

货物购销合同

合同编号：安财竞谈 2023-75

甲方：（采购单位）安阳工学院

签约时间：2024 年 3 月 4 日

乙方：（供应商）河南奇测电子科技有限公司

签约地点：安阳工学院

甲、乙双方依据安阳市方正招标采购服务有限责任公司招标采购（招标编号：安财竞谈 2023-75）安阳工学院采购“机械电子工程智能控制实验室”项目包 2，持安阳市方正招标采购服务有限责任公司 2024 年 2 月 23 日签发的安阳工学院采购“机械电子工程智能控制实验室”项目包 2（安财竞谈 2023-75）的成交通知书，根据谈判、响应文件的内容，并经双方协商一致，达成以下合同条款：

本次招标的谈判文件及其修改与澄清、投标提交的响应文件、成交通知书均是本合同不可分割的组成部分。

一、购销货物如下：

单位：人民币（元）

序号	货物名称	品牌规格型号及技术参数	单位	数量	单价	小计	原产地制造商	备注
1	机器人移动综合培训站	奇测 定制 技术参数详见附件	套	2	203400	406800	中国/河南奇测电子科技有限公司	
2	RobotStudio 教育培训设备	HP N01 技术参数详见附件	套	14	10000	140000	中国/中国惠普有限公司	
合计		546800						
其他		无						

合同的总金额（含税）为 ￥546800 元（大写：伍拾肆万陆仟捌佰元整）。

二、货物要求：

乙方提供全新货物（包括零部件、附件），货物必须符合招标文件的技术标准及《产品质量法》的规定。

三、交货时间、地点、方式：

乙方应于合同生效后 30 日内（2024 年 4 月 3 日前）（含 2024 年 4 月 3 日）将货物按甲方要求送至安阳工学院指定地点的指定位置，经甲方验封后于 2024 年 4 月 3 日前（含 2024 年 4 月 3 日）安装、调试完毕。货物运送产生的费用由乙方负责。

四、货物的安装调试：

乙方对货物免费进行安装调试，甲方应在货物到达指定地点后，提供符合安装条件的场地、电源等。货物投入正常运行并由甲方出具验收合格证明后为交货完毕。

五、售后服务：

1、质保期自验收合格之日起计算，提供三年免费质保及终身维修服务。

2、质保期内产品发生故障系产品出现质量问题，乙方负责无偿更换；产品超过质保期发生故障，乙方应尽快组织维修，并以成本价提供配件。

3、如产品发生故障，乙方在接到通知后立即做出响应，24 小时内到达现场，负责故障原因的诊断，并尽快排除故障。

4、乙方免费为甲方提供技术培训，使甲方使用人员能够达到熟练操作货物为止。

5、法律、法规、规章及相关政策对产品质量及售后等有更严格规定的，从其规定。

六、验收标准与检验：

乙方在完成交货、安装、调试完毕后，提出验收申请，由甲方负责验收。供应商未能严格履行合同导致验收不合格的项目，验收费用由供应商负担。

七、验收、付款方式及期限：

1、乙方开具以安阳工学院为客户名称的增值税专用发票。

2、甲方在乙方安装调试正常后根据工作安排、组织专家验收，合格后出具《安阳市市直政府采购验收报告》，作为付款依据。

3、付款：乙方向甲方提交预付款保函的，甲方在合同履约前预付不低于合同金额 50%的预付款，安装调试完毕并经验收合格后根据甲方签章的《安阳市市直政府采购验收报告》和《安阳市市直政府采购资金支付申请书》，报安阳市财政局审查确认后一次无息付清剩余款项。

乙方未向甲方提交预付款保函的，视同乙方放弃项目预付款的支付。项目安装调试完毕并验收合格后 10 个工作日内根据甲方签章的《安阳市市直政府采购验收报告》和《安阳市市直政府采购资金支付申请书》，报安阳市财政局审查确认后 100%一次无息付清。

