案 (5分)	1. 供应商根据采购人项目实施现场情况提供项目实施方案(包括实训室布局和电气集成设计方案，施工管理方案，现场人员管理措施，人员与设备安全管理措施和卫生清洁方案等)，方案图纸齐全、设计合理、措施得当且具有可操作性，优3分，良2分，差1分。不提供不得分。 2. 供应商提供符合本项目需求的实验室实施方案效果图得2分，不提供不得分。	5
		产品课程 方案 (3分)	响应文件中提供桌面级智能机械臂、助教机器人、VR机器人体验的应用于教学的教学课程方案设计各1份(1份按照2课时设计)评委根据方案的合理性、有效性评分，优3分，良2分，差1分。没有方案或方案不全不得分。	3
		赛事相关 (2分)	所供设备必须是成熟产品，能满足世界机器人大赛的要求，并提供相关证明材料(如包含投标单位名称的机器人大赛参赛、协办、获奖等证明)得2分，未提供不得分。(响应文件中提供证明材料复印件加盖供应商公章)	2
6	演示 (8分)	视频 演示 (8分)	现场需提供以下演示： 提供机械臂3D打印演示得1分，未提供不得分。 提供机械臂完成激光雕刻演示得1分，未提供不得分。 提供机械臂完成语音控制演示得1分，未提供不得分。 提供机械臂完成写毛笔字视频演示得1分，未提供不得分。 提供助教机器人演示得1分，未提供不得分。 提供VR机器人从拆装演示得1分，未提供不得分。 提供仿生机械生或仿生蜘蛛得1分，未提供不得分。 提供平衡车演示得1分，未提供不得分。	8
7	售后 (6分)	售后服务 方案及承 诺(3分)	1. 售后服务方案明确完善(有先进的技术支持和完善的维修、有明确的服务响应时间、响应方式、响应内容等)，评委酌情打分，最高2分。 2. 提供核心产品(机械臂)生产商售后服务承诺得1分，不提供不得分。	3

			(响应文件中提供复印件, 加盖生产商公章。供应商若为经销商的, 需提供生产商授权书及售后服务承诺函并加盖生产商公章。未提供不得分。)	
		质保期 (3分)	免费质保期不得少于1年, 质保期1年不得分, 在1年的基础上每增加1年加1分, 最高得3分。	3

注:

1. 为便于评审, 请供应商按评分表样式, 逐条列出证明材料所在页码, 格式自定。

2. 供应商依据评分办法应提交的各类证明资料(要求“核查原件”的应当将原件(或公证件)在投标截止时间前随同投标文件一并提交以供核查, 过时不予接收, 未提供的评审中将不予计分)

第六章 响应文件格式

响 应 文 件

项 目 名 称：
项 目 编 号：

供应商名称（公章）：
日 期：

响应文件目录

（一）实质性资格证明文件

- ★1. 法定代表人身份证复印件
- ★2. 授权委托书（如有授权必须提供，格式详见附件 1）
- ★3. 代理人身份证复印件（如有授权必须提供）
- ★4. 声明函（格式详见附件 2）
- ★5. 响应函（格式详见附件 3）
- ★6. 提供工商营业执照副本复印件（三证合一）
- ★7. 供应商情况表（格式详见附件 4）

（二）商务及技术部分文件

- ★1. 报价一览表（格式详见附件 5）
- ★2. 分项报价表（格式详见附件 6）
- ★3. 偏离表（格式详见附件 7）
- 4. 相关业绩案例一览表（格式详见附件 8）
- 5. 技术方案（包括技术服务、项目实施、培训方案、课程相关方案等。自行准备）
- 6. 售后服务方案（自行准备。）
- 7. 售后承诺（提供核心产品（机械臂）生产商的授权书及售后服务承诺函复印件，加盖生产商公章。格式详见附件 9）
- 8. 提供所投产品的技术参数、配置、性能有效证明材料加盖供应商公章。
- 9. 演示：供应商提供现场视频演示。（自带演示设备）
- 10. 投标保证金退还申明（格式详见附件 10）
- 11. 供应商根据评分办法要求提供其他证明材料
- 12. 为便于评分，请供应商按评分表样式，逐条列出证明材料所在页码，格式自定。

