

四川省成都市财贸职业高级中学校

服务机器人装配及调试实训室采购的市场询价函

致厂家、供应商：

因我校服务机器人装配及调试实训室项目需要，为充分了解相关设备市场定价，我校现向各供应商进行市场询价，现欢迎各潜在意向供应商前来提交密封的报价资料。该报价资料仅作为采购人采购时最高限价参考定价使用。

一、服务机器人装配及调试实训室设备数量清单：详见附件 1，

设备规格型号：详见附件 2。

二、报价须知

1. 报价资料的组成应按我校提供清单内容进行报价并加盖单位公章，报价应包含设备费用、运输费、装卸费、增值税费、培训、质保、售后服务等与项目有关的一切费用；

2. 报价资料须提交以下：详见报价函（附件 3）、清单报价表（附件 4）、营业执照复印件，上述材料均需加盖报价单位公章（纸质材料 2 份，电子版 1 份）；

3. 报价资料必须密封。

三、报价书提供时间及方式：

1. 报价资料提交截止时间：2026 年 6 月 29 日 18:00 前

2. 报价资料递交方式（可通过**邮寄**或**现场**递交）

3. 递交地址：成都市金牛区光荣北路 85 号

4. 联系人：胡老师 15882385404 胡老师 13438365228

四川省成都市财贸职业高级中学校
2026 年 06 月 24 日

附件 1：设备数量清单

产品名称	数量	单位
开源人形双足教育机器人教学平台及传感器套件	11	套
多模态机器人	11	套
创意机器人教学套件	11	套
人工智能通识教学平台	1	套
多场景智能服务机器人及配件	2	套
服务机器人梯控套件	2	套
服务机器人云管理平台	1	套
专业课程《Python 编程基础》	1	套
专业课程《服务机器人基础》	1	套
实训室基础环境建设	1	项

附件 2：设备规格型号

产品名称	主要性能指标（技术参数）	数量	单位
开源人形双足教育机器人教学平台及传感器套件	1、机器人具有人形外观，双手双足，可灵活模拟人类肢体动作，内置伺服控制系统、传感反馈系统及直流驱动系统。 2、接上连接线后，调用机器人本体系统中的图形化编程工具，可实现控制机器人的运动能力。 3、具有相应的编程软件支持，可支持基于 Linux 的开源软件架构，可兼容 Raspberry Pi 的开源软件模块，可支持图形化编程、Python、Java、C/C++ 等多种编程语言学习及应用开发。 4、配套专属教学 App，教学 App 支持 iOS 和 Android 等主流移动设备，支持 Wifi 网络下接入机器人、控制机器人。 5、材质为铝合金外壳，PC+ABS 材质。 6、在无阻断开阔空间下有效拾音距离约 1 米左右；支持通过麦克风语音控制机器人。 7、提供配套电子实训指导书。 8、舵机的输出扭矩：$\geq 12\text{kg}\cdot\text{cm}$；转速(S/60°)：$\geq 0.18\text{ S/60}^\circ$ 9、主芯片：工作频率：$\geq 1.2\text{GHz}$；RAM：$\geq 1\text{GB}$，ROM：$\geq 16\text{GB}$， 10、摄像头像素：≥ 800 万像素 定焦 11、接口：具有≥ 6个开放接口，可支持连接≥ 4种外置传感器。 12、通讯：支持蓝牙及 Wi-Fi 上网连接。 13、电池：可拆卸式电源，电池容量：$\geq 2800\text{mAh}$。 14、软件功能： （1）支持多种传感器应用学习及设计开发，支持人形机器人动作步态学习及设计。 （2）支持人脸跟踪、人脸检测、人脸分析、人脸识别和物体识别等 AI 模型，可上传自定义视频来训练模型。 （3）支持手眼互动，可通过颜色识别、形状识别、目标检测等视觉功能获得环境信息并完成机器人多种竞赛方案设计。 （4）支持学生从图形化编程到代码编程的进阶学习。 （5）支持用户快速实现二次开发。	11	套
多模态机器人	1、包含结构件、执行件和主控。 2、平台同时能运行多个算法模型。 3、编程平台开放 python sdk，可配合 python 工具实现更开放的编程。 4、≥ 25 个种类，≥ 80 个零件，可构建主流机器人形态，可搭建平衡车、变形车、轮足机器人、四足机器人、工程车等形态； 5、多功能控制器：配置 3 麦阵列麦克风，喇叭模块，触控显示屏，9 轴陀螺仪，开源接口等，可以实现自然语音交互、机器人运动控制等功能，多个模块接口，实现设计程序运行。 6、智能语音：在线 ASR 和在线 TTS 语音功能、NLP 功能、响度检测。 7、机器视觉：单、双轨车道识别、二维码识别、AprilTag 定位识别、交通标志识别、车牌识别、颜色识别、自定义颜色识别、人脸识别、人脸特征识别、人体姿态识别、文字识别、手势识别、自定义模型训练 CNN、Wi-Fi 图传、识别结果图传。 8、运控算法：自适应算法、步态算法、自平衡算法、里程算法； 9、机器协作：多设备通信。 10、提供配套电子实训指导书。	11	套