八、质量保证：

乙方应保证所供货物是全新的、未使用过的，并完全符合合同规定的质量、规格和性能的要求。

九、违约责任：

1、乙方未能按期(2024 年 4 月 3 日前) (含 2024 年 4 月 3 日) 交付货物的，应向甲方每日(含节假日)支付合同货款总值 0.4%违约金。在合同规定的交货期后满 30 日内仍未全部交货，按不能交货处理，甲方有权解除合同，并有权要求赔偿损失。

2、甲方无正当理由拒收货物、延期验收、拒付货款的，向乙方偿付拒收拒付部分货物款总额 5%的违约金或向乙方偿付每日延期验收货物货款总值 0.4%赔偿费。

3、乙方所交的货物品种、型号、规格、质量不符合合同规定标准的，甲方有权拒收货物，解除合同，乙方向甲方支付合同总值的 5%的违约金。

4、乙方应在合同签定后 30 日内(2024 年 4 月 3 日前) (含 2024 年 4 月 3 日) 安装调试完毕，因乙方原因造成的逾期付款，甲方不承担责任。

5、甲方验收后，由于乙方原因，导致购买货物和软件系统重大障碍，无法维修或正常运行后，甲方有权要求乙方退还全部合同费用。

6、乙方未按约定提供售后服务，应向甲方支付合同总值 1%的违约金。

十、甲乙双方应严格遵守投标要求和投标人须知，如有违反，按投标要求和投标人须知规定予以处理。

十一、因质量问题发生争议，由合同履行地的技术监督机关进行质量鉴定，甲乙双方均应接受鉴定结论。如鉴定合格，费用由甲方负责；如不合格，费用由乙方负责。

十二、本合同签订和履行适用中华人民共和国法律，因履行合同发生的争议，由甲乙双方协商解决，如协商不成提交安阳仲裁委员会裁决。

十三、本合同未尽事宜，甲乙双方可签订补充协议，报经安阳市财政局政府采购监督管理科确认后，与本合同具有同等法律效力。

十四、合同生效：

本合同经甲乙双方代表签字或授权代理人签字，加盖公章和骑缝章后生效。本合同一式陆份，甲方持肆份，乙方持贰份。

(此页无正文)

甲方：安阳工学院

负责人：

经办人：黄昊

部门采购负责人：张国强

乙方：河南奇测电子科技有限公司

法定代表人：

委托代理人：

维修电话：0371-55372993

电子邮箱：qiceai@126.com

开户银行：中国建设银行股份有限公司郑州桐南支行

银行账号：4105 0167 2841 0000 0110

附件:

