

合同编号(校内): HW206240021



郑州大学计算机与人工智能学院、
软件学院 多模态感知软硬件平台采
购项目



甲 方: 郑州大学

乙 方: 河南安强科贸有限公司

生效日期: 2024年6月27日

郑州大学政府采购货物合同
(10万元及以上模板)

甲方(全称):郑州大学

乙方(全称):河南安强科贸有限公司

根据《中华人民共和国民法典》《中华人民共和国政府采购法》及有关法律、法规规定,遵循平等、自愿、公平和诚实信用的原则,关于“郑州大学计算机与人工智能学院、软件学院多模态感知软硬件平台采购项目”双方同意按照下述条款订立本合同,共同信守。

一、供货范围及分项价格表

1.本合同所指货物包括原材料、燃料、设备、产品、硬件、软件、安装材料、备件及专用器具、文件资料等,详见附件1、附件2,此附件是合同中不可分割的部分。

2.本合同总价包括但不限于货物价款、包装、运输、装卸、保险费、安装及相关材料费、调试费、软件费、检验费、培训费等各种伴随服务的费用以及税金等。合同总价之外,甲方不再另行支付任何费用。

二、质量及技术规格要求

乙方须按合同要求提供全新货物(包括零部件、附件、备品备件等)货物的质量标准、规格型号、具体配置、数量等应符合招标文件要求,其产品为原厂生产,且应达到乙方投标文件及澄清文件中承诺的技术标准。

乙方应在本合同生效后7个工作日内向甲方提供安装计划及质量控制规范;并于2024年6月28日前进驻安装现场;所有货物运送到甲方指定地点后,双方在15日内共同验收并签署验收意见。如甲方无正当理由,不得拒绝接收;在安装调试过程中,甲方有权采取适当的方式对乙方货物质量标准、规格型号、具体配置、数量以及安装质量和进度等进行检查。甲方如果发现乙方所供货物不符合合同约定,甲方有权单方解除合同,由此产生的一切费用由乙方承担。

三、包装与运输

货物交付使用前发生的所有与货物相关的运输、安装及安全保障事项等均由乙方负责;货物包装应符合抗震、防潮、防冻、防锈以及长途运输等要求,对由于包装不当或防护措施不力而导致的货物损坏、损失、腐蚀等损失均由乙方承担;在货物交付使用前所发生的所有与货物相关的经济纠纷及法律责任均与甲方无关。

四、质保期与售后服务

1.所有设备免费质保期为3年（自验收合格并交付给甲方之日起计算），终身维护、维修。

2.在质保期内，因产品质量造成的问题，乙方免费提供配件并现场维修，且所提供的任何零配件必须是其原设备厂家生产的或经其认可的。产品存在质量问题，甲方有权要求乙方换货。

3.乙方须提供一年4次全免费（配件+人力）对产品设备的维护保养。

4.乙方承诺凡设备出现故障，自接到甲方报修电话1小时内响应，3小时内到达现场，24小时内解决故障问题。保修期外只收取甲方零配件成本费，其他免费。

5.乙方未在规定时间内提供原配件或认可的替代配件，甲方有权自行购买，费用由乙方承担。

6.其它：无

五、技术服务

1.乙方向甲方免费提供标准安装调试及2人次国内操作培训。

2.乙方向甲方提供设备详细技术、维修及使用资料。

3.软件免费升级和使用。

4.乙方有责任对甲方相关人员实施免费的现场培训或集中培训措施，保证甲方相关人员能够独立操作、熟练使用、维护和管理有关设备。

六、知识产权

乙方应保证甲方在使用该货物或货物的任何一部分时免受第三方提出的侵犯其知识产权、商业秘密权或其他任何权利的起诉。如因此给甲方造成损失，乙方承诺赔付甲方遭受的一切损失。

