

# 电子设计研发中心采购项目密封报价公告

## 一、项目名称

电子设计研发中心采购项目

## 二、报价人资格要求

1. 符合《中华人民共和国政府采购法》第二十二条规定条件的供应商；

2. 国内注册（指按国家有关规定要求注册的），能够提供本次货物的供应商。

## 三、采购方式及上控价

1. 采购方式：密封报价；

2. 本项目报价为一次性报价；

3. 本项目上控价为 70000 元，报价超过上控价者均为无效报价；

4. 供货时间要求：接到通知后，10 日内完成供货安装调试。

## 四、采购内容及数量

详见附件 1

## 五、报价文件内容

1. 报价公司有效的法人营业执照复印件（加盖公章）；

2. 开标分项报价一览表（见附件 2，请严格按照附件 2 提交报价文件，否则可能视为无效报价）；

3. 报价人认为需提交的其它材料。

## **六、本项目中标原则**

1. 按照符合学校采购需求、质量和服务且报价最低的原则选定供应商。

2. 本项目要求开具合法有效的增值税专用发票。

## **七、递交报价文件时间及地点**

报名材料密封盖章后在密封袋上注明项目名称、报价人名称、联系人及电话，通过顺丰快递邮寄（不接受同城等其它快递方式邮寄）或现场投递，投递地址：南宁市龙亭路 8 号南宁学院资产管理处行政楼 116 室，截止时间：2023 年 11 月 17 日 17:30（以送达时间为准），逾期拒收。收件人：林鑫岐；联系方式：0771-5900815

## **八、发布公告的媒介**

本次招标公告仅在南宁学院官方网站上发布。

南宁学院

2023 年 11 月

附件 1:

## 项目采购技术要求表

序号	货物名称	数量 ①	单位	货物全称、品牌、生产厂家及国别	型号规格、技术参数、性能配置		备注
					标准配置 部件	附加部件	
1	无人驾驶竞速车	1	辆		<p>一、主要功能</p> <p>。。。。。</p> <p>★1、支持激光雷达地图构建、自主导航等功能；</p> <p>★2、采用 ROS 开发平台，可最快实现 4M/S 自动驾驶；</p> <p>★3、可实现静态障碍物与动态障碍物自主路径规划；</p> <p>★4、开放源代码、支持无人驾驶（ROS）算法验证、支持二次开发。</p> <p>二、产品参数</p> <p>1、产品尺寸：产品尺寸：56*35*23cm</p> <p>2、主控制器：i5 处理器、8G 内存、SSD 128G、4 个 USB3.0</p> <p>3、主控 MCU：NXP 单片机 MC9S08AC16CFGE、输入/输出端数量:34 I/O、LQFP-44、16KB，程序存储大小 32KB、数据 RAM 大小 4KB、时钟频率 40MHZ</p> <p>4、底盘：XT-RC R3 1/8</p> <p>5、电调：额定电流 120A、电池节数 2-3S Lipo</p> <p>6、电机：KV 值 2350、功率 2400W</p> <p>★7、IMU：姿态角动态精度 0.5 度、航向角动态精度：2 度、分辨率 0.1 度、非线性度：0.1%FS、陀螺仪测量范围 ±2000 度/s</p> <p>★8、激光雷达：360 度全方位扫描、10 赫兹自适应扫描频率、激光测距每秒 5000 次、16 米测量距离、Claass1 激光安全标准、测量量程解析度 0.1%、A6 核 ARM 64 位处理器，主频 2GHz、2G 内存</p> <p>9、编码器：工作电压 5V、波特率 9600~115200、工作电流 10mA、内核刷新周期 50 μs、最大机械转速 1000RPM、最大启动扭矩 0.006Nm</p> <p>★10、摄像头：规格 720P、速度 60 帧/秒、镜头 150 度、工业级 100 万像素、功率 1W、工作电压 5V、工作电流 100mA、支持协议 uvc 通信协议</p> <p>三、软件平台</p> <p>★1、软件系统：Ubuntu20.04</p> <p>★2、机器人操作系统：ROS_Noetic</p> <p>3、软件编程语言：Python3.8</p>	无	

