

临沂大学科研采购项目网上竞价合同

合同编号： 2024KY0002

甲方(采购单位)： 临沂大学 采购人： 王星 213/信息科学与工程学院 ***模板展示内容***

乙方(供货单位)： ***模板展示内容***

甲乙双方根据科研项目网上采购事项，经协商一致，订立本合同，供双方共同遵守：

第一条 甲方采购的内容及具体需求：

序号	名称	具体参数	单位	数量
1	四足机器人	描述信息:基础版四组机器人，需配备手持式遥控器，可完成前空翻、后空翻、向前跳、向上跳、扭身跳、太空步等动作；提供原地踏步、前后左右平移、左右转向等控制功能；为机器人演示动作搭配音乐和灯光；提供安卓端机器人控制应用程序，实现低时延实时图传及运动控制，支持一键开启语音控制、停障等功能。 参考型号:绝影Lite3 体验版 参考厂家:杭州云深处科技有限公司 质保期限:一年 具体参数: 站立尺寸:长$\geq 600\text{mm}$，宽$\geq 360\text{mm}$，高$\geq 390\text{mm}$ 空载运动续航时长:大于1.5小时 续航里程:5km 斜坡坡度:大于35° 遥控器:配备手持式遥控器 广角相机:$\times 1$，水平视角130°；1920$\times$1080@30fps；可逆光、无畸变，支持人体识别跟踪算法开发。 超声波雷达:$\times 2$，支持距离检测和停障算法开发。 扬声器和LED灯带:实时反馈机器人状态，并为机器人演示动作搭配音乐和灯光。 安卓端机器人控制应用程序:实现低时延实时图传及运动控制，支持一键开启语音控制、停障等功能。 材质:大腿采用铝合金材质，小腿采用高强度复合塑料材质；足底采用减震防滑的耐磨橡胶。 整机自由度，单腿自由度:12，3 要求国产:国产	台	2

序号	名称	具体参数	单位	数量
2	四足机器人	描述信息:高配版本四足机器人本身应具备可扩展性,可根据科研需要增加硬件设备,可基于机器人平台的控制系统进行二次开发,设备厂商需提供二次开发所需相应型号机器人的开发SDK和相关开发文档。满足科研项目的研发需求,为学生参加竞赛提供助力。 参考型号:绝影Lite3P 专业版 参考厂家:杭州云深处科技有限公司 质保期限:一年 具体参数: 站立尺寸:长$\geq 600\text{mm}$,宽$\geq 360\text{mm}$,高$\geq 430\text{mm}$; 整机重量(带电池):12kg~14kg 最大可持续运动负载:$\geq 6.5\text{kg}$ 材质:大腿采用铝合金材质、机器人小腿采用高强度复合塑料材质,足底采用坚硬的实心防火耐磨橡胶 行走及快速步态:最高行走速度$\geq 2.5\text{m/s}$;最大稳定爬坡角度$\geq 40^\circ$;最大稳定上下台阶高度$\geq 15\text{cm}$。 自由度:整机自由度≥ 12;单腿自由度≥ 3。 接口:带可输出内置电源(5V/24V)和通讯接口(至少包括/Ethernet/USB3.0/HDMI) 处理器:Intel Atom 处理器(同级别或者以上) 惯性传感器:加速计分辨率$\geq 0.09\text{mg}$,陀螺仪分辨率$\geq 0.004^\circ/\text{s}$ 通讯总线:CAN总线通讯;控制频率$\geq 1\text{kHz}$。 髋侧摆电机:运动范围$-28^\circ \sim 28^\circ$;峰值扭矩$\geq 24\text{Nm}$;髋前摆电机:运动范围$-200^\circ \sim 20^\circ$;峰值扭矩$\geq 24\text{Nm}$;膝关节电机:运动范围$42^\circ \sim 161^\circ$;峰值扭矩$\geq 36\text{Nm}$。 深度相机模块:具备内部imu数据输出,具备单目彩色图像、双目灰度图像和深度点云;彩色图像不低于$1920 \times 1080 @ 30\text{FPS}$;灰度图像不低于$1280 \times 720 @ 30\text{FPS}$;深度点云不低于$1280 \times 720 @ 30\text{FPS}$;支持2.5D地形建图;支持视觉算法开发 配置广角相机模块:水平视角$\geq 130^\circ$; $1920 \times 1080 @ 30\text{fps}$;可逆光、无畸变,支持人体识别跟踪。 超声波模块:机器人头部、尾部各有一个,能够检测前、后方障碍信息,测距范围0.05~5米,支持距离检测和停障算法开发。 提供产学研赛合作支持:兼容百度“飞桨”深度学习平台;投标时需提供厂家针对该项目的售后服务承诺书原件。 大赛与课程体系支持:支持中国大学生计算机设计大赛,中国高校智能机器人创意大赛,RoboCom机器人开发者大赛,提供比赛通知截图并加盖原厂公章;提供大赛指导,包括源码案例和培训讲解。 二次开发:遥控避障&停障功能,视觉人体识别&跟随功能,超声波雷达测距功能 要求国产:国产	台	1

