序号	标的名称	数量	单位	技术参数及性能(配置)要求			预算单价 (元)	单项预算合 计(元)
1	CNC 数控	1	台	对控 1、通数程 2、结境升职 3、涵流程 4、教握二 1、2、3、4、5、6、7、三教机 基过控调 理合中安业 系盖程思 工育企、 C 数接在多超协 C 外床 基小编试理数模全教系三教维工用业 C C 为控触线关声作 C 、。础型程等心控拟性育统维学。业数实 C 力控触线关声作 C	CNC 数控加工中心在教操作能力培养 操作能力培养 !数控设备(如桌面级 C !等基础操作训练,帮助 !转心技能,定位为教学 !与实践结合 !仿真软件与实体机床取 !编程、调试和加工,再 !与学习效率。 应用于 !课程,在理论教室构 !化工程思维训练 !建模、工艺设计、G 代 !,帮助学生构建从产品 !你准技能对接	关动,学生可先在虚拟环 再实际操作实体设备,提 机械加工、数控编程等 想一体化教学环境。 、码编程到精密加工的全 品设计到制造的系统化工 极操作系统,确保学生掌 台;	882000. 0 0	882000.00

	_			_
		台面尺寸	≥1500×800 mm	
	工作	工作台承载量	≥2000 kg	
	台	T 型槽规格(上口宽		
		度×下口宽度×槽	18×110 mm×7 个	
		数)		
		X/Y/Z 轴运动定位	\leq	
	定位 精度	精度	0. 015/0. 015/0. 015	
		X/Y/Z 轴重复定位		
		精度	≤0.01/0.01/0.01	
		X/Y/Z 轴快速移动	> 00 /00 /15 / :	
)± 15:	速度	≥20/20/15 m/min	
	速度	X/Y/Z 轴最大进给	> 15/15/10 / :	
		速度	≥15/15/10 m/min	
		1-1-	143N•m(高速)	
		扭矩	600.6N·m(低速)	
		主轴箱变速(齿轮变	1: 1 (高速)	
	主轴	速)	4.2:1(低速)	
	箱	配重形式	双氮气平衡缸	
			HT300(投标时提供	
		主轴箱材料	材质检验报告及试	
			样)	
		主轴安装直径	≥Ф200	
		主轴锥孔	BBT50	
		鼻端介面到主轴法	< 41 5	
		兰端面距离	≤41.5mm	
	主轴	主轴转子轴承位直		
		径	≥90mm	
		主轴最大额定功率	不小于 18.5kw	
		主轴最高转速	不小于 6000rpm	
		刀库类型	臂式刀库	
		适用刀柄	BBT50	
		刀库容量	24	
	刀库参数	最大刀具直径(邻装	≥110 mm	
		刀)	> 110 mm	
		最大刀具直径(邻空	≥200 mm	
		刀)		
		最大刀具重量	不小于 18 kg	
		刀库最大载重	≥300 kg	
		最大刀具长度	≥350 mm(主轴端面	
			开始计算)	
		换刀形式	自拾取换刀	
		刀对刀换刀时间	≤3.8 s	
		(T-T)		

	备刀功能	有
油冷机	制冷量功率	≥2.5KW
重量	整机净重	约 11 t

注:以上技术参数要求仅作为通用要求,如果有不符合 通用要求的,需要提出,经使用方确认同意后,才能使 用。

2. 结构要求

- (1)1380 是三轴 CNC 加工中心, 机床主结构为人字形大支撑结构, 采用 HT300 铸铁, 且使用两线一硬轨道。
- (2) 立柱的硬轨单轨接触面≥200000mm², 床身为一体式马达座结构, 重复定位精度≤0.01mm, 短鼻式主轴抗切削振动能力主轴扭矩可达到 600Nm,且附带平衡装置,工作台尺寸≥1500×800mm。
- (3) 搭配螺旋排屑机构,清理除屑简单
- (4)配备 BT50-24 刀位的刀臂式刀库,换刀时间≤3.8s,可满足批量化产品的高效加工。
- (5) 要求高扭矩齿轮头,采用 BBT50-φ200 主轴,支持铣、钻、攻、镗等轻重加工工序。
- (6) 具有安全保护装置,如急停按钮、防护门互锁装置、过载保护装置等,确保学生操作安全。
- (7) 数控系统: 须配置指定的主流品牌数控系统(如 FANUC、西门子等)。

