

采购清单

采购单位		宝鸡文理学院			备案函号		ZCBN-省本级-2026-08152	
项目名称		宝鸡文理学院高精度视觉线性模组系统采购项目						
政府预算资金		¥ 0.00			财政专户管理资金		¥ 0.00	
单位资金		¥ 496,000.00			保障性资金		¥ 0.00	
序号	品名	采购标的	单价	数量	单位	总价	技术参数	
1	其他机械设备	高精度视觉线性模组系统	496,000.00	1	套	496,000.00	1. 线性模组 最大行程1.2-1.3m，线性模组总长度≤2.5m，重复定位精度±0.1mm，最大速度1m/s；额定负载100kg。 防尘组件：风琴护罩+全封闭金属护板。 运动控制系统：配备伺服电机与减速器，可构成协作机械臂的第七轴，形成七自由度联动。 润滑方式：自动集中供油润滑导轨和齿轮。 2. 协作机械臂 1套 六自由度，最大负载：不小于16kg；重复定位精度：不低于±0.03mm；机械臂重量：<40kg。 传感设备：关节力测量分辨率，x-y-z，0.1N； 关节力矩测量分辨率，x-y-z，0.02Nm；末端力矩传感：EtherCAT接口，自重≤400g，末端力测量量程，0-200N，末端力测量分辨率，x-y-z，≤0.2N；末端力测量量程，0-10Nm，末端力矩测量分辨率，x-y-z，≤0.01Nm。机械臂上TOF相机，分辨率≥1920 ×1080，帧率≥15fps；全局3D相机2台，分辨率≥1280×800，帧率≥25fps 末端工具（2套）：（1）可编程二指电夹爪，支持ROS2，单侧夹持力45-160N，最大负载≤3kg，行程不低于90mm，位置重复精度不低于±0.05mm，自重≤1kg。（2）单侧夹持力30-100N，最大负载不低于1.5kg，总行程不低于30mm，位置重复精度不低于±0.05mm。 配备原装示教器、控制柜，连接控制柜电缆长度 4m以上，满足控制柜置于线性模	

							组之外。支持Python3.8以SDK，提供URDF。 3. 数据采集设备1套 主从臂设备，6自由度，工作半径500-700mm，自重≤5kg，直流供电，控制方式：拖动示教/API/上位机。适配Python开发环境，兼容ROS1、ROS2，并提供URDF模型，支持Gazebo、IssacSim仿真环境。附件含示教控制器、电夹爪、桌面固定器，3D数采相机。 4. 系统主机及模型训练推理设备 处理器 Intel 5218×2，内存不低于128G 机械硬盘+固态硬盘2TSSD+16TSATA，显卡PRO500，23.8英寸显示器。
2							
3							
4							
5							