	11、闪存： $\geq 32\text{GB}$ ；NPU： $\geq 1\text{ TOPS}$ ；CPU： ≥ 4 核 12、舵机最大扭矩： $\geq 12.0\text{ kgf.cm}$ ；最大转速： $\geq 60\text{ RPM}$ ；控制精度：空载 $\leq 1^\circ$ ，带载 $\leq 2^\circ$ ；角度范围： $0\sim 360^\circ$ 。 13、减速电机最大扭矩： $\geq 2.0\text{ kgf.cm}$ ； 最大转速： $\geq 360\text{ RPM}$ 。 14、摄像头模组视场角： $\geq 100^\circ$ ；像素： $\geq 1\text{M}$ 。 15、测距模组检测距离： $4\sim 200\text{ cm}$ 。 16、蓝牙手柄频率范围： $2.400\sim 2.4835\text{GHz}$ ；电池容量： ≥ 530 毫安；蓝牙版本：支持蓝牙 4.0。		
创意机器人教学套件	1、产品为拼搭式创意套件，可以通过卡扣、插销等把不同结构组件、元器件、面包板、连接线等配件，不需螺丝刀可通过扣槽连接、销连接可快速连接组装。 2、支持人工智能/机器人相关专业教学、竞赛及学生个人兴趣等不同需求。 3、配套教学平台兼容 Arduino 开源平台。所有伺服舵机运动组件及配套传感器等电子器件，可通过配套的连接线与控制器相连接，可通过编程工具进行数字化功能设定。同时各伺服驱动器支持数据回读，快速实现需要的动作编辑。 4、套件包含 ≥ 2000 个高精度零件，包括控制模块、传感器模块、伺服驱动器、连接件、装饰件、扣件、连接线、电池、电源适配器等。 5、结构件材质为 ABS、ABS+PC 塑胶。 6、提供配套电子实训指导书。 7、伺服驱动器：最大输出扭矩： $\geq 3.5\text{KG}\cdot\text{CM}$ ；转速($\text{S}/60^\circ$)： $\geq 0.17\text{ S}/60^\circ$ ；精度：空载精度 ≤ 1 度，带载精度 ≤ 3 度； 8、控制模块：主控芯片：性能相当于或者优于 ATMEGA2560；其他配置：内建无源蜂鸣器，可编程 RGB LED 灯模组，陀螺仪 9、传感器与执行器配置： ≥ 8 种传感器；蓝牙模块；LED 灯光模组；4KG 伺服电机 ≥ 12 ；减速电机 ≥ 4 10、通讯接口：3Pin 插座 ≥ 8 、7Pin 插座 ≥ 6 、Micro USB 母座 ≥ 1 、2Pin 插座 ≥ 1 11、电池：额定容量： $\geq 1500\text{mAh}$ 。	11	套
人工智能通识教学平台	一、平台基础与用户管理 1、统一安全认证 (1) 平台为管理员、教师和学生提供统一的账号密码登录，保障访问安全，并提供服务协议与隐私政策查阅。 2、个人账户管理 (1) 各类用户可查看个人账户信息，并能修改密码、注销账号，确保账户自主可控。 二、学校管理员核心功能 1、教师团队管理 (1) 管理员可进行教师账号的创建、信息编辑、密码重置及合规删除，并能为教师分配授课班级，管理教师资源。 2、教学班级管理 (1) 管理员能够创建、编辑和删除班级，为班级指派教师，并查看班级师生统计，实现教学组织的高效管理。 3、学生账户管理 (1) 管理员可在班级内管理学生账号，支持创建（手动/批量）、信息编辑、密码重置及合规删除，确保学生信息准确。 三、教师核心功能 1、课程教学支持 (1) 教师可访问授权课程资源，包括课程大纲、课件和视频，支持在线浏	1	套