程序兼容性: 必须能直接识别并准确执行符合 ISO 6983 标准的 G 代码程序。

CAM 软件衔接: 确保能兼容处理由主流 CAM 软件(如 Master CAM、UG) 生成的程序。

验收标准:设备交付时,供应商需现场演示通过标准接口(如网线、U盘)传输并完美运行,由中标人提供的测试程序,以验证上述兼容性。

(8) 第四轴转台: 拓展第四轴功能,实现零件四面体加工,转台直径> ϕ 250,中心高度< 210mm,伺服电机驱动,最小角度设定单位 0.001deg,最高回转数 60rmp,分割精度< 15arc. sec,锁紧方式油压,载重> 260kg。3、外观与尺寸参数

长宽高	${\approx}2910{\times}3730{\times}2700~\text{mm}$
占地面积(不含辅件)	$\leq 12 \text{ m}^2 (2910 \times 3730 \text{mm})$
压缩空气质量等级	气源等级 3-4-3
平均耗气量(无风冷)	270 L/min

	电源
电源电压	三相 380V
电源频率	50Hz

电流	- A
总电源容量	约 35 kVA
电源电缆规格	$6 \times 8 \text{mm}^2$
	气源
气源空气流量	600-800L/min
气源压力	≥0.55MPa
	温度和湿度
环境温度	$A\pm 2.0$ °C, 18 °C $< A < 24$ °C
温度波动范围	< 1.0℃/60min
湿度	20%—75% (20℃)
	地基要求
基础混凝土层厚度	≥1000mm
地面振动速度	<0.1mm/s
地基承载	≥10t/m^2
基础混凝土强度等	>020
级	≥C30
地基要求	地基土层承载力不小于
地垄女水	10t/m^2

四、数控系统

数控系统				
主轴电机最 大功率	不小于 18.5KW			
伺服电机功	三轴不小于 3kW, 扭矩≥100N.m, Z			
率与扭矩	轴需带抱闸			
	基本功能			
1	≥10.4 英寸 LCD 彩色荧幕与操作 面板			
2	AI 轮廓控制 (AICC I)			
3	同时控制轴数(各路径:)≥4轴			
4	伺服关断/机械手轮进给			
5	AI 先行控制			
6	外部存储和子程序调用功能			
7	极坐标指令			
8	可编程数据输入 G10			
9	钻孔用固定循环			
10	比例缩放			
11	可编程镜像			
12	高速 M/S/T/B 接口			
13	主轴定位			
14	网络传输功能			
15	刀具补偿个数:≥ 400 个			
16	刀具长度补偿			

17	刀具直径、刀尖半径补偿
18	刀具长度自动测量
19	刀具寿命管理
20	反向间隙补偿
21	存储型螺距误差补偿
22	程序存储容量: ≥2MB
23	登陆程序个数:≥400 个
24	程序保护
25	后台编辑
26	工作时间/零件数显示
27	各国语言显示
28	图形显示
29	I/O 链接点数 DI/DO: ≥1024/1024
29	点
30	操作面板开关

五、接触式对刀仪

1. 工作原理:

机床回零后建立坐标系,对刀仪固定坐标与机床坐标系通过参数关联。

刀具接触探针触发开关信号,系统锁定坐标并计算刀具偏置值(初始值或磨损补偿值)。

数据自动存入刀补表,实现实时补偿,避免人工计算与输入误差。

▲2. 重复定位精度可达 3~4 μm

3. 减少辅助对刀时间(占加工周期 45%),避免因刀具磨损或破损导致的废品,降低停机损失。

六、在线刀具检测模块

▲1、在线刀具检测模块功能要求

可对数控机床旋转刀具进行高速测量,可在有冷却液的情况下检测刀具的破损情况和测量刀具磨损数据,并将数据上传至系统,达到报警阈值将触发报警。光闸能有效的保持系统清洁: 当不进行测量时,机械光闸关闭以防止污垢进入到发射器和接收器镜头中。

