**黄山学院竟赛用机器人小车采购询价单**

（项目编号：HSXYHW-2017-005）

各经营单位：

 因我校学生参加机器人大赛需采购机器人小车和机械臂若干套，现就采购事宜进行询价,请按照下列清单要求，报出产品的最低供货价格。

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **序号** | **品名** | **规格型号****（参考）**  | **技术要求** | **数量** | **单价****（元）** | **金额****（元）** | **报价产品规格型号/生产厂家** |
| 1 | 机器人小车1 | LX-Q2 | 见附件 | 2套 |  |  |  |
| 2 | 机器人小车2 | LX-Q3 | 见附件 | 1套 |  |  |  |
| 3 | 机械臂 | LX-ARM | 见附件 | 2套 |  |  |  |
|  | **合计大写人民币**： |  |  |

**注：**1、报价产品应符合技术要求， 请附产品的技术资料；

1. 由供货方按国家有关财税规定开据发票，货到验收合格后一个月内转账支付全款；
2. 报价表加盖单位公章并密封后，请于2017 年4月6日9：00时前送达黄山学院国资处。

联系电话（传真）：0559-2546662 联系人：张老师

报价单位（盖章）：

联系人： 联系电话：

供货时间：

服务承诺：

 黄山学院国有资产管理处

 2017年3月28日

**附件：各项技术要求**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **序号** |  **品名** | **技术要求** |
| 1 | 机器人小车1（接力赛） | **1、主控制器**：采用基于Cortex- M3内核的32位处理器，带有SPI接口，连接了工业级NRF2.4G芯片，无线控制；**2、主板资源：**电源模块/驱动模块/EEPROM模块/串口模块/无线接口模块/循迹接口模块/扩展接口模块；**3、电源：**DC24V锂电池供电；**4、传感系统：**11路灰度循迹传感器模块，采用地面灰度传感器，提供A/D采集源程序；**5、动力系统：**采用1个大功率555电机，最大输出96W；**6、传动结构：**采用标准RS232电平与PC机连接；全金属仿真前后桥，左右轮差速器，全金属高压舵机转向；**7、编程环境**：keil5，使用语言C；**8、重量：**约为2.0kg；**★9、可实现功能**：符合2017年安徽省机器人大赛规则要求；**★10、技术服务**：要求提供安徽省机器人大赛现场技术支持工作。 |
| 2 | 机器人小车2（停车购物赛） | **1、主控制器**：采用基于Cortex- M3内核的32位处理器，带有SPI接口，连接了工业级NRF2.4G芯片，无线控制；**2、视频及通信：**摄像头显示像素800\*400RGB(v)或1024\*600RGB，功率消耗小于5W，使用温度-10℃~+40℃工作电压DC9~32V，采用TS832+RC832无线图传收发套装，发射频率5.8G，发射功率600mw，设备包含：发射机，接收机，天线，发射电源线，接收电源线，AV线。**3、主板资源：**电源模块/驱动模块/EEPROM模块/串口模块/无线接口模块/循迹接口模块/扩展接口模块；**4、电源：**DC24V锂电池供电；**5、传感系统：**11路灰度循迹传感器模块，采用地面灰度传感器，提供A/D采集源程序；**6、动力系统：**采用1个大功率555电机，最大输出96W；**7、传动结构：**采用标准RS232电平与PC机连接；全金属仿真前后桥，左右轮差速器，全金属高压舵机转向；**8、编程环境**：keil5，使用语言C；**9、重量：**约为2.0kg；**★10、可实现功能**：符合2017年安徽省机器人大赛超市购物项目规则要求；**★11、技术服务**：要求提供安徽省机器人大赛现场技术支持工作。 |
| 3 | 机械臂 | 1、主控制器：采用基于Cortex- M3内核的32位处理器，带有SPI接口，连接了工业级NRF2.4G芯片；2、自由度：5个，采用高性能995舵机，重55g，扭矩13KG/cm，反应速度：0.17秒/60度，单轴输出；3、材质：机身采用铝合金，底座采用钢结构；4、结构：采用圆周圆盘带滚珠模式，使机械臂抓取货物时的受力在底盘上而非在底盘自由度上，减少舵机堵转机率，底盘重1.5KG；圆盘直径13CM.底盘选择角度为180度。尺寸：40.7\*19.7\*42.9mm；5、主板资源：电源模块/颜色识别模块/EEPROM模块/串口模块/扩展接口模块；6、电源：DC7.4V锂电池供电；7、无线通信的载波频率：2.4GHz；发射功率：10dBm(3.3VDC工作电压)；通信速率：1MBps； 数据格式：8N1,:半双工工作模式； 8、颜色识别模块：采用地面灰度传感器，借助IC的A/D功能实现各种颜色的数字转换，转换范围为0-4096；9、编程环境：Keil5，使用语言C；★10、可实现功能：要求可以完成常规的机械臂搬运工件任务，符合2017年安徽省机器人大赛规则要求。★11、技术服务：要求提供安徽省机器人大赛现场技术支持工作 |