

政府采购合同

甲方（需方）：江苏省苏州技师学院

地址：苏州国际教育园北区学府路288号

联系人：潘毅

联系电话：0512-68717539

乙方（供方）：江苏汇博机器人技术股份有限公司

地址：江苏省苏州市工业园区方洲路 128号

联系人：郭文龙

联系电话：17625937179

根据采购编号 JSZC-320500-WYDL-G2025-0039 号响应采购文件及成交通知书，甲乙双方就此次成交的江苏省苏州技师学院国家级高技能人才培训基地工业机器人装调实训室建设项目事宜，签订本合同书。

一、项目名称：江苏省苏州技师学院国家级高技能人才培训基地工业机器人装调实训室建设项目。

二、合同标的物 and 合同价格

序号	货物名称	品牌	参数	数量	单价 (元)	总价 (元)
1	工业机器人装调实训平台	汇博	工业机器人装调实训平台以工业机器人基础技术为核心，包含气动技术、机械传动技术、机器人控制技术等，能够实现基于工业机器人本体的拆装动手实训与搬运装配操作实训，强化学生对工业机器人性能、原理、结构及典型元器件的认知，培养学生对工业机器人设备安装、编程、调试、维修、运行、管理的综合性技能。系统主要由易拆装工业机器人、操作平台、工业机器人底座、搬运码垛模块、轨迹模	8	142250	1138000

块、装配模块、打磨模块、快换工具模块、传送带模块、仓储单元模块、视觉检测模块、控制模块、人机界面、工业交换机、编程软件及设备、辅助模块、零件套装、故障设置模块及配套资源组成。可用于开展工业机器人示教与编程、工业机器人本体拆装、工业机器人操作与运维、工业机器人机器视觉集成与控制、工业机器人与 PLC 系统的集成与控制、工业机器人总线通讯与数据采集与应用等实训教学与技能认定考核。

实训系统输入电源: AC220V, 功率: 3kw

一、工业机器人

(一) 工业机器人本体

- 1) 串联关节型工业机器人, 自由度: 6DOF;
- 2) 工作范围(臂展): 545mm;
- 3) 额定负载: 3kg;
- 4) 重复定位精度: 0.03mm;
- 5) 驱动方式: 伺服驱动;
- 6) 轴1, 工作范围+170° ~-170°, 最大速度: 200°/s;
- 7) 轴 2, 工作范围+135° ~-80°, 最大速度: 200°/s;
- 8) 轴 3, 工作范围+65° ~-195°, 最大速度 : 200°/s;
- 9) 轴 4, 工作范围+190° ~-190°, 最大速度: 180°/s;
- 10) 轴 5, 工作范围+125° ~-125°, 最大速度 : 270°/s;
- 11) 轴 6, 工作范围+360° ~-360°, 最大速度 360°/s;

		<p>12) 安全功能: 具备安全停止 (使能)、紧急停止、 2 通道安全回路监测、手自动切换装置等。</p> <p>(二) 工业机器人控制柜</p> <p>1) 控制器类型: AC 伺服驱动集成控制柜, 支持高速数据处理与多任务调度;</p> <p>2) 支持外部轴扩展, 扩展外部轴数量: 2 个;</p> <p>3) 防护等级: IP54;</p> <p>4) 外形尺寸: 450*550*200 (宽*深*高, 单位: mm);</p> <p>5) 数字输入/输出接口: 16 路DI/DO 接口;</p> <p>6) 通信接口: 支持 3 种以上常用工业总线协议 (DeviceNet、TCP/IP、MODBUS TCP、Ethernet/IP、CAN/RS485/232、PROFINET 等多种工业总线通讯);</p> <p>7) 控制柜配置安全 IO, 包括门禁开关输入、外部急停输入、外部急停输出, 均为安全冗余双路信号;</p> <p>8) 接口的数量: 2 路编码器接口, 适用 25bit 以内的分辨率、最大信号频率为 4MHz 的编码器;</p> <p>9) 接口的数量: 2 路高速计数口, 最高计数频率为 100KHz;</p> <p>10) 编程方式: 示教器编程+离线编程。</p> <p>(三) 工业机器人示教器</p> <p>1) 配备 7 英寸触控屏与实体按键, 分辨率 1024*768;</p> <p>2) 支持示教编程与实时监控;</p> <p>3) 配备机器人常用按键模式: 选择开关、安全 (使能) 开关、急停按钮等;</p> <p>4) 防护等级: IP54;</p> <p>二、功能模块</p> <p>(一) 操作平台</p> <p>1) 操作台尺寸: 1230 × 1160 × 870mm;</p> <p>2) 碳钢整体式焊接框架/喷漆处理或铝合金框架,</p>		
--	--	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	--	--

表面铺设铝型材方便安装;

3) 平台内部安装有降温装置;

(二) 工业机器人底座

1) 碳钢或铝合金材质;

2) 表面喷塑处理;