七、免税

1.属于进口产品，用于教学和科研目的的，中标价为免税价格。

2.免税产品应由甲乙双方依据海关的要求签订委托进口代理协议，确认甲乙双方的责任与义务。委托进口代理协议作为本合同的不可分割部分。

3.免税产品通关时乙方必须进行商检，未商检的，造成的损失由乙方承担。

八、交货时间、地点与方式

1.乙方于2024年7月16日之前将货物按甲方要求在甲方指定地点交货、安装、调试完毕，并具备使用条件，未经甲方允许每推迟一天，按合同总额的千分之五扣除违约金。

2.乙方负责所供货物包装、运输、安装和调试，并承担所发生的费用；甲方为乙方现场安装提供水、电等便利条件。

3.安装过程中若发生安全事故由乙方承担。

4.乙方安装人员应服从甲方的管理，遵守国家法律法规和学校相关制度，否则一切后果均由乙方承担。

5.货物交付使用前，乙方负责对提供货物进行看管，并承担货物的丢失、损毁等风险。

九、验收方式

1.初步验收。甲方按合同所列质量标准、规格型号、技术参数以及数量等在现场验收，并填写初步验收单（详见附件4）。验收时，甲方有权提出采用技术和破坏相结合的方法。

乙方应向甲方移交所供设备完整的使用说明书、合格证及相关资料。乙方在所有设备（工程）安装调试、软件安装完毕后，开展现场培训，使用户能够独立熟练操作使用仪器或设备，尔后由供需双方共同初步验收；甲乙双方如产生异议，由第三方重新进行验收。如果乙方提供的货物与合同不符，甲方有权拒绝验收，由此所产生的一切费用由乙方承担。

2.正式验收：依据河南省财政厅“《关于加强政府采购合同监督管理工作的通知》【豫财购（2010）24号】”文件要求，政府采购合同金额50万元以上的货物采购项目，由使用单位初验合格后，向国有资产管理处提出验收申请，由采购单位领导牵头，会同财务、审计、资产管理及专家成立验收专家组进行正式验收。学校验收通过后，才能支付合同款项。

十、付款方式及条件

1.本合同总价款（大写）为：贰佰玖拾玖万玖仟捌佰元整（小写：2999800元）。

2.付款方式：货物验收合格后，经审计后，甲方向乙方支付全部货款的95%；质保期满30天内，甲方向乙方支付剩余的全部货款。

十一、履约担保

合同总价款10万元（含10万元）至100万元（不含100万元）不强制提供保函或现金履约担保，由发包人和承包人双方协商；

合同总价款100万以上（包含100万元）的履约担保金额为合同总额的5%。
履约担保方式：承包人以银行保函方式在合同签订前向发包人提供履约担保，验收

合格，正式交付使用后退还。

十二、违约责任

乙方所交的货物产地、品牌、型号、规格、质量以及技术标准、数量等不符合合同要求，甲方有权拒收，由此产生的一切费用由乙方负责；因货物更换而造成逾期交货，则按逾期交货处理，乙方应向甲方每天支付合同标总额日千分之五的违约金。

甲方无正当理由拒收设备，应向乙方偿付拒收设备款额百分之五的违约金。
甲方逾期付款，应向乙方支付本合同标的总额的日万分之四的违约金。

十三、其它

1. 组成本合同的文件及解释顺序为：本合同及其附件、双方签字并盖章的补充协议和文件；投标书及其附件；招标文件及补充通知；中标通知书；国家、行业或企业（以最高的为准）标准、规范及有关技术文件。

2. 双方在执行合同时产生纠纷，协商解决；协商不成，向甲方所在地人民法院提起诉讼。

3. 本合同共 25 页，一式 10 份，甲方执 6 份（用于合同备案、进口产品免税、验收、报账等事项），乙方执 2 份，招标公司执 2 份。

4. 本合同未尽事宜，双方可签订补充协议，与本合同具有同等法律效力。

5. 本合同经双方法定代表人或其授权代理人签字并加盖单位公章后生效。

6. 法律文书接收地址（乙方）：郑州市金水区东风路东 18 号东 2 单元 22 层 2201 号

甲方： 郑州大学

乙方： 河南安强科贸有限公司

地址： 河南省郑州市高新区科学大道 100 号

地址： 郑州市金水区东风路东 18 号东 2 单元 22 层

号

2201 号

签字代表（或委托代理人）：

签字代表： 毛景阳

徐明亮

电话： 17603858700

电话： 0371-63705135

开户银行： 工商银行郑州中苑名都支行

开户银行： 招商银行郑州东风路支行

账号： 1702021109014403854

账号： 765371902894310202

合同签订日期： 2024. 6. 27.

