附表：

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **包号** | **序号** | **仪器设备名称** | **数量** | **质保期** | **交货期** | |
| 01 | 1 | 信号测试采集箱 | 1 | 国产设备不得少于3年；进口设备不得少于1年 | 国产设备  30天内；  进口设备  90天内 | |
| 2 | 信号采集主控单元 | 1 |
| 3 | 信号采集卡 | 2 |
| 4 | 智能传感器识别单元 | 2 |
| 5 | 悬浮电源UPS | 3 |
| 6 | 电容 | 6 |
| 7 | 电容 | 4 |
| 8 | 调压器 | 3 |
| 9 | 单相升压变压器 | 1 |
| 10 | 单相升压变压器 | 1 |
| 11 | 隔离变压器 | 3 |
| 12 | 阻容分压器 | 3 |
| 13 | 双级泵抽气系统 | 1 |
| 14 | 机械泵电源及控制柜 | 1 |
| 15 | 分子泵电源及控制柜 | 1 |
| 16 | 真空计 | 1 |
| 02 | 1 | MPS系统供料工作单元 | 3 |
| 2 | MPS系统检测工作单元 | 3 |
| 3 | MPS系统模拟激光切割单元 | 3 |
| 4 | MPS系统加工工作单元 | 3 |
| 5 | MPS系统测量工作单元 | 3 |
| 6 | 直角坐标运动控制系统机械本体单元 | 1 |
| 7 | 直角坐标运动控制系统机械运动控制单元 | 1 |
| 8 | 直角坐标运动控制系统辅助产线单元 | 1 |
| 9 | 直角坐标运动控制系统气动控制单元 | 1 |
| 10 | 并联机器人运动控制系统机械臂X单元 | 1 |
| 11 | 并联机器人运动控制系统机械臂Y单元 | 1 |
| 12 | 并联机器人运动控制系统机械臂Z单元 | 1 |
| 13 | 并联机器人运动控制系统机械臂θ单元 | 1 |
| 14 | 并联机器人运动控制系统运动控制单元 | 1 |
| 15 | 并联机器人运动控制系统检测控制单元 | 1 |
| 16 | 并联机器人运动控制系统视觉检测单元 | 1 |
| 17 | 并联机器人运动控制系统辅助产线单元 | 1 |
| 18 | 并联机器人运动控制系统气动控制单元 | 1 |
| 19 | 串联机器人运动控制系统机械臂S1单元 | 1 |
| 20 | 串联机器人运动控制系统机械臂S2单元 | 1 |
| 21 | 串联机器人运动控制系统机械臂S3单元 | 1 |
| 22 | 串联机器人运动控制系统机械臂S4单元 | 1 |
| 23 | 串联机器人运动控制系统机械臂S5单元 | 1 |
| 24 | 串联机器人运动控制系统机械臂S6单元 | 1 |
| 25 | 串联机器人运动控制系统运动控制单元 | 1 |
| 26 | 串联机器人运动控制系统检测控制单元 | 1 |
| 27 | 串联机器人运动控制系统视觉检测单元 | 1 |
| 28 | 串联机器人运动控制系统辅助产线单元 | 1 |
| 29 | 串联机器人运动控制系统气动控制单元 | 1 |

**注：供应商可对本次采购所需设备各包进行选择性响应，也可同时响应；但评审时将以包为单位进行独立评审，分别确定成交供应商。供应商若同时投多个包，则须分别编制响应文件、分别报价，但供应商只能中本项目中的1个包，优先确定成交金额大的单包。（本项目所需设备均已办理进口备案手续。**