	览与播放，辅助教学活动。 2、 班级学生管理 (1) 教师可查看所教班级学生名单及信息，并能重置学生密码，提供必要的账户支持。 3、 实训指导 (1) 教师可使用平台 AI 实训工具进行教学演示和指导，了解工具可用次数，提升学生 AI 实践能力。 四、 学生核心功能 1、 在线课程学习 (1) 学生可在线学习授权课程，访问课程大纲、课件及视频资源，系统掌握 AI 知识。 2、 AI 工具实践操作 (1) 学生可使用平台 AI 实训工具进行动手实践，深化理论理解，提升技能，实践次数受后台配置限制。 五、 AI 实训工具集 1、 语言理解工具： 帮助用户深度分析文本，提升语言信息综合理解与应用。 2、 百科认知工具： 赋能用户基于设定生成专业景点介绍，锻炼信息整合与应用。 3、 图像理解工具： 辅助用户分析房树人绘画，初步理解心理状态。 4、 多轮对话工具： 模拟面试场景，提升用户应答与逻辑思辨能力，支持多轮记忆。 5、 诗词创作工具： 赋能用户依据设定创作古诗词，培养文学素养。 6、 多语言翻译工具： 提供多版本精准翻译及思路解释，提升跨语言沟通能力。 7、 长文本报告工具： 自动生成结构化读书报告，锻炼文本分析与总结能力。 8、 代码编程助手： 提供规范代码示例及注释，辅助编程学习。 9、 角色扮演工具： 模拟多样人格进行互动对话，提供虚拟交互体验。 10、 文生图工具： 支持文本生成图像，激发创意表达与视觉创作。		
多场景智能服务机器人及配件	一、核心功能 1、机身框架由优质铝合金压铸成型，开发套件模块材质采用冷轧板折弯焊接成型，表面喷粉处理； 2、配置独立减震悬挂、四个减震万向轮+独立越障轮，运行更平稳； 3、配置前后贯穿式激光雷达、RGBD 深度摄像头、超声波传感器等传感器，减少视野盲区，实现立体避障； 4、快捷部署，简单易用，直接用机器人扫图，设置地图位置点，充电桩位置等，一个地图可供多个机器人使用； 5、可进行自动配送，到达指定地点后，进行自动开关门动作，仓内配置照明灯，开门后，自动点亮，实现自动配送； 6、配有物料自动感应传感器，取料指示更清晰； 7、可模拟自动消杀任务，到达指定区域进行自动消杀作业，消杀等级随着消杀灯管数量不同，依次增强； 8、激光 SLAM 定位为主，可进行 slam 建图、自主导航，搭配视觉传感器，可实现视觉识别，支持语音识别、语音播报； 9、楼宇管理：支持选择创建所属企业的楼宇信息； 10、机器人管理：支持选择单个建立或批量导入两种方式来管理机器人； 11、参数设置：支持根据实际应用需求进行机器人参数初始化的设置，包括但不限于消杀、送餐、递送的前进速度、返回速度、等待时间以及提示语的设置； 12、扫图建图：支持根据实际场景地图数据的收集及绘制工作；	2	套