供货范围及分项价格表 单位：元

序号	采购内容	型号/规格	制造厂(商)	原产地(国)	数量	单位	单价(元)	合计(元)	是否免税
1	多模态感知自动 驾驶重型 AGV	RZAGV-AKM5T	河南睿族智能 科技有限公司	中国	1.0	套	479000.0	479000.0	-1
2	多模态感知自动 驾驶融合机器人	RZAGV-DL2T	河南睿族智能 科技有限公司	中国	1.0	套	488960.0	488960.0	-1
3	多模态感知智能 焊接系统	RZ-AIHJ300	河南睿族智能 科技有限公司	中国	1.0	套	418900.0	418900.0	-1
4	多模态 3D 流场 感知测量系统	RZ- AFF3DMEAS	河南睿族智能 科技有限公司	中国	1.0	套	440400.0	440400.0	-1
5	汽车配件小目标 识别系统	RZ- MOTOSTRSYS	河南睿族智能 科技有限公司	中国	1.0	套	390000.0	390000.0	-1
6	轴承超声发射检 测测试台系统	RZ-USTEST II	河南睿族智能 科技有限公司	中国	1.0	套	492740.0	492740.0	-1
7	多模态 3D 气体 感知测量系统	RZ- GAS3DMEAS	河南睿族智能 科技有限公司	中国	1.0	套	289800.0	289800.0	-1
合计：2999800 元									

附件 2:

设备技术规格参数、功能描述及配置清单表

序号	设备名称	具体技术规格参数、功能描述及配置清单描述	单位	数量
1	多模式感知自动驾驶重型 AGV	<p>功能:</p> <p>自动导引车 (AUTOMATED GUIDED VEHICLE) AGV 支持车辆前后转向, 支持室内室外无图自动驾驶, 支持室内 SLAM+ 室外 RTK 自动驾驶; 支持图像 ADAS 巡线自动驾驶和图像避障、可行使区域识别、目标识别、地标识别; 车辆最大载重 5 吨, 主要运行在重型装备车间运送钢材和重物。</p> <p>指标:</p> <ol style="list-style-type: none">1、车辆驱动方式: 前后驱动桥2、车辆转向方式: 前后转向桥, EPS 液压转向机3、车辆刹车方式: 重型鼓刹, 含 EBS 电子刹车系统4、驱动电机功率: 5KW5、线性轮速: 轮速编码器6、转弯角度: 转弯编码器7、车辆尺寸: 长 2.5 米*宽 1.5 米8、最大车速: 10KM/小时9、续航电量: 30KWH	套	1

序号	设备名称	具体技术规格参数、功能描述及配置清单描述	单位	数量
		<p>10、车辆载重：桁架式结构最大载重 5 吨</p> <p>11、其他支持：转向灯、紧急停车按钮</p> <p>12、导航传感器：激光雷达（单线 30 米距离 360 度全方位）、RTK（厘米级差分 GPS）、2D 相机（工业级车载 1080P 无畸变 IR-CUT 相机，IP66 防水）</p> <p>13、安全手段：触边传感器、激光雷达、图像传感器</p> <p>14、底盘通信：整车 CAN 协议</p> <p>15、底盘控制：VCU 控制器，行驶速度、转向、制动、灯光、触边等全部通过 VCU 控制，实现线控底盘，对上提供 CAN 协议接口</p> <p>16、自动驾驶控制：前后 2D 相机、对角激光雷达，对角 RTK 天线通过一体控制器实现室内 SLAM+室外 RTK 和 ADAS 智能巡线，图像避障、可行使区域识别、目标识别、地标识别</p> <p>17、满足科研定制开发相关功能的要求，提供二次开发环境，我公司已在响应文件提供厂商质保函和技术证明文件。</p> <p>配置：</p> <p>1、驱动电机一体化桥：2 套</p> <p>2、液压转向机：2 套</p> <p>3、轮速、角度编码器：2 套</p> <p>4、EBS 电子重型鼓刹系统：1 套</p>		