（三）非实质性资信证明文件目录（如果有的话请提供）

- 1. 供应商认为可以证明其能力或业绩的其他材料——包含成功案例、业绩证明（供应商同类项目实施情况一览表、合同复印件）
- 2. 供应商的信誉、荣誉、获奖证书或文件
- 3. 供应商质量保证体系、环境保证体系等方面的认证证书

（四）采购文件要求供应商提供的和供应商认为与本项目有关的并可以提供的其它相关的证明材料（如果有的话请提供）。

注：

- 1. 上述带★材料必须在响应文件中提供，否则将作为无效响应文件处理；
- 2. 提供复印件的须加盖供应商公章，且复印件内容应清晰可辨，必要时评委

会有权要求提供原件或公证件进行核对；

3. 本章中的所有的附件格式供参考，供应商可根据自身情况进行补充和修改，但补充和修改不得与本章附件格式内容有实质性的违背。

附件 1:

授权委托书

本授权委托书声明：_____（供应商名称）授权_____（被授权人的姓名）为我方就常润竞磋 2020-0001 号项目采购活动的合法代理人，以本公司名义全权处理一切与该项目投标有关的事务，我单位均予以承认。

代理人无转委托权。

代理人的代理期限为自本授权委托书签署之日起至项目合同履行完毕止。

代理人在授权委托书有效期内签署的所有文件不因授权委托的撤销而失效，本授权委托书的有效性与代理人的代理期限一致。

特此声明。

供应商（盖章）：

法定代表人（签字或盖章）：

身份证号码：

代理人：（签字或盖章）

通讯地址：

通讯电话：

邮箱：

身份证号码：

年 月 日

附件 2:

声明函

本公司在此郑重声明:

1. 本公司是依法缴纳税收和社会保障资金的;
2. 本公司参加本采购活动前三年内, 在经营活动中无重大违法记录, 无不良行为记录, 无其他法律、行政法规规定的禁止参与政府采购活动的行为;
3. 本公司提交的响应文件中所有关于供应商资格的文件、证明和陈述均是真实的、准确的。

若与真实情况不符, 本公司愿意承担由此而产生的一切后果。

法定代表人或授权代理人 (签字或盖章):

供应商名称 (盖章):

年 月 日

附件 3:

响应函

致：常州科教城现代工业中心（采购人）、常州润邦招标代理有限公司（采购代理机构）

我公司收到贵单位的采购文件，经仔细阅读和研究，我公司决定参加本项目（编号：常润竞磋 2020-0001 号）的采购活动。据此函，我公司宣布同意如下：

1. 按采购文件规定的各项要求，向采购人提供所需货物与服务。
2. 如果我们的响应文件被接受，我们将严格履行采购文件中规定的每一项要求，按期、按质、按量履行合同的义务。
3. 我们已详细审查全部采购文件，包括补充文件(如果有的话)，我们同意放弃提出含糊不清或误解问题的权利。
4. 我们同意从规定的响应文件提交日期起遵循本响应文件，并在规定的投标有效期期满之前均具有约束力。
5. 我们愿意提供采购人在采购文件中要求的所有资料及贵方可能另外要求的与采购有关的任何证据或资料，并保证我方已提供和将要提供的文件是真实的、准确的。
6. 我们愿意遵守采购文件中所列的服务费收费标准，如果我们中标，我们愿意按照采购文件的规定支付采购采购代理费，否则采购代理机构有权直接从其投标保证金中扣除该项费用。
7. 我们愿意按采购文件的规定交纳投标保证金，并同意供应商须知中关于投标保证金不予退还的规定。
8. 如果我们中标，我们愿意按采购文件的规定缴纳履约保证金。
9. 如果我方中标，我方将根据采购文件的规定，严格履行合同的义务，并保证在采购文件规定的时间完成项目，交付采购人验收、使用。

10. 与本投标有关的正式通讯地址为：

地 址：

邮 编：

电 话：

传 真：

供应商（公章）：

法定代表人或授权代理人（或盖章）：

日 期：_____年___月___日

附件 4:

供 应 商 情 况 表

供应商（盖章）：

法定代表人		成立日期	
企业地址		注册资本	万元
经营范围			
营业面积（含厂房）	平方米		
单位简历及内设机构情况			
单位优势及特长			
近三年来完成或正在履行的重大合同情况			
最近 2 年内在经营过程中受到何种奖励或处分	（包括财政、工商、税务、物价、技监部门稽查情况和结果）		
最近 3 年内有无因售假、售劣或是其他原因被消费者投诉或起诉的情况及说明	（包括解决方式和结果）		
最近 3 年内主要负责人有无因经济犯罪被司法机关追究的情况及说明			
获得技术认证的工程师及简介			
其他需要说明的情况			