技术参数

序号	标段（包） 内容	基本技术要求	单位	数量	货物所属行业																																										
1	机器人移动综合培训站	1. 配备 IRC5 二代紧凑控制柜系统的 IRB 120/IRB 1200 机器人，配置 DSQC1000/1018 主机； <table><tr><th colspan="2">硬件配置</th><th>软件(教育版软件包)</th></tr><tr><td>Variant</td><td>IRB 120/IRB 1200</td><td>608-1 World Zones</td></tr><tr><td>Manipulator color</td><td>209-202 ABB Graphite White std</td><td>610-1 Independent Axis</td></tr><tr><td>Protection</td><td>287-4 Standard</td><td>611-1 Path Recovery</td></tr><tr><td>Signs on manipulator</td><td>334-1 ABB</td><td>612-1 Path Offset</td></tr><tr><td>Connector kits Upper arm</td><td>431-1 Upper arm</td><td>613-1 Collision Detection</td></tr><tr><td>Connector kits On foot</td><td>239-1 On foot</td><td>614-1 FTP and NFS client</td></tr><tr><td>Controller variants</td><td>700-8 Compact 2nd generation</td><td>616-1 PC Interface</td></tr><tr><td>Warranty</td><td>438-1 Standard Warranty</td><td>617-1 FlexPendant Interface</td></tr><tr><td>Manipulator cable-Length</td><td>210-1 3 m</td><td>623-1 Multi-tasking</td></tr><tr><td>FlexPendant</td><td>701-1 FlexPendant 10 m</td><td>628-1 Sensor Interface</td></tr><tr><td>DeviceNet™ m/s</td><td>709-1 Single ch</td><td>885-1 Soft Move</td></tr><tr><td>716-1 Digital 24V 16 In/16 Out</td><td>1EA</td><td>687-1 Advanced robot motion</td></tr><tr><td>Robotware Version</td><td>685-2 RW 6</td><td>689-1 Externally guided motion</td></tr></table> 2. IRB 120/IRB 1200 机器人移动加固型平台，高级铝型材桌面，自带安装凹槽，便于安装固定各类工件和设备。平台结构特别加固，确保机器人高速运动时不晃动； 3. 标配气动控制夹爪。配置三个电磁阀，控制气动夹爪开启与闭合运动，以及吸盘负压吸气； 4. 配备三种不同功能的工装工具： 真空吸盘，吸取各种码垛零件，在码垛平台上进行码垛应用培训；基础编程路径绘画笔，在编程平台上进行基础编程和高级编程培训；打磨抛光工具，在抛光平台上进行零件抛光应用培训。 5. 码垛平台一套。配备多个正方形、圆形、长方形等码垛零件，用于码垛编程培训练习； 6. 编程（轨迹画图）平台一套。用于基础编程和高级编程的轨迹练习和示教；	硬件配置		软件(教育版软件包)	Variant	IRB 120/IRB 1200	608-1 World Zones	Manipulator color	209-202 ABB Graphite White std	610-1 Independent Axis	Protection	287-4 Standard	611-1 Path Recovery	Signs on manipulator	334-1 ABB	612-1 Path Offset	Connector kits Upper arm	431-1 Upper arm	613-1 Collision Detection	Connector kits On foot	239-1 On foot	614-1 FTP and NFS client	Controller variants	700-8 Compact 2nd generation	616-1 PC Interface	Warranty	438-1 Standard Warranty	617-1 FlexPendant Interface	Manipulator cable-Length	210-1 3 m	623-1 Multi-tasking	FlexPendant	701-1 FlexPendant 10 m	628-1 Sensor Interface	DeviceNet™ m/s	709-1 Single ch	885-1 Soft Move	716-1 Digital 24V 16 In/16 Out	1EA	687-1 Advanced robot motion	Robotware Version	685-2 RW 6	689-1 Externally guided motion	套	2	工业
硬件配置		软件(教育版软件包)																																													
Variant	IRB 120/IRB 1200	608-1 World Zones																																													
Manipulator color	209-202 ABB Graphite White std	610-1 Independent Axis																																													
Protection	287-4 Standard	611-1 Path Recovery																																													
Signs on manipulator	334-1 ABB	612-1 Path Offset																																													
Connector kits Upper arm	431-1 Upper arm	613-1 Collision Detection																																													
Connector kits On foot	239-1 On foot	614-1 FTP and NFS client																																													
Controller variants	700-8 Compact 2nd generation	616-1 PC Interface																																													
Warranty	438-1 Standard Warranty	617-1 FlexPendant Interface																																													
Manipulator cable-Length	210-1 3 m	623-1 Multi-tasking																																													
FlexPendant	701-1 FlexPendant 10 m	628-1 Sensor Interface																																													
DeviceNet™ m/s	709-1 Single ch	885-1 Soft Move																																													
716-1 Digital 24V 16 In/16 Out	1EA	687-1 Advanced robot motion																																													
Robotware Version	685-2 RW 6	689-1 Externally guided motion																																													

		7. 抛光平台一套，用零件抛光工艺的培训练习和示教； 8. 加长型皮带式输送带一条。传送带速度无极变速可调，适用于各种与输送同步跟踪应用有关的培训； 9. 信号控制按钮盒一个。含指示灯 8 个，按钮开关 8 个，急停按钮 1 个，传送带无极调速旋钮一个； 10. 配套 RobotStudio、RobotWare 最新教育版软件； 11. 免费保修期 3 年。			
2	RobotStudio 教育培训设备	1. 电脑配置参数： 台式机，14 代 i7 处理器，系统 Windows11，屏幕 27 英寸，内存 16GB，硬盘 1TB SSD，集成显卡，配备鼠标、键盘； 2. 安装 RobotStudio、RobotWare 最新教育版软件； 3. 免费保修期 3 年。	套	14	
注：投标报价中包含安装施工、布线、耗材等达到正常使用的一切费用。					