序号	设备名称	具体技术规格参数、功能描述及配置清单描述	单位	数量
2	多模态感知自动驾驶融合机器人	<p>5、桁架式结构：1套</p> <p>6、30KWH动力电池：1块</p> <p>7、安全触边、转向灯、紧急停车按钮：1套</p> <p>8、激光雷达：2套</p> <p>9、RTK 天线：1套</p> <p>10、VCU 控制器：1套</p> <p>11、2D图像相机：2套</p> <p>12、自动导航一体控制器：1套</p> <p>功能： 融合机器人自动导引车（AUTOMATED GUIDED VEHICLE）AGV车：支持车辆原地转向，支持室内自动驾驶，支持室内SLAM自动驾驶；支持图像ADAS巡线自动驾驶和图像避障、可行使区域识别、目标识别、地标识别；车辆最大载重2吨，车辆上面配置协作机器人，主要运行在工业车间全自动抓取和运送物资。</p> <p>指标： 1、车辆驱动方式：4舵轮方式 2、车辆转向方式：舵轮转向 3、车辆刹车方式：电机抱闸 4、驱动电机功率：4个1000KG承重舵轮</p>	套	1

序号	设备名称	具体技术规格参数、功能描述及配置清单描述	单位	数量
		<p>5、车辆尺寸：长2.0米*宽1.5米</p> <p>6、最大车速：10KM/小时</p> <p>7、续航里程：30KWH</p> <p>8、车辆载重：最大载重2吨</p> <p>9、其他支持：转向灯、紧急停车按钮</p> <p>10、导航传感器：激光雷达（单线30米距离360度全方位）、RTK（厘米级差分GPS）、2D相机（工业级车载1080P无畸变IR-CUT相机，IP66防水）</p> <p>11、安全手段：触边传感器、激光雷达、图像传感器</p> <p>12、底盘通信：整车CAN协议</p> <p>13、底盘控制：多模态一体控制器，行驶速度、转向、制动、灯光、触边等全部通过多模态一体控制器，实现线控底盘</p> <p>14、自动驾驶控制：前后2D相机、对角激光雷达、对角RTK天线通过一体控制器实现室内SLAM+室外RTK和ADAS智能巡线，图像避障、可行使区域识别、目标识别、地标识别</p> <p>15、机器人：最大负载6千克、臂展1600mm、重复定位精度±0.05mm</p> <p>16、满足科研定制开发相关功能的要求，提供二次开发环境，我公司已在响应文件提供厂商质保函和技术证明文件。</p> <p>配置：</p>		

序号	设备名称	具体技术规格参数、功能描述及配置清单描述	单位	数量
3	多模态感知智能焊接系统	<p>1、1000KG 承重陀螺机：4 套</p> <p>2、载重型 2.0 米长 1.5 米宽车架：1 套</p> <p>3、30KWH 动力电池：1 块</p> <p>4、安全触边、转向灯、紧急停车按钮：1 套</p> <p>5、机器人：1 套</p> <p>6、激光雷达：2 套</p> <p>7、RTK 天线：1 套</p> <p>8、2D 图像相机：2 套</p> <p>9、自动导航一体控制器：1 套</p> <p>功能： 多模态智能焊接系统通过 2D、3D 图像处理实现焊接可以无需编程，直接形成焊接流程，焊接过程通过激光跟踪技术，保证焊枪严格按照焊缝位置和工艺进行焊接。</p> <p>指标</p> <p>1、焊接范围：1600mm 臂展机械臂覆盖范围</p> <p>2、焊机类别：380V 工业二保焊</p> <p>3、2D 相机分辨率：1280 * 1024 像素</p> <p>4、2D 相机接口类型：Gige Vision</p> <p>5、2D 相机帧率：60fps</p>	套	1