2、重复精度

- (1) 聚焦式激光束: 2 σ ≤0.2 μm;
- (2) 最小可测量直径≤ Φ 0. 05mm;
- (3) 最大可测量直径≥ ϕ 100mm;
- (4) 防护等级: 不低于 IP67;
- (5) 光学装置保护: 机械光闸保护、吹气系统保护

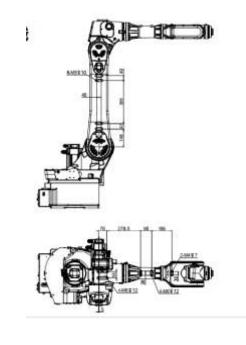
七、多关节机器人

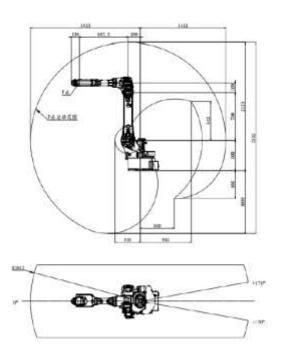
▲1. 机器人参数介绍

型号	多关节型机器人

控制轴数	6 轴			
安装形式	地面			
	J1轴	±-170°	206°/秒	
	J2轴	−100° ~155°	206°/秒	
动作范围	J3轴	-160° ~+86°	238°/秒	
	J4 轴	±170°	480°/秒	
	J5 轴	±130°	330°/秒	
	J6轴	±360°	407°/秒	
可搬运重量	≥35KG			
(手腕部)				
手腕部允许	J4轴	4.03kg.m ²	110.9N.m	
负载转动惯	J5轴	4.03kg.m ²	110.9N.m	
量	J6轴	1.51kg.m²	62N. m	
驱动方式	使用A	C 伺服电机进行 动	电气伺服驱	
重复定位精 度		\pm 0.04mm		
最大臂展	约 1810mm 约 275KG			
机器人质量				
防护等级	主体部分≥IP54,手腕部分≥			
例》 寸级	IP65			

设备安装面及外部管线





2. 机器人控制柜

- (1) 机器人控制柜的作用:
- ①机器人控制柜是机器人的运动控制中枢,可精准轨迹执行,实时解析编程指令,生成六轴同步运动轨迹(精度可达±0.1mm),也可以自适应负载变化(如搬运重物时动态调整扭矩输出)
- ②多轴协同驱动:集成伺服驱动器,对各关节电机进行闭环控制支持外部扩展轴(如轨道/转台),实现复合运动
- (2) 机器人控制柜电源输入要求:

电压: 三相交流 380-480V ±10%

频率: 49-61 Hz

功耗:约 3.3 kVA

防护等级: ≥IP54(防尘防水,适用于工业现场)

(3)控制系统

处理器: 多核实时控制模块

存储扩展: 支持HDD/SSD备份及程序存储

- (4) 控制轴数支持: 6个轴
- (5) 机器人控制柜通信接口:
- ① 协议兼容:通过PROFINET工业总线连接PLC,支持OPCUA实现跨平台数据互通
- ② I/0扩展管理:提供专用接口连接气动阀、传感器等外围设备
- ③ USB端口: ≥2个,用于程序导入/导出
- ④ RJ45端口: 支持KLI及网络扩展
- (6) 安全与诊断