3) 与工业机器人及操作平台匹配。

(三) 搬运码垛模块

1) 码垛位置: 20 个;

2) 码垛台面尺寸: 300 × 300 × 150mm (长 × 宽 × 高);

3) 零件容量: 20 个。

(四) 轨迹模块

1) 作业平面: 支持 3 种以上倾斜角度切换;

2) 运动轨迹: 轨迹运动、圆弧运动、凹凸字形图案等;

3) 运动方式: 坐标平移、坐标旋转;

4) 标定方式: TCP 标定;

5) 外形尺寸: 300 × 300 × 150mm (长 × 宽 × 高)。

(五) 装配模块

1) 功能: 包含双向定位气缸, 可精确定位装配物料位置;

2) 定位方向: 包含 X、Y 两个方向定位;

3) 外形尺寸: 300 × 200 × 100mm (长 × 宽 × 高)

(六) 打磨模块

1) 调试模式: 电源 3 挡及以上调速;

2) 转速: 1000r/min;

3) 电机功率: 50W;

4) 砂带尺寸: 30 × 330mm;

5) 支持电机正反转, 带打磨轮或皮带;

		<p>6) 配套底座及支架, 机身尺寸: 220 × 100 × 200 mm (长 × 宽 × 高)。</p> <p>(七) 快换工具模块</p> <p>1) 功能: 由 4 种夹具组成, 配合机器人完成机器人视觉分拣、打磨、轨迹、码垛、雕刻、打磨等功能;</p> <p>2) 配置快换公头、快换母头, 包含真空吸盘、轨迹画图、气动夹爪、雕刻打磨四种快换模块, 移动式底板;</p> <p>3) 台面尺寸: 300 × 300 × 180mm; 每个工位需配备传感器, 检测是否有工具;</p> <p>(八) 传送带模块</p> <p>1) 皮带输送线尺寸: 300 × 80 × 230mm (长 × 宽 × 高);</p> <p>2) 配备调速电机, 功率 10W</p> <p>3) 电机最大转速: 1000r/min</p> <p>4) 配置旋钮调速, 支持 I/O 控制</p> <p>5) 配套井式弹出式物料仓储设计, 底部采用气缸驱动弹出, 配有物料光电感应器。</p> <p>(九) 仓储单元模块</p> <p>1) 基于立式货架, 分层放置, 每个仓储放置有光电开关, 8 个仓位, 具有 2 层 4 列货架;</p> <p>(十) 视觉检测模块</p> <p>1) 彩色相机, 像素: 200 万像素;</p> <p>2) 光源: 白色漫射 LED 环形灯, 并配置光源调节功能, 能够设置光源 LED 的亮度及光源灯的开关等;</p> <p>3) 配有视觉支架等配件, 高度可调节;</p> <p>4) 视觉算法平台: 含软件许可; 满足对工件或被测物的视觉定位、查找、测量、缺陷检测、</p>			
--	--	---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	--	--	--

识别等应用需求, 包含: 测量、定位、标定、识别、缺陷监测工具。

5) 支持常用现场总线通讯: 与机器人、PLC 等配套。

(十一) 控制模块

- 1) 工作存储器: 100KB;
- 2) 24VDC 电源, 板载 DI14 ×24VDC 漏型/源型, DQ10 ×24VDC 及 AI2 和 AQ2;
- 3) 板载 6 个, 高速计数器和 4 个脉冲输出;
- 4) 可扩展信号板板载 I/O; 可扩展不少于 3 个通信模块用于串行通讯;
- 5) 可扩展不少于 8 个信号模块用于 I/O 扩展;
- 6) 0.04ms/1000 条指令; 2 个 RJ45 通讯端口用于编程、HMI 和 PLC 间的通信。

(十二) 人机界面

- 1) 显示屏尺寸: 7 寸;
- 2) 分辨率: ≥800×480;
- 3) 输入电压: 24±20%VDC;
- 4) 内存: 128M
- 5) 接口: 1 个 USB、1 个以太网接口;
- 6) 防护等级: IP65;

(十三) 工业交换机

- 1) 安装方式: 导轨安装
- 2) 8 个网口
- 3) 千兆交换机

(十四) 编程软件及设备

- 1) CPU 核心数: 6;
- 2) CPU 线程数: 12;
- 3) CPU 最大睿频频率 4.40GHz;
- 4) 内存: 16G, DDR4 以上性能;