序号	设备名称	具体技术规格参数、功能描述及配置清单描述	单位	数量
		<p>6、2D相机信噪比: 39.8 dB</p> <p>7、2D相机像素位深: 12位</p> <p>8、2D相机芯片尺寸: 1/1.8"</p> <p>9、2D相机电源: PoE or 12 VDC</p> <p>10、2D相机外壳尺寸(长x宽x高): 42 mm x 29 mm x 29 mm</p> <p>11、3D相机类型: 结构光3D相机</p> <p>12、3D相机深度图分辨率: 1280*800像素</p> <p>13、3D相机彩色图分辨率: 1280*800像素</p> <p>14、3D相机帧率: 7 fps</p> <p>15、3D相机FOV: 72° * 50°</p> <p>16、3D相机精度: 0.28mm@600mm; 3.86mm@1000mm</p> <p>17、3D相机最优成像距离: 0.3m-4m</p> <p>18、智能边缘终端处理器: 4核A53+FPGA</p> <p>19、智能边缘终端网络接口: 2路10MB/100MB/1000MB自适应+2路SFP光+1路4G</p> <p>20、智能边缘终端控制接口: 1路RS485+1路CAN+1路USB3.0+2路IO</p> <p>21、智能边缘终端工作温度: -20°C~70°C</p> <p>22、智能边缘终端电压范围: DC12-30伏</p> <p>23、焊缝跟踪激光: 传感器分辨率1280 * 1024像素、激光功率30mw</p>		

序号	设备名称	具体技术规格参数、功能描述及配置清单描述	单位	数量
4	多模态3D流场感知测量系统	<p>配置:</p> <p>1、机器人: 1台</p> <p>2、2D工业相机: 1台</p> <p>3、3D结构光相机: 1台</p> <p>4、焊缝跟踪激光: 1台</p> <p>5、380V工业二保焊机系统: 1套</p> <p>6、智能边缘终端: 2台</p> <p>功能:</p> <p>1、多模态流场感知系统: 通过激光雷达实时探测实现风场三维流场可视化, 并对风速、风切变、湍流、下击暴流等进行预警。</p> <p>2、机场大气风场可视化与危害预警: 风场三维雷达图、风廓线的实时呈现、风切变、风速、下击暴流的预警预测。</p> <p>指标:</p> <p>1、风速测量距离范围: 30-300米</p> <p>2、风速测量层数: 12层</p> <p>3、风速测量频率: 1HZ</p>	套	1

序号	设备名称	具体技术参数、功能描述及配置清单描述	单位	数量
		<p>4、风速测量精度：0.1米每秒</p> <p>5、风速测量测量范围：0-75米每秒</p> <p>6、风向测量范围：0-360度</p> <p>7、供电：DC24V，AC220V</p> <p>8、功率：100W</p> <p>9、工作温度：-40度~50度</p> <p>10、3D云台：上下90度、360旋转</p> <p>11、满足科研定制开发相关功能的要求，提供二次开发环境，我公司已在响应文件提供厂商质保函和技术证明文件。</p> <p>配置：</p> <p>1、激光测风系统：1套</p> <p>2、3D云台：1套</p> <p>3、多模态一体控制器：1套</p> <p>4、数据融合软件平台：1套</p>		
5	汽车配件小目标识别系统	<p>功能：</p> <p>汽车小配件识别系统通过2D、3D图像处理实现汽车车架安装过程中小目标（3*4米空间内识别10cm以内配件）缺失和缺失位置提示，并将提示内容投影到AR眼镜上面进行显示。</p>	套	1