状态指示: 多色LED灯

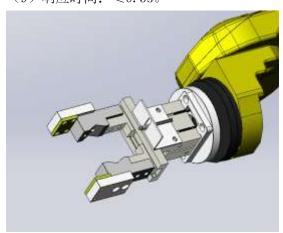
安全回路: 支持紧急停止、安全门监控等标准安全功能



控制柜图片

尺寸: 宽*深*高约为620mm*550mm*750mm

- 3. 机器人末端夹具
- (1) 数量: 1套;
- (2) 夹持力: 可调范围50~120N;
- (3) 适配工件尺寸: 适配生产零件, 直径50~120mm;
- (4) 材质: 铝合金;
- (5) 驱动方式: 双作用气缸或电缸;
- (6) 控制信号: 可与机器人通信;
- (7) 重复定位精度: ±0.1mm;
- (8) 工件重量: 1~15Kg;
- (9) 响应时间: ≤0.5s。



4. 气动虎钳

综合考量工件尺寸、机床类型、气源及与机器人集成,选用气动虎钳。气动虎钳通过压缩空气驱动钳口同步移动,实现工件自动中心定位的夹具,适用四轴、五轴、CNC 分度盘,立卧式 CNC 铣床等精密加工。适合 CNC 加工中心连续加工小型零件。

- (1) 虎钳钳口模块化,可快速替换,使用上更为灵活。
- (2) 支持定制软爪(如铜垫片),自行加工为所需尺寸, 保护精密工件表面。
- (3) 通过气路集中控制虎钳,与机器人配合实现无人操作,适合自动化和机器人集成
- (4) 虎钳中心重复定位精度达高≤0.1mm,可实现秒级夹紧/松开。



图片仪供参考

八、超声波清洗机

1. 清洗机相关参数

1. 有冼州相大奓釵				
参数项目	技术规格与要求			
额定总功率	≈2.5kW(超声+加热)			
内槽有效容积	60~100 L			
外形尺寸 (长*宽*高)	≤1200*1200*1800mm			
内槽数量	3 个			
内槽功能	槽1为超声清洗槽(强力去污,需要内循环),槽2为清水漂洗槽(去除表面彩六的清洗剂和浮污),槽3为干燥槽(加热吹干水渍)			
超声波发生器	数字式开关电源发生器,功率可调 (如 50%~100%)			
超声波频率	≈40 kHz			
换能器工艺	不锈钢外壳,进口 AB 胶粘接			
加热方式	内置不锈钢加热管(304 不锈钢)			
温度控制范围	室温到 80° C			
温控精度	± 3° C			

内槽材质	SUS304 不锈钢,厚度≥1.0mm
外壳材质	冷轧钢板喷塑
保温层	基本保温处理
排水阀	标准球阀
控制面板	数显式控制,按键操作。
定时范围	1 - 99 分钟
安全防护	接地保护、过温保护、低液位保护
循环过滤系统	过滤网
电源	AC 380V ±10%, 50Hz (三相四线)

九、协作机器人

1. 协作机器人相关参数

参数项目	技术规格与要求
自由度	6轴
负载	≥20Kg
臂展	≥1777mm
重复精度	± 0.1 mm
安全	协作拖动模式、碰撞检测等 级可调功能
防护等级	≥IP54
工具端最大速度 (m/s)	≥3.2m/s
工作范围	轴 1/2/4/5/6: ±360° 轴 3: ±160°
最大速度	轴 1/2: 110 °/s 轴 3: 150 °/s 轴 4/5/6: 180 °/s
安装方式	任意角度安装
工作温度	0 - 50 ° C
法兰接口	ISO 9409-1-50-6-M6
法兰通讯	2 DI, 2DO, 24VDC, RS485

2. 协作机器人控制柜相关参数

参数项目	技术规格与要求
安全设备	手持使能 1 路 / 手持急停 1 路
拖动示教功能	拖动方式: 笛卡尔空间 / 轴空间 拖动示教功能 示教方式: 点位 / 连续轨迹