	13、地图编辑：支持添加位置点、虚拟墙、轨道、安全区及擦除障碍 14、路线规划：支持实现机器人运行路线及工作模式的设定 15、提供配套电子实训指导书，实训内容包括：机器人基础结构认知与装配、机器人云管理平台基本操作、机器人底盘基础运动控制、机器人地图构建与自主导航等。 16、机器人至少由可扩展通用底盘、递送套件、消杀单元以及巡检替换单元组成。 二、硬件配置 （一）通用底盘 1、整机尺寸：$\geq 500L*400W*310H(mm)$ 2、机身材质：ABS 3、负载重量：$\geq 30kg$ 4、运动能力 （1）爬坡能力：$\geq 5^\circ$ （2）通行宽度：$\geq 600mm$ （3）运动速度：$0.3\sim 0.8m/s$ 可调 （4）越障高度：$\geq 15mm$ 5、传感器 （1）激光雷达：≥ 1； （2）RGBD 深度相机：≥ 1； （3）超声波传感器：≥ 2； 6、充电方式：线充，自动回充 7、充电时间：$\leq 5h$ 8、电池容量：$\geq 20Ah$ 9、网络支持：Wifi、蓝牙 10、硬件外扩接口 （二）递送套件 1、模块尺寸：$\geq 300L*350W*400H(mm)$ 2、模块材质：冷轧板，表面喷粉处理 3、触摸屏 （1）尺寸：≥ 10 寸 （2）分辨率：$\geq 1920 * 1080$ （3）屏幕比例：16：10 （4）亮度：$350cd/m^2$ （5）功率：$\leq 15w$ （6）电源：DC12V 4、摄像头（内置麦克风） （1）像素：≥ 200 万 （2）镜头：定焦 （3）拾音：3 米/5 米拾音 （4）感光元件类型：CMOS （5）最大分辨率：$\geq 1920 * 1080$ （6）接口类型：USB 5、舵机 （1）控制方式：UART 串口指令 （2）产品重量：$\geq 50g$ （3）存储：掉电保护 （4）工作电压：9-12.6V （5）回读功能：支持角度回读 （6）转动速度：$\geq 0.18sec/60^\circ$ 11.1V （7）堵转扭矩：$\geq 20kg.cm$ 11.1V	
--	--	--