序号	设备名称	具体技术规格参数、功能描述及配置清单描述	单位	数量
		<p>指标:</p> <p>1、检测范围: 8个2D相机和2台3D相机覆盖在3*4米的空间</p> <p>2、检测内容: 汽车小配件识别</p> <p>3、2D相机分辨率: 1280 * 1024 像素</p> <p>4、2D相机接口类型: GigE Vision</p> <p>5、2D相机帧率: 60fps</p> <p>6、2D相机信噪比: 39.8 dB</p> <p>7、2D相机像素位深: 12位</p> <p>8、2D相机芯片尺寸: 1/1.8"</p> <p>9、2D相机电源: PoE or 12 VDC</p> <p>10、2D相机外壳尺寸(长x宽x高): 42 mm x 29 mm x 29 mm</p> <p>11、3D相机类型: 结构光3D相机</p> <p>12、3D相机深度图分辨率: 1280*800 像素</p> <p>13、3D相机彩色图分辨率: 1280*800 像素</p> <p>14、3D相机帧率: 7 fps</p> <p>15、3D相机FOV: 72° * 50°</p> <p>16、3D相机精度: 0.28mm@600mm; 3.86mm@1000mm</p> <p>17、3D相机最优成像距离: 0.3m-4m</p>		

序号	设备名称	具体技术规格参数、功能描述及配置清单描述	单位	数量
6	轴承超声发射检测测试台系统	<p>功能： 轴承超声发射检测功能主要用于对轴承内部结构和状态进行无损检测，以确保其正常运行并预防潜在故障。以下是轴承超声发射检测功能的简要概述： 1. 内部缺陷检测：通过超声波的传播特性，检测轴承内部可能存在的裂纹、夹杂、气孔等缺陷；实时</p>	套	1
		<p>18、智能边缘终端处理器：4核 A53+FPGA</p> <p>19、智能边缘终端网络接口：2 路 10MB/100MB/1000MB 自适应 + 2 路 SFP 光+1 路 4G</p> <p>20、智能边缘终端控制接口：1 路 RS485 + 1 路 CAN+1 路 USB3.0+2 路 IO</p> <p>21、智能边缘终端工作温度：-20℃~70℃</p> <p>22、智能边缘终端电压范围：DC12-30 伏</p> <p>23、AR 眼镜：分辨率 4320×2160 像素、1200PPI 和 20.6PPD 的超清晰画面、90Hz 刷新率</p> <p>配置： 1、AR 眼镜：1 台 2、2D 相机：8 台 3、3D 相机：2 台 4、智能边缘终端：8 台 5、相机固定架+施工：1 套 6、大巴车部分车身钢架（大小 2.6m*1.0m）：1 套</p>		

序号	设备名称	具体技术规格参数、功能描述及配置清单描述	单位	数量
		<p>反馈缺陷的大小、位置和性质，为维修决策提供依据。</p> <p>2. 完整性评估：评估轴承的整体结构完整性，确保其满足设计要求；检测轴承材料内部的均匀性和一致性，判断是否存在异常区域。</p> <p>3. 故障预警与诊断：监测轴承运行过程中的异常声发射信号，预警潜在故障；分析声发射信号特征，诊断故障类型，如磨损、疲劳断裂等。</p> <p>指标：</p> <p>1、检测最大转速：3000 转/秒</p> <p>2、采集器通道：16 通道</p> <p>3、采集器电压范围：±10V</p> <p>4、采集器最大采集频率：5MB</p> <p>5、采集器软件功能：采集、滤波、分析、传输、可 Labview 二次开发</p> <p>6、采集器网络接口：2 路 10MB/100MB/1000MB 自适应 + 2 路 SFP 光+1 路 4G</p> <p>7、采集器控制接口：1 路 RS485 + 1 路 CAN+1 路 USB3.0+2 路 I/O</p> <p>8、采集器工作温度：-20℃~70℃</p> <p>9、采集器电压范围：DC12-30 伏</p> <p>10、采集器功耗：<20W</p> <p>11、声发射探头谐振频率：140KHZ±20%</p>		