第二条 乙方供应设备情况如下:

序号	设备名称	品牌及型号	响应程度	单位	数量	价格
1	四足机器人		完全响应/正偏离	台	2	
2	四足机器人		完全响应/正偏离	台	1	

乙方郑重承诺:所投产品技术参数符合甲方采购需求,完全响应采购标的。若虚假响应采购需求,甲方不予支付任何资金,所有损失由乙方承担。

第三条 经网上竞价,最终成交价格:***模板展示内容*** 元(人民币);

(大写:***模板展示内容*** 整)除成交金额,甲方不再另付任何费用。

第四条 免费配送物品或其他服务承诺:

序号	内容
1	免费配送。

序号	内容
2	免费安装。
3	保证原装正品。
4	收到货物试运行7天以上，验收合格后再付款。
5	发票要求：增值税专用发票。

第五条 物品的质量技术标准、乙方售后服务及损害赔偿

1、物品的质量技术标准按国家法律法规规定的标准、采购技术参数需求文件和乙方投标文件所要求的技术标准执行。

2、乙方应按生产厂家的保修规定和投标文件说明的服务承诺做好保修等免费服务。但属于正常合理的损耗应由甲方承担。

3、乙方售后服务时间（质保期）：三年（从交付时间算起）。否则，甲方可自行组织维修，费用由乙方承担，甲方可在货款和其他应付乙方的款项中扣除。

4、如因乙方物品质量原因，导致甲方损失，乙方应予以赔偿。

第六条 交付和验收

- 交付时间：2024年02月02日;
- 交付地点：采购人指定地点;

3、乙方负责物品的运送、安装、调试，负责基本操作培训等工作，直至该物品可以正常使用为止；负责提供物品的使用说明等相关资料；并承担由此产生的全部费用。

4、验收时间：甲方必须于乙方提出验收申请后十个工作日内组织验收。甲方验收合格后应当出具验收报告。

5、验收标准：

- 1) 单证齐全：应有产品合格证(或质量证明)、使用说明、保修证明、发票和其它应具有的单证；
- 2) 质量符合国家法律法规规定的标准、采购需求文件和投标文件的要求。

第七条 货款的结算

- 1、结算依据：采购立项材料、采购合同、销售发票、验收报告；
- 2、结算方式：验收合格后，由学校财务统一支付

第八条 乙方的违约责任：

1、乙方不能按时交货的，甲方不向乙方付款。乙方应向甲方偿付相当于不能交货部分货款的10%的违约金；

2、乙方所交物品品种、数量、规格、质量不符合国家法律法规和合同规定的，由乙方负责包修、包换或退货，并承担由此而支付的实际费用；

3、乙方逾期交货的，按逾期交货部分货款计算，向甲方偿付每日千分之五的违约金，并承担甲方因此所受的损失费用。

第九条 甲方的违约责任：

- 1、甲方逾期付款的，应按照每日千分之五的比例向乙方偿付逾期付款的违约金；

2、甲方违反合同规定拒绝接货的，应当承担由此对乙方造成的损失。

第十条 不可抗力因素

甲乙双方任何一方由于不可抗力原因不能履行合同时，应及时向对方通报不能履行或不能完全履行的理由，以减轻可能给对方造成的损失，在取得有关机构证明后，允许延期履行、部分履行或不履行合同，并根据情况可部分或全部免于承担违约责任。

第十一条 争议的解决

1、因货物的质量问题发生争议，由法律及有关规章规定的技术单位进行质量鉴定，双方无条件服从该鉴定的结论；

2、执行本合同发生纠纷，当事人双方应当及时协商解决，协商不成时，任何一方均可向临沂市仲裁机构提起仲裁。

第十二条 监督和管理

1、合同订立后，双方经协商一致需变更合同实质性条款或订立补充合同的，应先征得政府采购监督管理部门同意，并送其备案。

2、甲乙双方均应自觉配合有关监督管理部门对合同履行情况的监督检查，如实反映情况，提供有关资料；否则，将对有关单位、当事人按照有关规定予以处罚。

第十三条 合同其他补充

1、_____。

2、_____。

3、_____。

.....

第十四条 合同其他补充

本合同一式四份，甲方三份，乙方一份。

乙方必须在十个工作日内与甲方签订合同，否则视为放弃本项目。加盖骑缝章，落款必须签字。

甲方：（公章）临沂大学

法定代表人或其委托代理人（签字或签章）：

地址：山东省临沂市双岭路中段

电 话：0539-7258756

开户银行：中国银行临沂兰山支行

账号：218243959980

乙方：（公章）***模板展示内容***

法定代表人或其委托代理人（签字或签章）：

地址：***模板展示内容***

电 话：***模板展示内容***

开户银行：***模板展示内容***

账号：***模板展示内容***

签订时间： 2024年01月30日