	(8) 堵转电流：3A (9) 舵机精度：0.2° (10) 控制角度范围：0-1000，对应 0-240° (12) 齿轮类型：金属齿 6、连杆机构材质：铝合金材质 (三) 其他配件 1、维修备件包 (1) 涵盖完整的控制模组，主要包括单片机、灯光电源控制板、舵机驱动板、电机驱动板以及总线舵机（带金属舵盘）。 (2) 提供替换模组，包含 LED 灯带、消杀灯管等。 (3) 配备丰富的螺丝型材以及各类线束。 2、维修工具包 (1) 涵盖丰富的通用维修工具，包括日常维修 20 件套工具箱、分类零件盒、收纳箱、电烙铁热风枪二合一专业拆焊台、热缩管、扭力扳手、焊锡丝、游标卡尺、万用表、镊子、小工具箱等。 (2) 配备实用的维修耗材，包含无尘布、扎带、手套、防静电手环等。		
服务机器人梯控套件	1、功能要求 (1) 模拟电梯运动，理解电梯原理与调度。 (2) 支持机器人与电梯通讯协作，提升系统集成能力。 2、组件与交互 (1) 内置伸缩门箱体模拟电梯，可与机器人通讯。 (2) 复现电梯开关门、楼层选择与运行。 3、教学应用 (1) 用于机器人、物联网专业教学，验证多楼层导航、自主乘梯。 (2) 强化智能楼宇、服务机器人高级技能。 4、梯控套件包含梯控箱体、电梯门、显示屏、通讯模块等。 5、产品造型：长箱体结构，自动伸缩门 6、套件尺寸：860L*210W*450Hmm 7、材质：不锈钢+铝合金 8、控制板 (1) 主控板：性能相当于或者优于树莓派 4 代 B 型。 (2) 存储容量：≥2+32G (3) CPU：性能相当于或者优于 64 位 1.5Ghz 四核 (4) GPU：性能相当于或者优于 Broadcom videocore VI@500MHZ (5) 蓝牙：支持蓝牙 5.0 (6) USB 接口：USB2.0/USB3.0 (7) HDMI：Micro hdmi2 (8) 供电接口：Type C (9) WIFI：802.11AC 无线，2.4Ghz/5Ghz 双频 wifi (10) 有线网络：千兆以太网 9、直线模组 (1) 电机：57 步进电机 (2) 定位精度：0.05mm (3) 参考负载：水平≥15kg，垂直≥5kg 10、电机驱动器 (1) 输出电流：1.0-4.2A (2) 输入电源电压：20-50V (3) 控制信号：差分/单端 11、显示屏：≥5 寸，IPS，800480 工业级 500 亮度 12、安全光栅 (1) 类型：红外感应光幕保护器	2	套

	(2) 光轴间距：$\geq 20\text{mm}$ (3) 光轴数量：≥ 4 (4) 保护高度：$\geq 60\text{mm}$ (5) 外形高度：$\geq 100\text{mm}$ (6) 输出：NPN 常闭 13、开关电源 (1) 输出电压：5V/24V (2) 输出电流：5V6A/24V4A (3) 输出功率：$\geq 110\text{W}$ (4) 保护功能：过载/过流/短路		
服务机器人云管理平台	1、平台需全面提供机器人设备管理、楼宇空间管理、智能地图管理（涵盖扫图建图与路径规划）、任务调度管理以及远程监控与控制等核心功能。 2、平台能有效支撑机器人设备从部署、配置、运行至维护的全生命周期管理工作。 3、组织与空间管理： (1) 楼宇信息管理：在指定企业/组织下，支持创建和管理楼宇及其楼层等空间信息。 4、机器人设备管理： (1) 设备接入与管理：提供单个添加或批量导入两种方式，将机器人设备接入平台并进行统一管理。 (2) 应用参数配置：根据机器人实际应用需求，进行灵活的参数初始化配置，全面覆盖基础通用型、智能消杀型、导览引领型、物品配送型等多种预设及可自定义的应用模式参数集。 5、智能地图构建与管理： (1) 地图数据采集与绘制：机器人可进行实际应用场景的地图数据收集，平台端支持地图的绘制、编辑与优化。 (2) 地图元素编辑与标注：在已构建的地图上，提供详细的标记与编辑工具，包括定位点设置、虚拟墙划设、安全区定义、导航路径规划等。 (3) 地图数据优化：具备对地图数据的噪点处理、路径平滑等优化功能，有效提高机器人导航的精度与效率。 6、电梯设备管理： (1) 设备接入与管理：提供单个添加或批量导入两种方式，将电梯设备接入平台并进行统一管理。 (2) 应用参数配置：根据实际部署环境绑定楼宇，并在线一键控制急停开关门 7、任务规划与执行管理： (1) 任务定义与调度：根据业务需求，灵活创建和配置机器人的工作任务，包括任务线路、工作模式、执行时间规划设置等。 (2) 路径规划与模式设定：为机器人设定具体的运行路线，并可在各路径点配置相应的工作模式，如导览讲解等。 (3) 跨楼宇任务：支持创建跨楼层任务，实现机器人和电梯协作递送场景 8、多媒体内容素材管理： (1) 多格式素材支持：平台统一管理和配置机器人执行任务时所需的多种格式内容素材，包括文字、语音（支持 TTS 及预录音频文件）、图片以及视频文件。 (2) 素材与任务智能关联：可将配置好的内容素材与具体的任务点或机器人行为进行精确关联。 9、远程监控与控制： (1) 实时状态监控：平台实时显示机器人的精确位置、剩余电量、当前	1	套

