一、设备参数及预算

序号	品名	技术要求	单位	数量	单价（元）	总价（元）
1	轮足智能车	一、功能要求 1、轮足机器人支持多种遥控方式，可进行弹跳、单边桥等多种环境； 2、搭载香橙派 5 与高清摄像头，支持 opencv 与深度学习算法； 3、开放软硬件接口，支持二次开发，满足个性化与科研需求； 4、适应复杂环境，机器人可在多地形中进退自如； 5、额定负载 2kg，最大移动速度可达 2m/s。 二、技术参数 1、产品尺寸：长≥55cm、宽≥44cm、高：30～58cm； 2、主控制器：CPU≥8 核 64 位处理器、配有 GPU、NPU≥3 TOPS@INT8、内存≥4GB、板载 WiFi 6 + 蓝牙 5.4、外设接口至少包含：1*HDMI 2.0\1*4-lane MIPI DSI\1*2-lane MIPI CSI\1*4-lane MIPI CSI\1*USB3.0\3*USB2.0\40pin 扩展排针\1*千兆以太网口； 3、电机：额定电压≥24V、电压范围：12～56V、额定功率≥252W、额定电流≥10.5A、额定扭矩≥5.00 N.m、极对数≥14 Pairs、减速比≥8:1、轴向最大负载≥200 N、通信协议：CAN & CANopen、编码器≥12 位磁性旋转位置传感器、分辨率≥12 位、测量范围：0°～360°、精度≥±3cm（0~6m）、工作电压≥3.3V、工作电流≥6.5mA、通信接口：I²C/PWM； 4、IMU 模块：姿态角静态精度≤0.5°、角度分辨率≤0.0055°、非线性度：±0.1%、陀螺仪测量范围≥±2000°/s； 5、电池规格：电池电压≤24V、额定容量≥4000mAh、放电倍率≥75C； 6、摄像头：RGB 像素≥1920x1080@30fps、深度最大分辨率≥	组	1	30000	30000

		1280*800@30fps、最大帧速≥30fps、工作范围：0.25m～2.5m、接口：USB2.0； 7、驱动核心板：CPU≥2 核、主频≥240 MHz 、内存≥520 KB、外设接口至少含有：34 个可编程 GPIO ，3*UART，4*SPI，2*I2C，2*I2S，12 位 SAR ADC； 8、网络模块：类型：Wi-Fi 6 + 蓝牙双模组合芯片、Wi-Fi 标准：IEEE 802.11a/b/g/n/ac/ax、Wi-Fi 频段：2.4GHz 和 5GHz、天线配置：2T2R (2 发 2 收)； 9、软件：操作系统：ubuntu24.04、机器人操作系统：ROS2_humble、编程语言：python3.12。 10、★ 投标设备需支持参加国家级大学生学科竞赛，投标设备需提供全国大学生智能汽车竞赛参赛平台证明。 11、★ 投标设备需配套学习使用手册，投标文件需提供配套学习手册的截图证明。				

二、报价要求

1. 报价含设备本体、运费、安装调试、培训、质保、税费等全部费用。
2. 报价为一次性不可撤销报价，不接受备选方案；偏离关键参数视为无效报价。