

分项报价表

项目编号/包号: YT-SC2022-029 项目名称: 基于视觉导航的移动式仪表自动检定平台

采购项目 报价单位: 人民币元

序号	分项名称	品牌商标	规格型号	技术参数	数量	单位	响应价格	
							单价	合价
1	机器人系统管理软件	盈能 YN EN	YNEN -9X- 1	<p>3.2.1 实时监控: 可实时查看机器人的工作情况。能实时显示机器人本体运动的 X、Y、Z 轴位置、接线孔插线位置。当运动轨迹或插线动作出现偏离时, 软件应能显示。</p> <p>3.2.2 历史记录: 通过位置、设备、数值和图像四个维度来展示机器人的历史工作成果。</p> <p>3.2.3 参数设置: 可以按需求设置机器人运动轨迹参数, 包括设置机器人的工作参数。</p> <p>3.2.4 当有被检仪表表盘模糊不清楚时, 被检数据不稳定导致无法识别时, 机器人系统管理软件应能提示并发出报警声。若发出报警声 30s 后无人干预操作, 软件应能做下一个量程校准, 并在无法正常检定的相应原始记录的表格标记区分。</p> <p>3.2.5 当有被检数据超出规定上下限时, 应能识别并发出提示报警声。</p> <p>3.2.6 校准电流参数时, 被检仪表不通导致电流断路时, 软件应能自动识别, 切换至下一参数并提示, 不影响整个校准过程。</p> <p>3.2.7 一键返航: 支持一键返航。不论机器人处于何种状态, 只要操作人员通过后台系统启动一键返航功能, 机器人应中止当前任务, 按预先设定的路线返回。</p> <p>3.2.8 远程数据访问: 系统应提供远程数据访问接口, 可通过浏览器远程浏览系统采集到的巡检数据和信息。</p> <p>3.2.9 调试信息: 根据显示的串口数据分析设备的故障原因。</p>	1	套	24600	24600

			<p>3.2.10 信息安全性：软件具有用户权限限制</p> <p>3.2.11 可靠性：软件具有基本的数据容错能力</p> <p>3.2.12 易用性：软件具有帮助信息</p> <p>3.2.13 本地化：软件使用简体中文，可在中文操作系统上运行，支持中文输入和输出。</p> <p>3.2.14 可升级性与拓展性：软件应充分考虑未来的可升级性，后期，用户可根据需求，对系统进行拓展或升级。</p>					
2	基于视觉导航的移动式仪表检定机器人	盈能 YN EN	YNEN-9X-2	<p>3.1.1 机器人结构：移动式机器人</p> <p>3.1.2 尺寸：不小于 80cm×80cm×80cm(长×宽×高)</p> <p>★3.1.3 导航方式：自主导航、视觉定位，实现自主行走，自主停靠</p> <p>★3.1.4 导航定位误差：不大于±10mm</p> <p>3.1.5 关节轴数：6 轴</p> <p>3.1.6 实现仪表上下料、接拆线、参数选项设置、档位调节等作业。机械臂按顺序自动将“待检区”仪表拾取到相应校准位置并固定，自动将标准源上的测试线安装到被检仪对应位置孔。视觉系统能识别被检仪表的参数及量程，校准参数切换时，机械臂能将被检仪表表盘拨到相应位置，测试线也自动切换至被检仪表的对应测试孔，校准结束后，自动拆线并按顺序将被检仪表移到“已检区”。被检样品从“待检区”到“已检区”依次按顺序不能错乱。机械臂的定位误差不大于 1mm。</p> <p>3.1.7 仪表拾取、上料、定位、接插线时间：≤2min</p> <p>3.1.8 仪表拆线、拆装及下料时间：≤2min</p> <p>3.1.9 支持图像智能提取分析以及通讯接口对接等多种方式，实现校准过程原始数据的采集、备份、处理和分析。仪表识别准确率：≥98%；单仪表智能识别速度：≤30s。</p> <p>3.1.10 无故障运行时间：≥5000h</p> <p>★3.1.11 外壳防尘不低于 IP5X，防水不低于 IPX5</p> <p>3.1.12 工作环境条件：温度 5℃—50℃</p> <p>★ 3.1.13 图像清晰度：不小于</p>	1	台	373200	373200

			1920*1080P ★3.1.14 最小光学变焦倍数：不小于 23 倍 ★3.1.15 静电放电抗扰度：试验等级 4 级 ★3.1.16 射频电磁场辐射抗扰度：试验等级 3 级 ★3.1.17 工频磁场抗扰度：试验等级 5 级 3.1.18 充电方式：具备自动充电功能，在需要充电时能够自动返回充电座，通过与充电设备配合完成自动充电。 3.1.19 自检及告警：支持驱动设备、通讯链路、传感器等自检及异常声光报警。					
3	系统管理后台服务器	盈能 YN EN	YNEN-9X-3	/	1	台	21100	21100
4	万用表校准软件	盈能 YN EN	YNEN-9X-4	3.3.1 软件与标准源匹配，能按照 JJF 1587-2016《数字多用表校准规范》或使用方的要求，直流电压、直流电流、交流电压、交流电流、直流电阻五个参数都能按需选取，也可按按数据库中相应型号规定校准点自动输出。当机械臂将被检仪表拨至某一参数的量程时，软件应能使标准源输出对应的预设值。 3.3.2 软件的校准页面应具备显示：自动读取的被测值和标准器示值，并按照校准规范要求自动计算误差和各校准点的测量不确定度。当误差超过规定上下限时，原始记录上应能标记显示。 3.3.3 按照原始记录格式，将被检的数据记录到相应的原始记录表格中，并能判断被检数值是否在合格范围内，并正确计算不确定度。校准结束后，能够按照预设的受控原始记录格式导出校准原始。 3.3.4 当一台被检表校准结束，软件应能按要求的命名方式保存原始记录在指定位置，保存完毕后，方可进行下一台校准	1	套	49100	49100

			<p>工作。</p> <p>3.3.5 导出的校准原始记录可实现与现有业务管理软件对接，实现自动出具校准证书，并支持一键导出。</p> <p>3.3.6 能根据“出厂编号”、“型号”等信息调用历史原始记录。</p> <p>3.3.7 使用方能按型号记忆各种被检型号仪表校准点，不断完善被检样品数据库。</p> <p>3.3.8 支持测试数据的一键复检功能。</p> <p>3.3.9 接口：可实现单台或多台具有程控接口（GPIB、USB、RS232、LAN、RS485、TTL）的仪器的级联控制、并行控制。</p> <p>3.3.10 支持表计：Fluke、UNI-T、VICTOR等常见品牌数字万用表，并支持扩展，以不断完善。</p> <p>3.3.11 支持校准源：FLUKE 5520A、招标方指定的标准源。</p> <p>3.3.12 当原始记录格式发生变化时，软件应能支持修改。</p>			
合 计						468000

注：1.本表应按包分别填写。

2.如果不提供分项报价将视为没有实质性响应磋商文件。

3.本表行数可以按照项目分项情况增加。

4.上述各项的详细规格、技术参数如表格中填写不下的，可以逐项另页描述。

供应商名称（加盖公章）：常州市盈能电气有限公司

日期：2022年08月17日