2	无人 驾驶 自行车	1	辆	<p>一、主要功能</p> <p>★1、在没有人工干预情况下，可保持自行车平衡状态；</p> <p>★2、支持激光雷达地图构建、自主导航等功能；</p> <p>★3、采用 ROS 开发平台，可最快实现 3M/S 自动驾驶支持自主避障功能；</p> <p>★4、开放所有源代码、支持无人驾驶（ROS）算法验证、支持二次开发。</p> <p>二、产品参数</p> <p>1、产品尺寸：产品尺寸：长度 155cm，高度 74~85cm</p> <p>★2、主处理器：intel-i5 处理器；8G 内存；4 个 USB 3.0；4 个 USB 2.0；M.2 SSD128G 内存；</p> <p>3、主体：26 寸 30 刀倒刹单车；</p> <p>★4、深度摄像头：深度模块：工作范围：0.4-2m；精度：1m±3mm；视场角：H58.4° *V45.5°；分辨率及帧率：1280*1024:7fps*、640*480:30fps、320*240:30fps、160*120:30fps；深度处理芯片：MX400；RGB 模块：视场角：H63.1° *V49.4°；分辨率及帧率：1280*960:7fps*、640*480:30fps；数据接口：USB 2.0；麦克风：双声道立体声；功耗：&lt;2.4W；工作温度：10℃~40℃；安全性：Class1 激光；</p> <p>5、编码器：输出信号 ABZ 三相输出；电流消耗 6mA(最大 10mA)；电源电压 3.6~5.5V；输出分辨率 512PPR；频率响应 最大 8250HZ；准确性 ±30 弧分；</p> <p>6、电机：24N28P；空载电流 2.1A/48V；最大电流 60A；内阻 39mΩ；</p> <p>7、电机驱动器：通信串口：USB\USART\CAN\PWM\STEP\DIR；支持编码器类型：霍尔、增量和绝对值；支持控制方式：轨迹规划位置控制、速度控制、位置控制和力矩控制；</p> <p>8、电池：6S 5000mAh 一块；2S 4000mAh 一块；</p> <p>9、驱动主控板：主 MCU：STM32F407ZGT6，闪存空间 1024KB，SRAM:192KB；</p> <p>★10、IMU：加速度变量：±8g；陀螺仪量程：±500° /s；输出速率：400Hz；零偏稳性：2.5° /h；输出接口：USB/UART(TTL)；功耗：5V 53mA；</p>	无		

				<p>★11、激光雷达：360 度全方位扫描；10 赫兹自适应扫描频率；激光测距每秒 5000 次；16 米测量距离；Class1 激光安全标准 测量量程解；</p> <p>★12、舵机：工作电压：6-8.4V；扭矩：6-7.4-8.4V 对应 58-60-70kg/cm；速度：6-7.4-8.4V 对应 0.15-0.14-0.13sec/60°；角度：180 度；舵机死区设定：4μs；</p> <p>三、软件平台</p> <p>★1、软件系统：Ubuntu20.04</p> <p>★2、机器人操作系统：ROS_Noetic</p> <p>3、软件编程语言：Python3.8</p>		
--	--	--	--	--	--	--

附件 2:

分项报价一览表

序号	货物或服务名称	品牌及厂家	规格型号	数量	单价(元)	合计(元)	是否满足参数要求
1							
2							
3							
.....							

质保期、交货时间、服务地点、售后服务和维保响应时间：

报价金额：人民币（大写）：人民币（小写）：

注：1、报价一经涂改，应在涂改处加盖单位公章，否则其报价作无效标处理。

2、密封报价包括项目实施所需的材料费、设备费、人工费、服务费、运输费、安装调试费、税费及其它一切费用。

3、上述报价材料须密封并在密封袋上注明报价人名称、联系人及电话。

报价人名称（盖章）：

法定代表人或授权代表（签字或盖章）：

联系人：

手机号码：

办公室电话：

日期：