	防护等级	≥IP20	
	电控柜 I/0 端口	16DI (PNP), 16DO (PNP), 4AI,4AO, 五路急停输入	
	电控柜 I/0 电源	24VDC, 2A	
	通讯	TCP IP, Modbus TCP, RS485	
	电源	AC:100~240V 47-63 Hz/ DC: 48V(-15%~+0%)	
	3. 机器人末端夹具		
	(1) 数量: 1个;		
	(2) 夹持力: 可调	月范围50~120N;	
	(3) 适配工件尺寸	·: 适配生产零件,直径50~120mm;	
	(4) 材质: 铝合金	<u>;</u>	
	(5) 驱动方式:双	仅作用气缸或电缸;	
	(6) 控制信号: 可	「与机器人通信;	
	(7) 重复定位精度: ±0.1mm; (8) 工件重量: 1~15Kg;		
	(9) 响应时间: ≤	(0.5s.	
▲商务要求	'	,	1
合同签订日期	中标通知书发出	后 25 日内。	

合同签订日期	中标通知书发出后 25 日内。		
交货(实施)时间	自合同签订后 20 个工作日内供货并安装调试完成。		
交货地点或服务 地点	南宁市昆仑大道 1258 号广西交通职业技术学院内。		
验收标准	1. 检查供货范围或服务范围		
	产品到达现场后,中标人应在采购人单位人员在场情况下当面开箱,共同清点、		
	检查外观,作出开箱记录,双方签字确认。中标人应保证货物到达采购人所在		
	地完好无损,如有缺漏、损坏,由中标人负责调换、补齐或赔偿。		
	2. 中标人应提供完备的技术或服务资料、装箱单和合格证等,并派遣专业人员		
	进行现场安装调试。验收合格条件如下:		
	2.1 货物或服务技术参数与投标文件中响应表或证明材料一致,性能或指标达		
	到规定的标准。否则,以实际货物或服务技术参数与响应文件响应表参数或证		
	明材料比较,按如下情况处理:		
	(1) 投标文件响应表或证明材料中满足或优于的技术参数, 在验收时实际不满		
	足技术参数要求的,视为中标人违约,采购人有权终止合同拒收货物,并追究		

供应商责任, 同时报财政部门备案。 (2) 投标文件响应表或证明材料中优于的技术参数, 在验收时实际仅满足并未 优于技术参数要求的,视为中标人违约,采购人有权终止合同拒收货物,并追 究供应商责任,同时报财政部门备案。 (3) 投标文件响应表或证明材料中满足的技术参数,在验收时实际优于技术参 数的要求,以满足技术参数的要求验收。 (4) 投标文件响应表或证明材料中优于的技术参数, 在验收时实际也优于技术 参数的要求, 但没有达到响应表或证明材料中优于的程度, 视为中标人违约, 按合同约定违约条款处理,并由采购人与供应商协商按是否满足要求验收。 (5)实际货物与响应货物型号不一致的,验收时不论实际是优于还是满足技术 参数的要求,采购人均有权终止合同拒收货物。如影响货物或服务的使用、质 量、档次及采购人需求的,还可视为供货商违约,追究中标人责任,同时报财 政部门备案。 2.2 技术或资料、装箱单、合格证等资料齐全。 2.3 在测试或试运行期间所出现的问题得到解决,并运行或工作正常。 2.4 在规定时间内完成交货及验收,并经采购人确认。 3. 产品或服务在安装调试并试运行符合要求后,才作为最终验收。 4. 中标人提供的货物或服务未达到谈判文件规定要求,且对采购人造成损失的, 由中标人承担一切责任,并赔偿所造成的损失。 5. 采购人需要制造商对中标人交付的产品或服务(包括质量、参数等)进行确 认的,制造商应予以配合并出具书面意见,相关配合事项由中标人与制造商协 调。 6. 产品包装材料归采购人所有。 采购人在中华人民共和国境内使用供应商提供的产品及服务时免受第三方提出 知识产权 的侵犯其专利权或其它知识产权的起诉。如果第三方提出侵权指控,中标人应 承担由此而引起的一切法律责任和费用。 售后服务费用包含在报价中,售后服务内容包含但不限于以下内容: 1. 送货上门、提供产品工程师现场安装、安装调试服务和技术培训。 售后服务 2. 质保期内提供上门培训。

