|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **附件一：报价清单** | | | | | | | | | | |
| **序号** | **设备名称** | **参考规格参数** | **供货设备品牌/厂家/规格参数**  **（必填）** | **报价品牌（必填）** | **单位**  **（必填）** | **数量**  **（必填）** | **单价（元）（必填）** | **总价**  **（必填）** | **是否偏离（必填）** | |
| **1** | STM32单片机竞赛套装 | 1、STM32核心板一块：采用STM32F103ZET6芯片，板载USB一键下载电路、串口电路、JLINK下载电路、电源电路、2.8寸液晶屏接口，兼容4.3寸液晶屏，所有I/O口通过排针引出，便于二次开发，规格120mm\*90mm； 2、2.8寸TFT彩屏一块； 3、独立按键与流水灯模块共阴、共阳各一块：（1）8路流水灯led1-led8；（2）4路独立按键KEY1-KEY4；规格：66mm\*44mm; 4、数码管显示模块一块：8位数码管，三极管驱动，更好的演示数码管点亮的原理，规格：66mm\* 44mm； 5、矩阵键盘模块一块：4\*4矩阵键盘，规格：90mm\*66mm; 6、AD转换模块一块：采用AD转换芯片PCF8591，可作为4路AD采集输入，1路DA输出的AD转换模块，模块集成1路光敏元件，1路热敏，2路可调电阻，规格：66mm\*44mm; 7、点阵模块一块：用三极管对8\*8共阳点阵进行驱动，演示点阵驱动原理；规格：66mm\*44mm; 8、蜂鸣器模块一块：规格：45mm\* 20mm; 9、继电器模块一块：1路继电器规格：45mm\* 20mm; 10、时钟模块一块：DS1302，可实现走时功能，规格：45mm\* 20mm; 11、温度/温湿度模块一块：模块可作为温度采集模块DS18B20使用，也可作为温湿度采集模块DHT11使用，规格：45mm\* 20mm; 12、包装盒一个：规格330mm\*240mm\*75mm； 13、下载线一根； 14、USB电源线一根； 15、杜邦线120根。超声波测距传感器模块 人体红外传感器模块 分贝检测传感器 称重传感器套装 直流电机及控制模块 5线4相步进电机及其驱动模块ULN2003 测速传感器模块 语音播报模块 红外光电传感器（开关量输出） AT24L02存储模块 |  |  | 套 | 8 |  |  |  | |
| **2** | FPGA开发板竞赛套装 | 114,480 logic elements (逻辑单元) 3,888 Embedded memory (Kbits) 266 Embedded 18 x 18 乘法器 4 General-purpose PLLs 528 User I/Os EPCS64 配置芯片 内建 USB Blaster 电路 支持 JTAG 与 AS 模式 128MB (32Mx32bit) SDRAM 2MB (1Mx16) SRAM 8MB (4Mx16) Flash with 8-bit mode 32Kbit EEPROM 18 个滑动开关和 4 个按钮 9 个绿色 LEDs,18 个红色 LEDs 8 个七段显示器 24-bit CD 质量编码器与译码器 输入、输出与麦克风输入接头 16x2 LCD module 3 个 50MHz 振荡器时钟输入 SMA 接头(external clock input/output) SD Card Socket支持 SPI 以及 SD 1-bit 两种 SD Card 读取模式 高度集成的 10/100/1000M 网络芯片 支持工业以太网 IP 核 172-pin High Speed Mezzanine Card (HSMC) USB Type A and B 40 引脚 GPIO 扩充槽 VGA输出 DB-9 Serial Connector PS/2 Connector 红外接收模块 TV 全制式译码芯片（NTSC/PAL/SECAM） 桌面型 DC 适配器 |  |  | 套 | 6 |  |  |  | |
| **3** | 四旋翼开放式无人机 | 开放式飞控系统，飞控可二次开发。轴距>300mm，机身碳纤维材质，飞控可二次开发，底层代码开放，带遥控器，遥控器可二次开发，至少10通道，能双向传输，能固件usb升级，有命令存储功能，至少8组。每个无人机电池配备6组螺旋桨2组，续航能力至少15分钟。最好能提供风阻实验报告。 |  |  | 套 | 6 |  |  |  | |
| **4** | 步进电机+驱动器 | 2相励磁（2相四拍运行），可正反向旋转。额定电流(单相)：1.5A DC。电源电压: 12-36V。步距角：1.8°。带独立驱动器，独立驱动器要支持can总线，或者是spi，232，I2C总线之一。步距角误差<5%。 |  |  | 套 | 10 |  |  |  | |
| **5** | 摄像头模组 | 1、 摄像头模组 1) 感光尺寸：1/3 inch 2) 像素尺寸：3μm x 3μm 3) 图像面积：5856 μm x 3276 μm 4) 最高有效像素：FULL HD 1920(H)X1080(V) 5) 支持的分辨率及帧率 320X240 QVGA MJPEG @120fps/ 352X288 CIF MJPEG @120fps 640X480 VGA MJPEG@120fps/ 800X600 SVGA MJPEG@60fps 1024X768 XGA MJPEG@30fps/ 1280X720 HD MJPEG@60fps 1280X1024 SXGA MJPEG@30fps/ 1920X1080 FHD MJPEG@30fps 6) 最低照度： 0. 051lux 7) USB协议：USB2.0 HS/FS，支持OTG协议 8) 工作电压：DC5V 2、 景深摄像头模组 1) 感光尺寸：1/3 inch 2) 像素尺寸：3μm x 3μm 3) 图像面积：5856 μm x 3276 μm 4) 最高有效像素：FULL HD 1920(H)X1080(V) 5) 支持帧率：至少30fps 6) USB协议：USB2.0 HS/FS 7) 工作电压：DC5V  自带sdk开发包。支持Windows、Linux、Android下开发。 |  |  | 套 | 4 |  |  |  | |
| **6** | Kinect摄像头 | 景深范围：0.2--1米，2--30米各一 |  |  | 套 | 2 |  |  |  | |
| **7** | 小型开放式6DOF机械臂 | 轴数：6；负载：500g；最远距离：400mm；通讯协议：蓝牙/串口；提供示教控制、远程控制、机器视觉及人工智能API；驱动电机要步进电机或伺服电机，每个电机有独立驱动器；开放式系统。铝合金或碳钢骨架，提供备用轴承，手爪最好为电气或气压驱动，且可更换。 |  |  | 台 | 1 |  |  |  | |
| 合计（含税/运费等费用）**（必填）** | | |  |  |  |  |  |  |  | |
| 报价单位名称（加盖公章）**（必填）** | | |  | | | | | | | |
| 报价单位负责人/联系方式**（必填）** | | |  | | | | | | | |
| 免费质保期限/售后（可附页）**（必填）** | | |  | | | | | | | |
| 供货周期及付款方式**（必填）** | | |  | | | | | | | |
|  |

安徽信息工程学院

资产管理处

2018年9月12日