	工作状态等关键信息。 (2) 远程指令控制：支持对机器人进行远程基本操作，如远程启动、任务暂停/继续、紧急停止、以及指定目标点导航等。 (3) 上下桩充电：平台可设置自动上桩充电触发条件，也可以一键控制上桩充电和下桩待机。 10、 用户体验与操作便捷性： (1) 用户界面设计：平台提供直观友好的用户操作界面，交互逻辑清晰，确保用户易于上手和高效使用。 (2) 高效操作支持：针对常用操作，提供高效便捷的处理方式，提升管理效率。 11、 平台架构： (1) 平台需采用 B/S（浏览器/服务器）架构设计，用户可通过标准网页浏览器便捷访问平台各项功能。 (2) 后端服务基于成熟稳定的 Java 技术体系构建，保障系统的高性能与高可靠性。 (3) 前端界面采用现代化的 React 技术栈开发，实现了前后端分离，从而优化了用户体验，并简化了系统升级与维护流程。 12、 通信机制： (1) 机器人终端与云端平台之间的数据通信采用 MQTT（Message Queuing Telemetry Transport）协议，为远程设备连接提供了实时可靠的消息服务。 13、 系统维护与扩展性： (1) 维护特性：平台具备良好的可维护性，支持平滑升级。 (2) 模块化设计：采用模块化设计，便于系统进行故障排查和未来的功能扩展。 14、 系统安全保障： (1) 用户认证与权限管理：具备完善的用户身份认证机制，并实施基于角色的精细化权限控制体系。 (2) 数据传输加密：机器人与云端、用户与云端之间的所有数据传输均采用加密技术进行保护，确保通信安全。		
专业课程 《Python 编程基 础》	1. 课程功能要求 本课程需是智能机器人技术、人工智能技术应用专业的专业核心课，要求学时≥ 60学时，先修课程为信息技术/计算基础。课程聚焦 Python 编程基础知识、语法及常用库函数应用，结合配套机器人设计实践任务，涵盖运动控制、语音播报、数据结构、异常处理等内容。旨在培养学生 Python 编程能力与程序调试、故障排除等技能，同时提升缜密严谨的逻辑思维与职业素养。 2. 课程特点要求 本课程需以职业院校学生认知规律为导向，紧扣服务机器人应用技术员岗位需求，融入教育部 1+X 证书标准，按“必需、够用”原则选取理论知识，设计实践任务。需采用“理实一体化”教学，推行案例教学与任务驱动法，依托机器人开展编程实操，培养程序设计与调试能力。考核注重过程性与终结性结合，涵盖理论知识、职业技能与职业素养，强化质量意识、安全意识与工匠精神培养。 3. 课程资源类型 课程资源需包含纸质资源和电子资源。其中电子资源包括：课程标准、教学 PPT、习题、代码包、微课视频；纸质资源为实训教材。 3.1 电子资源： ①课程标准：需明确课程教学要求、知识技能目标与考核评价建议。 ②教学 PPT：需包含≥ 9个学习项目，PPT 总页数≥ 380页，以丰富详实的内容支撑课程教学。	1	套

