**封面：**

**江门市技师学院**

**机电一体化竞赛设备采购项目**

**响 应 文 件**

（正本/副本）

投标单位（盖章）：

法定代表人或其委托代理人（签字）：

法定代表人或其委托代理人联系电话：

日 期： 年 月 日

目 录

[封面： 1](#_Toc8911)

[一、投标函 1](#_Toc8028)

[二、唱标一览表 2](#_Toc6742)

[附件：投标报价明细表（不得对表格的内容做任何修改） 3](#_Toc32440)

[三、投标人资格声明函 6](#_Toc7187)

[四、法定代表人证明书 7](#_Toc17713)

[五、授权委托书 8](#_Toc25657)

[六、偏离表 9](#_Toc7719)

[七、投标人情况简介 12](#_Toc14526)

[八、资格证明 13](#_Toc10115)

[九、售后服务计划 14](#_Toc6279)

[十、招标文件要求必须提供的其他资料 15](#_Toc25265)

# 一、投标函

致：江门市技师学院

根据贵方江门市技师学院机电一体化竞赛设备采购项目（项目编号：JYS-2022-003）的投标邀请和招标文件，投标人承诺如下：

1.签字代表（姓名、职务）经正式授权并代表投标人（投标人名称、地址）提交投标文件正本一份和副本二份。

2.投标人愿意参加投标并在成交后按招标文件规定履行义务。

3.投标人已详细审查全部招标文件，包括澄清或修改文件（如有的话）等全部资料。投标人完全理解招标文件的内容，不存在对招标文件不明白和误解。

4.投标文件中所提交的所有资料均是准确的和真实的，否则，我单位愿意放弃成交的权利和接受政府采购监督管理部门的处罚。

5.投标有效期为30个工作日，自开标之日起算。（投标有效期为从开启投标文件之日起30个工作日，中标单位有效期至交货期满）。

6.如果开标后投标人在投标有效期内撤回文件的，我单位愿意承担贵单位由此而产生的损失。

7.投标人同意提供按照贵方可能要求的有关的一切资料，理解贵单位不一定要接受最低价的投标或收到的任何投标。

投标人名称（盖公章）：

投标人代表姓名、职务（印刷体）：

日期：2022年 月 日

## **二、唱标一览表**

项目编号：JYS-2022-003 报价单位：元(人民币)

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **投标人名称** | **投标总价**  **（元人民币）** | **备注** |
|  | *（小写金额）* |  |
| *(大写金额)* |