序号	设备名称	具体技术参数、功能描述及配置清单描述	单位	数量
7	多模态 3D 气体感知测量系	<p>12、声发射探头灵敏度: >105dB</p> <p>13、声发射探头工作温度: -20° ~80°</p> <p>14、声发射探头功耗: 3mA</p> <p>15、声发射探头电压范围: DC12-30V</p> <p>16、声发射探头内置放大增益: 40dB</p> <p>17、声发射探头最大输出电压: 5Vpp</p> <p>18、声发射探头接口类型: SMA</p> <p>19、声发射探头传感面料: 活性陶瓷</p> <p>20、声发射探头外壳材料: 铝</p> <p>配置:</p> <p>1、测试工作台: 1 台</p> <p>2、16 通道一体化采集器: 1 台</p> <p>3、声发射探头: 10 台</p> <p>4、labview 软件: 1 套</p> <p>5、测试电机: 1 套</p> <p>6、屏蔽线: 20 条</p> <p>功能:</p> <p>1、环境监测污染物可视化及扩散预测: 甲烷气体污染物的实时呈现及污染扩散预测, 污染天气预警。</p>	套	1

序号	设备名称	具体技术规格参数、功能描述及配置清单描述	单位	数量
	统	<p>2、烟雾探测及森林火灾预警：烟雾、火灾的实时探测和呈现展示。</p> <p>指标：</p> <ol style="list-style-type: none"> 1、传感器包含气体成分（甲烷）、烟雾、火灾进行感知 2、传感器包含可见光和红外光的成像 3、甲烷测量距离范围：0-200米 4、甲烷测量响应波段：8~15um 5、甲烷测量温度范围：-20℃~300℃ 6、检查时长：0.1秒 7、双光相机分辨率可见光1280*1024像素，红外640*480像素，支持图像融合 8、供电：DC24V 9、功率：30W 10、工作温度：-40度~50度 11、3D云台：上下90度、360旋转 <p>配置：</p> <ol style="list-style-type: none"> 1、红外线相机模组：1套 2、可见光相机模组：1套 3、3D云台：1套 4、多模态一体控制器：1套 		

序号	设备名称	具体技术参数规格参数、功能描述及配置清单描述	单位	数量
		5、可见光和红外光成像融合软件：1套		

附件 3:

售后服务计划及保障措施

致：郑州大学

我单位就招标编号：豫财磋商采购-2024-398 号售后服务及质量保证承诺如下：

根据项目售后服务的要求，我公司承诺所供产品质保三年（质保标准将严格按照厂家质保标准执行）。提供软件的免费升级更新。免费提供完整的产品资料，包括用户使用手册、帮助文档等；提供7×24小时响应服务；对所反映的任何问题立即响应，在远程不能解决问题的情况下，确保2小时之内赶到现场，12小时内解决问题；提供郑州本地化服务；

维修单位名称、地点

单位名称：

单位地址：郑州市金水区东风路东18号东2单元22层2201号

联系人：马瑞敏

联系电话：0371-63705135

1、我公司承诺：保证严格按照投标响应的交货时间和产品质量要求，及时送达客户指定地点，运输过程中所有费用由我单位承担。

2、技术服务：我公司愿意向贵单位提供终身的技术服务，通过电话咨询、QQ或微信网络远程服务。技术服务的内容包括新产品新技术通报，软硬件技术咨询，系统改进意见，提供技术方案，项目长远规划，研究解决技术难题等。

3、售后管理制度：用户遇到使用及技术问题，电话咨询不能解决的，我公司立即响应，2小时到达现场，12小时内解决问题。每一次的售后服务，都要有客户设备故障及处理的方法的详细记录，记录必须按月整理成册存档，文一

份技术部存档；在售后服务中发现的问题要及时汇总，提出确当的解决方案以便技术部门及时改进。

4、在完成安装、调试、检测后，免费向用户提供一套完整的中文技术资料：包括操作使用说明、产品合格证等。

我公司对上述承诺的真实性负责，并依法承担相应法律责任。

河南安强科贸有限公司
签约代表：
日期：2024年 月 日

附件 4:

郑州大学仪器设备初步验收单

No.