	③实训任务书：需包含≥9个学习项目，引导学生开展实训操作。 ④代码包：需提供课程相关的完整代码资源，助力学生实践操作与技术学习。 ⑤微课视频：数量需≥10个，总时长≥50分钟。MP4格式，分辨率≥1920*1080，视频需包含字幕，画面稳定，内容清晰易懂。 3.2 纸质资源： 实训教材：作为课堂教学与课后实践的重要指导资料，贴合课程教学需求与实践场景。 4. 课程大纲内容需包括但不限于： 机器人语音播报及运动控制、机器人做运算、机器人做判断、机器人逻辑运算的应用、机器人循环功能应用、机器人中的数据结构、机器人的异常处理。		
专业课程 《服务机器人基础》	1. 课程功能要求 本课程需以服务机器人的分类与行业发展为起点，深入剖析服务机器人在各行业的广泛应用，并选取家用、医疗、公共服务机器人等典型案例进行详细讲解。课程内容需涵盖服务机器人的基本认知、不同类型服务机器人的特点与应用场景，以及服务机器人的通用操作方法等。通过本课程的学习，学生能够全面了解服务机器人行业的发展趋势、系统组成和典型应用场景，为进一步深入学习服务机器人领域知识奠定坚实基础。 2. 课程特点要求 课程内容需系统且全面，紧密围绕服务机器人核心知识展开，使学生能够快速构建起对服务机器人领域的整体认知。课程选取的案例需具代表性，通过深入剖析家用、教育、医疗、公共服务机器人等典型实例，实现知识的举一反三，帮助学生更好地理解 and 掌握服务机器人的各类应用场景。同时，课程需注重实践操作，以教育机器人操作为例，进行实操训练，打破传统纯理论学习模式，增强学习的趣味性和实用性。学生在学习过程中能够真正做到学中做、做中学，从而更高效地掌握服务机器人关键知识与技能。 3. 课程资源类型 课程资源包括电子资源和纸质资源。其中电子资源包括：课程标准、教学PPT、≥9个微课视频 3.1 电子资源 ① 课程标准：需明确课程教学要求、知识技能目标与考核评价建议。 ② 教学PPT：需包含≥5个学习项目，PPT总页数≥270页，以丰富详实的内容支撑课程教学。 ③ 微课视频：数量需≥10个，总时长≥50分钟。MP4格式，分辨率≥1920*1080，视频需包含字幕，画面稳定，内容清晰易懂。 3.2 纸质资源 课程配套纸质教材须为正规出版社出版。 4. 课程大纲内容需包括但不限于： 认识家用服务机器人、认识医疗服务机器人、认识公共服务机器人、认识服务机器人操作规范。	1	套
实训室基础环境建设	包含实训室内部的综合布线、电源、灯带、插线板、安装调试，以及服务机器人特定的室内装饰等文化建设	1	项

附件 3:

报价函

_____（以下简称“我方”）已全面阅读和研究了服务机器人装配及调试实训室项目的市场询价函，现经我方认真分析研究，我方同意提供相关设备报价，以询价函要求全部内容进行报价，并保证相关报价的真实性。我单位的报价含设备费用、运输费、装卸费、增值税费、培训、质保、售后服务等与项目有关的一切费用。

具体报价详见附件 4

报 价 方：_____（全称、盖章）

法定代表人(或负责人)：_____（姓名、签字）

地 址：_____

电 话：_____

日 期：____年____月____日

附件 4:

清单报价表

产品名称	数量	单位	单价	总价
开源人形双足教育机器人教学平台及传感器套件	11	套		
多模态机器人	11	套		
创意机器人教学套件	11	套		
人工智能通识教学平台	1	套		
多场景智能服务机器人及配件	2	套		
服务机器人梯控套件	2	套		
服务机器人云管理平台	1	套		
专业课程《Python 编程基础》	1	套		
专业课程《服务机器人基础》	1	套		
实训室基础环境建设	1	项		

备注：采购数量可能根据实际情况进行调整，最终以实际采购数量为准。

报价单位：_____（全称、盖章）

日期： 年 月 日