- 3. 质保期内中标人为采购人提供以下技术服务:
- (1)提供远程技术服务及运维服务。中标人为采购人提供技术援助以电话、QQ、Email、微信等,解答采购人在使用中遇到的问题,提供7天×12小时服务,及时为采购人提出解决问题的建议。
- (2) 现场响应: 采购人遇到使用及技术问题,电话咨询不能解决的,中标人须在 2 小时内到达现场进行处理, 4 小时内解决问题,确保各项货物及服务正常运行。质保期内同一问题 3 次修复仍无法解决的,承诺负责更换。
- 4. 在质保期内,如果中标人的产品或服务升级,中标人应及时通知采购人,如 采购人有相应要求,中标人应对采购人购买的产品进行升级。质保期满后不升 级不影响原有软件功能正常使用。质保期满后,软件升级费用由供应商承担, 包含在投标总价中。
- 5. 质保期满后仍需维护的,中标人在设备年检或校准过程中提供全面协助,并 提供终身维护服务和技术咨询服务,以不高于提供上述售后服务时市场同类服 务的最优惠价格提供维修、备件更换。
- 6. 技术要求中的售后服务内容。
- 7. 其余按供应商承诺。
- 1、本项目履约保证金的金额: 合同金额的 5%(如中标人为中小企业则为合同金额的 2%);
- 2、履约保证金的形式:供应商可以选择电汇、转账、支票、汇票、本票、保函等形式缴纳或提交。
- 3、履约保证金未足额缴纳或保函有效期低于合同履行期限(即签订采购合同之日起至履行完合同质保期限之日止)或不是无条件保函的,均视为无效履约保证金,自中标通知书发出之日起25日后仍无法提供符合要求的履约保证金缴纳凭证的,视为中标人放弃签订合同。
- 4、保证金缴纳的账号信息:

开户名称:广西交通职业技术学院;

开户银行:中国建设银行南宁园湖北路支行;

银行账号: 45050160435309888999;

5、履约保证金在质量保证期过后,中标人提供履约保证金缴款凭证、退付意见

履约保证金

书,采购人于5个工作日内无息退还(扣除违约金后)。
1. 中标人按采购合同交货并安装调试完成后或服务完成后,采购人签署项目验
收书;
2. 采购人与中标人签订合同后,采购人应在合同生效后 10 个工作日内向中标
人支付合同金额 30%的预付款;中标人交付货物并经采购人验收合格后,采购
人 10 个工作日内向中标人支付剩余合同款。每次合同款支付前,中标人应向采
购人提交等额发票。
3. 票据要求: 中标人必须按照采购人要求提供真实、有效、合法的正式发票。
一旦发现中标人提供虚假发票,除须向采购人补开合法发票外,采购人有权向
税务机关投诉, 并扣除全部履约保证金。
4. 本合同使用货币币制如未作特别说明均为人民币。
1. 本次报价须为人民币报价,包含:产品价、运输费(含装卸费)、保险费、
安装调试费、税费、培训费、产品检测费、产品质保期内维护等费用。对于本
文件中明确列明必须报价的货物或服务,供应商应分别报价。对于本文件中未
列明,而供应商认为必需的费用也需列入总报价。在合同实施时,采购人将不
予支付中标人没有列入的项目费用,并认为此项目的费用已包括在投标总报价
中。
2. 单项报价及总报价超出预算金额的,否决其响应。
按国家有关产品"三包"规定执行"三包",质保期自货物验收合格之日起计算,
全部产品质保期不少于3年。(若采购需求中各分项产品技术参数中特别提出
质保期要求的,按采购需求参数中的质保期要求执行;若产品制造商或部件制
造商承诺的质保期更长的,按制造商承诺的质保期进行质保),质保期满后仍
需维护的,系统维护费用由供应商承担。
CNC 数控铣床
投标人可根据评分标准在投标文件中提供项目实施方案、售后服务方案、信誉

# /4	(1) 其他未尽事宜由供需双方在采购合同中详细约定。
其他	(2) 标注"▲"的条款必须满足,如存在负偏离将导致响应被否决。