2024 年 月 日

使用单位	计算机与人工智能学院、软件学院	使用人	合同编号	豫财磋商采购-2024-398		
供货商	河南安强科贸有限公司		合同总金额	2999800.00 元		
设备明细 (品名、型号、规格、生产厂家、数量、金额等, 不够可另附表)						
序号	品名	技术参数 (规格型号)	生产厂家 (产地)	数量	单位	合计金额
1	多模态感知自动驾驶重型 AGV	RZAGV-AKM5T	河南睿族智能科技有限公司	1	套	479000
2	多模态感知自动驾驶融合机器人	RZAGV-DL2T	河南睿族智能科技有限公司	1	套	488960
3	多模态感知智能焊接系统	RZ-AIHJ300	河南睿族智能科技有限公司	1	套	418900
4	多模态 3D 流场感知测量系统	RZ-AFF3DMEAS	河南睿族智能科技有限公司	1	套	440400
5	汽车配件小目标识别系统	RZ-MOTOSTRSYS	河南睿族智能科技有限公司	1	套	390000
6	轴承超声发射检测测试台系统	RZ-USTEST II	河南睿族智能科技有限公司	1	套	492740
7	多模态 3D 气体感知测量系统	RZ-GAS3DMEAS	河南睿族智能科技有限公司	1	套	289800
实物验收情况	外观质量 (有无残损, 程度如何)。					
	清点数量 (主机、配件、型号、规格、产地是否与招投标文件、合同、发票、装箱单的数量相同, 若有出入, 说明缺件名称、规格、数量、金额)。					
	仪器设备安装调试及使用人员培训情况 (是否完成整套设备安装、有无安装缺陷, 使用人员是否经过培训)。					
技术验收情况	依据合同约定技术条款逐一测定设备的性能和各项技术指标, 所测结果是否与合同约定技术条款规定的一样, 性能是否稳定, 配件是否齐全, 是否有安全隐患, 具体说明。					



郑州大学
ZHENGZHOU UNIVERSITY



郑州大学
ZHENGZHOU UNIVERSITY

初步验收情况	<input type="checkbox"/> 通过验收 <input type="checkbox"/> 整改后再组织验收		
	<input type="checkbox"/> 不通过验收 索赔要求 <input type="checkbox"/> 其他结论		
验收小组成员签字		供货商授权代表签字	



郑州大学
ZHENGZHOU UNIVERSITY



郑州大学
ZHENGZHOU UNIVERSITY



郑州大学
ZHENGZHOU UNIVERSITY



郑州大学
ZHENGZHOU UNIVERSITY



郑州大学
ZHENGZHOU UNIVERSITY



郑州大学
ZHENGZHOU UNIVERSITY

中标(成交)通知书

河南安强科贸有限公司:

你方递交的郑州大学计算机与人工智能学院、软件学院 多模态感知软硬件平台采购项目投标文件,经专家评标委员会(或询价小组、竞争性磋商小组、竞争性谈判小组)评审,被确定为中标人。

主要内容如下:

项目名称	郑州大学计算机与人工智能学院、软件学院 多模态感知软硬件平台采购项目
采购编号	豫财磋商采购-2024-398
中标(成交)价	2999800元(人民币) 贰佰玖拾玖万玖仟捌佰元整(人民币)
供货期(完工期、服务期限)	合同生效后 21 日历天内完成供货、安装、调试并验收合格
供货(施工、服务)质量	符合国家或行业规定的合格标准,满足采购人提出的技术标准及要求
交货(施工、服务)地点	采购人指定地点
质保期	三年,免费质保期自验收合格之日起算

请你方自中标通知书发出之日起3日内与招标人洽谈合同事项。联系人及电话:徐明亮 17603858700

特此通知。

采购单位(盖章)
招标办公室
4101035717817

代理单位(盖章)

2024年6月13日
410108609331

中标单位签收人: 马瑞敏