备注：

1.为了方便开标时唱标，投标人应将正本中的本表复制一份（加盖公章），单独密封于一小信封内，并在该信封上标明“开标一览表”字样，然后再装入投标文件正本的密封袋中。

2.投标报价均为投标报价应为人民币含税全包价，包括产品的供应、运输、装卸、安装调试、培训、预算包干和售后服务等一切费用。

3.投标人认为有必要说明而本表中无相应栏目的，请在“备注”一栏中说明。

4.附件：投标报价明细表。

**投标人代表签字及盖公章：**

**附件：投标报价明细表****（不得对表格的内容做任何修改）**

**机电一体化竞赛设备采购项目报价表**

| 序号 | 设备名称 | 规格型号 | 单位 | 数量 | 单价(元) | 总价(元) | 备注 |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
|  | 长臂操作手模块 | ▲（1）功能：长距离、等高度或变高度地搬运工件  ▲（2）结构组成：T型丝杆螺母、加长型横梁、直线导轨、直流减速电机、同步轮带、气动平行夹、夹爪、直线 气缸、可转角夹手连接架、零位传感器、门式光电位置传感器、行程开关、极限位置压片、旋转编码器、拖链、传感器安装型材、可转角立柱连接板、立柱、地脚盘、电磁阀、调速阀、阀岛、电路接口等（不含铝合金台面）  ▲（3）主题1：零点建立、直流电机（旋转编码器）位置控制、变高度搬运工件控制  ▲（4）主题2：零点建立、步进电机位置控制、变高度搬运工件控制  ▲（5）技术数据：  • 电源电压：24V DC  • 工作气压：0.4～0.6MPa  • 水平移动距离0-630mm  • 垂直移动距离30mm  • 模梁可调倾角±300  • 夹持臂可调倾角±300  • 模向最大移动速度30mm/s  （6）培训内容  • 传感器应用  • 管路连接和接线连接  • 理解线路图  • 控制器程序设计  • 旋转编码器应用  • 触摸屏控制  • 状况监控：  • 产品定位搬运控制 | 套 | 1 |  |  |  |
|  | 摆动搬运手模块 | ▲（1）功能：以水平摆动方式，将工作站两点之间的工件进行搬运。  ▲（2）模块结构组成：弧形夹爪，旋转气缸，滑块治具气缸，限位器、型材基体，方圆型地脚盘，气阀岛模块，传感器、电气接口模块等组成。  ▲（3）主题：搬运及工作点位控制，由弧形夹爪夹紧工件，旋转气缸执行水平旋转搬运工件，终端缓冲确保运动装置平缓达到终端位置。  ▲**（4）技术数据**：   * 工作气压：0.4～0.6MPa * 电源电压：24 V DC * 圆形工件尺寸：最大 40 mm * 外形尺寸：150×130×190mm   **（5）培训内容：**   * 气动技术基础 * 传感器技术：电磁限位开关 * 管路连接和接线连接 * 理解控制回路 * 缓冲定位 * PLC程序设计 * 调试运行 | 套 | 1 |  |  |  |
|  | 称重模块 | ▲（1）功能：可以计量工件重量。  ▲（2）模块结构组成：由电阻应变片式重量传感器、转换电路板、电气界面、立柱、地脚链接支架、电气接口等组成。  ▲（3）技术数据：   * 电源电压：24V DC * 外形尺寸：130×90×190mm * 称重范围：0～300g * 分辨力（灵敏度）：0.01g   （4）培训内容：   * 重量校准 * 模拟量采集及转换 * 工件重量称量与检测控制 * 系统调试运行 | 套 | 1 |  |  |  |
| **合计金额（元）：** | | | 小写： | | | | |
| 大写： | | | | |

注：1.以上所有项目在报价时均应是含税价；

2.以上所有项目均包含材料、制作、运输、安装及后续保修期内的维护维修服和费用，并加盖报价单位印章有效。

## **三、投标人资格声明函**

**致：江门市技师学院：**

关于贵单位发布江门市技师学院机电一体化竞赛设备采购项目（项目编号：JYS-2022-003）的招标公告，本公司（企业名称）愿意参加投标，并声明：

本公司（企业名称）具备《中华人民共和国政府采购法》第二十二条及招标文件规定的资格条件，并已清楚招标文件的要求及有关文件规定，并承诺在本次招标采购活动中，如有违法、违规、弄虚作假行为，所造成的损失、不良后果及法律责任，一律由我公司（企业名称）承担。

特此声明！

单位名称（盖章）：

法定代表人或其授权代表（签名）：

单位地址：

日 期： 年 月 日

联系电话：

## **四、法定代表人证明书**

（姓名）现任我单位 （公司名称）职务，为法定代表人，特此证明。

有效期限：

附：代表人性别： 年龄： 身份证号码：

注册号码： 企业类型：

经营范围：

**（附：法定代表人身份证正反面复印件）**

投 标 人（法人公章）：

地 址：

日期：

## **五、授权委托书**

本授权书声明：注册于（投标人注册地）的（投标人名称）的在下面签字的（法定代表人姓名、职务）代表本单位授权（单位名称）的在下面签字的（被授权人的姓名、职务）为本单位的合法代理人，就江门市技师学院机电一体化竞赛设备项目（项目编号JYS-2022-003）的投标，以本单位名义处理一切与之有关的事务。