附件 5:

报价一览表

项目名称:

项目编号:

响应报价（元）
大写：人民币
小写：¥

供应商（加盖公章）：

法定代表人或授权代理人（签字或盖章）：

日期： 年 月

日

注：报价一览表必须加盖供应商公章，由法定代表人或授权代理人签字或盖章（复印件无效）。

附件 6

分项报价表

编号	名称	品牌/规格型号	技术参数	单位	数量	单价 (元)	合价 (元)	备注
1	多功能桌面设备			套	1			
2	智能机器人实训平台			套	1			
3	人工智能综合实训应用平台			套	1			
4	WRC 世界机器人 大赛智能大挑 战项目平台			套	1			
5	平衡车			台	2			
6	仿生机器人手			套	1			
7	编程机械蜘蛛			套	1			
8	助教机器人			套	1			
9	VR 机器人示教 编程			套	2			
10	VR 眼镜			套	2			
合计 (元)								

供应商（加盖公章）：

法定代表人或授权代理人（签字或盖章）：

日期： 年 月 日

注：

1. 综合单价为全费用单价，包含完成该项工作所包含的一切费用。
2. 行数不够，可自行添加。

偏离表（商务和技术条款）

项目编号：常润竞磋 2020-0001 号

采购文件要求	供应商响应内容	符合、正偏离或负偏离	备注

供应商（盖章）：

法定代表人或授权代理人（签字或盖章）：

日期： 年 月 日

注：

1. 供应商应对采购文件中规定的商务及技术部分给予充分的考虑。为了评审的需要，供应商如对商务及技术部分有偏离，应将这些条款的偏离逐条根据以下要求的格式提出偏离。如无偏离，请在本页上写“完全响应采购文件所有条款要求，无偏离”，并按格式要求盖章签字附在响应文件中。

2. 行数不够，可自行添加。

附件 8:

相关业绩案例一览表

项目编号:

年度	项目建设单位	项目名称	合同金额	单位地址	联系电话

注：附合同复印件。

供应商名称（公章）：

法定代表人或代理人（签字或盖章）：

附件 9:

售后服务方案及承诺

1. 售后服务方案

2. 售后服务承诺

附件 10:

投标保证金退还声明

常州润邦招标代理有限公司:

本公司现参与贵公司组织实施的（项目编号：常润竞磋 2020-0001 号）的采购活动，请在评审结束后，将保证金按以下账户退还：

户名：

账号：

开户行：

财务联系人：联系电话：

本项目联系人：联系电话：

供应商（盖章）：

法定代表人或被授权人：

2020 年 月 日

友情提醒

供应商：

您好！

为了保证贵公司响应文件的有效性，减少不必要的废标，特友情提醒注意以下几点：

1. 请谨记采购公告中的各项事宜时间节点，特别是响应文件提交时间和地点。供应商应充分考虑天气及周边道路情况，在上述时间前到达会议现场。迟于响应文件提交截止时间的，采购代理机构将拒绝接收其响应文件。

2. 投标保证金必须按采购公告规定的方式和时间缴至指定账户并到账（常州润邦联系电话：0519-81882993），拒绝以其它方式缴纳，禁止第三方代缴保证金，

3. 响应文件须按采购文件《第二章 供应商须知》及《第五章 响应文件格式》中相关要求装订、密封、标记、盖章和签署。资格证明材料提供复印件的应加盖公章，复印件内容应清晰可辨，必要时评委会会有权要求提供原件或公证件进行核对。

4. 若项目需要提供样品的，请严格按采购文件要求的规格、时间提供，同时注意样品的密封、隐蔽标签的相关要求。

5. 为充分掌握项目情况，可根据自身需要，自行对有关现场和周围环境进行勘察，以获取编制响应文件和签署合同所需的信息。

6. 本项目设有预算价，详见采购文件《第二章 供应商须知》，最终报价超过采购预算，采购人无法接受的，将作为无效响应。

7. 请仔细审阅采购公告及采购文件，如有疑问，请按采购公告相关要求进行提疑。

欢迎您对我们的采购组织工作提出宝贵意见。电话：0519-81882993

最后祝您投标成功！

（全文完）