本授权书于2022年 月 日签字生效，特此声明。

**投标人名称（盖公章）：**

**法定代表人签字：**

**被授权人签字：**

附：授权人及被授权人身份证复印件

注：如投标人由法定代表人参加投标及签署投标文件，则应当提交法定代表人证明书（复印件，加盖单位公章）代替《授权委托书》。

## **六、偏离表**

**投标人名称：**

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **序号** | **名称** | **招标文件要求** | **投标人响应描述** | **偏离情况说明**  **（无偏离/正偏离/负偏离** | **备注** |
| 1 | 长臂操作手模块 | ▲（1）功能：长距离、等高度或变高度地搬运工件  ▲（2）结构组成：T型丝杆螺母、加长型横梁、直线导轨、直流减速电机、同步轮带、气动平行夹、夹爪、直线 气缸、可转角夹手连接架、零位传感器、门式光电位置传感器、行程开关、极限位置压片、旋转编码器、拖链、传感器安装型材、可转角立柱连接板、立柱、地脚盘、电磁阀、调速阀、阀岛、电路接口等（不含铝合金台面）  ▲（3）主题1：零点建立、直流电机（旋转编码器）位置控制、变高度搬运工件控制  ▲（4）主题2：零点建立、步进电机位置控制、变高度搬运工件控制  ▲（5）技术数据：  • 电源电压：24V DC  • 工作气压：0.4～0.6MPa  • 水平移动距离0-630mm  • 垂直移动距离30mm  • 模梁可调倾角±300  • 夹持臂可调倾角±300  • 模向最大移动速度30mm/s  （6）培训内容  • 传感器应用  • 管路连接和接线连接  • 理解线路图  • 控制器程序设计  • 旋转编码器应用  • 触摸屏控制  • 状况监控：  • 产品定位搬运控制 |  |  |  |
| 2 | 摆动搬运手模块 | ▲（1）功能：以水平摆动方式，将工作站两点之间的工件进行搬运。  ▲（2）模块结构组成：弧形夹爪，旋转气缸，滑块治具气缸，限位器、型材基体，方圆型地脚盘，气阀岛模块，传感器、电气接口模块等组成。  ▲（3）主题：搬运及工作点位控制，由弧形夹爪夹紧工件，旋转气缸执行水平旋转搬运工件，终端缓冲确保运动装置平缓达到终端位置。  ▲**（4）技术数据**：   * 工作气压：0.4～0.6MPa * 电源电压：24 V DC * 圆形工件尺寸：最大 40 mm * 外形尺寸：150×130×190mm   **（5）培训内容：**   * 气动技术基础 * 传感器技术：电磁限位开关 * 管路连接和接线连接 * 理解控制回路 * 缓冲定位 * PLC程序设计 * 调试运行 |  |  |  |
| 3 | 称重模块 | ▲（1）功能：可以计量工件重量。  ▲（2）模块结构组成：由电阻应变片式重量传感器、转换电路板、电气界面、立柱、地脚链接支架、电气接口等组成。  ▲（3）技术数据：   * 电源电压：24V DC * 外形尺寸：130×90×190mm * 称重范围：0～200g * 分辨力（灵敏度）：1g   （4）培训内容：   * 重量校准 * 模拟量采集及转换 * 工件重量称量与检测控制 * 系统调试运行 |  |  |  |
| 4 |  | ▲要求此次采购设备与学校原有机电一体化设备通用，兼容原有设备的各项硬件，同时满足提供机电一体化省赛及国赛的训练支持。  ▲所投产品满足2022年广东省行业企业职业技能竞赛——机电一体化职业技能竞赛的技术要求，投标人或设备制造商需提供产品彩页、用户手册或官方公布的大赛相关文件扫描件等证明材料。  ▲本项目要求是能达到中华人民共和国职业技能大赛水平的“机电一体化”相关的设备。投标人或设备制造商需提供官方公布的支持机电一体化职业技能赛事的证明材料。 |  |  |  |

**投标单位（盖公章）：**

## **七、投标人情况简介**

**投标人名称：**

主要内容应包括：

1、投标人的建立和发展历程，历史，获得的荣誉，同类项目业绩情况，自主知识产权产品情况，专业领域经验等等；

2、投标人的资质情况；

3、投标人认为需要加以说明的其他内容。

## **八、资格证明**

1.营业执照（副本）；

2.税务登记证；

3.投标人在广东省内有完善的长期售后服务机构（可正式注册或委托形式，必须提供相关证明材料）；

4.其它。

**注：投标人应当在投标文件中提供以上证书或文件的复印件（复印件加盖公章）。**

## **九、售后服务计划**

投标人名称：

主要内容应包括：

1.投标人简介等；

2.售后服务工作安排计划；

3.售后服务机构（包括维修机构、备品备件库等）设立情况，应急维修或维护时间安排；

4.售后服务机构的营业执照、房产证或场地租赁合同等证明材料（如采取委托形式的，还须提供委托协议）的复印件并加盖本单位公章

4.投标人认为需要加以说明的其他内容。

**投标单位盖公章：**

十、招标文件要求必须提供的其他资料