		<p>5) 固态硬盘: 512G;</p> <p>6) 显卡内存: 2G;</p> <p>7) 显示器: 21 英寸;</p> <p>8) 安装好工业机器人、PLC、视觉等编程软件</p> <p>(十五) 辅助模块</p> <p>集成附件: 电气元件、气动元件(三联件、阀等)、网线等集成附件若干。</p> <p>配套工具:</p> <p>1) 扭矩扳手: 扭力扳手、铬钒合金钢;</p> <p>2) 活动扳手: 配套常用机器人拆装的套筒、及活动扳手套件;</p> <p>3) 卡簧钳(内、外) 卡簧钳;</p> <p>4) 工具箱/挂标: 放置工具及挂板套件;</p> <p>5) 电动螺丝刀套件;</p> <p>6) 润滑剂: 润滑脂(适用谐波减速器)、防锈喷雾;</p> <p>7) 配置满足可完整拆解机器人所需工具及挂板。</p> <p>(十六) 零件套装</p> <p>1) 零件种类: 3 种(方形、矩形、圆形、带字符)</p> <p>2) 方形零件颜色及数量: 红色, 9 个</p> <p>3) 矩形零件颜色及数量: 蓝色, 9 个</p> <p>4) 圆形零件颜色及数量: 黄色, 9 个</p> <p>(十七) 故障设置模块</p> <p>故障设置模块包含工业机器人及外围部件机械(含气路)、电气、参数设置故障, 每种故障不少于 20 个, 此模块提供故障设置方案, 待采购单位确认后改造。</p> <p>三、 配套资源</p> <p>(一) 配套工业机器人拆装仿真软件</p> <p>拆装软件平台基于数字化设计及 MR 互动的综</p>			
--	--	---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	--	--	--

		<p>合性软件,集成了3D模型设计、虚拟拆装模拟、知识解说制作、在线考核评估及多平台兼容发布等模块。用户无需编写代码,即可通过直观的图形界面完成复杂的设置与配置,轻松实现个性化3D仿真教学与培训方案的定制与发布。</p> <p>1) 软件能够自动形成对机器人平台的自动化拆装实训的评分、操作记录的功能;</p> <p>2) 软件功能:该3D设计软件采用低代码架构,支持用户自定义模型导入、模型编辑、模型设置、以及模型关节设置,能够基于该平台实现机械设备的模型导入、模型编辑、拆装工艺设置、仿真工程发布以及在线评分的功能;</p> <p>3) 3D模型导入与编辑:软件支持用户自定义模型导入与编辑,支持一键简化模型,能够支持多种模型格式,包含FBX、STEP、STP、IGS、IGES等格式,能够自定义模型名称、树状图、以及中心点等;</p> <p>4) 软件支持用户自定义设置拆装流程、拆装工具选择(包含螺丝刀、镊子、钳子、扳手等)、拆装图文提示以及拆装考核分数;</p> <p>5) 虚拟仿真在线WEB端管理平台可实现用户在线编辑上传、发布仿真资源(包含PDF实训手册、在线答题、仿真工程等),具有练习模式和考核模式,考核模式可自动化形成学生的操作过程记录以及最终考核分数。</p> <p>6) 具有工具选择、拆装步骤、拆装提示功能,提供PC端、或VR端、WEB端的仿真应用,并具有在线自动评分功能。</p> <p>7) 提供平台的本地化部署及安装,并承诺永久免费升级维护。</p>			
--	--	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	--	--	--

		<p>8) 拆装仿真软件中具有多款典型的工业机器人的结构认知和教学实训的仿真, 包含有工业六轴机器人、工业并联 delta 机器人、工业 SCARA 机器人以及四轴码垛机器人结构;</p> <p>9) 工业机器人核心零部件及外围器件拆装仿真, 提供以下仿真的 PC 端或 WEB 端、VR 端仿真资源包;</p> <p>(a) 谐波减速箱拆装仿真, 包含谐波减速原理动画、谐波减速箱拆装及认知仿真;</p> <p>(b) 行星减速箱拆装仿真, 包含行星减速原理动画、行星减速拆装及认知仿真;</p> <p>(c) 工业机器人快换夹具拆装仿真: 包含机器人末端夹具、工头及母头的快换模块拆装;</p> <p>(d) 双轴变位机拆装仿真: 围绕机器人点胶的外围双轴变位机系统的拆装仿真应用。</p> <p>(二) 配套工业机器人离线编程仿真软件</p> <p>1) 软件具有较好的交互性和兼容性, 能够根据电脑性能, 设置画面的高、中、低显示画面质量,</p> <p>支持中文、英文切换</p> <p>2) 电路仿真: 内置虚拟电气画图软件, 具有多种电气 2D 图库 (包含 PLC、电磁阀、气动阀、变频器、伺服驱动器等), 2D 电气图库能够对应到 3D 场景模型, 通过电路仿真能够建立虚拟工厂的驱动电路仿真设计;</p> <p>3) 虚拟传感器仿真: 软件中具有温湿度、光照度、噪音、大气压力、风速风向等传感器模型, 并能够设置随机数传感数据, 支持 PLC 通讯控制以及通讯数据采集;</p> <p>4) 虚拟视觉控制器: 配置虚拟机器视觉运动控制</p>		
--	--	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	--	--

		<p>软件, 支持高级编程语言及梯形图编程, 具有视觉检测以及 PLC 运动控制功能, 软件种内置虚拟 HMI 组态触摸屏功能, 虚拟示波器功能;</p> <p>5) 软件内置图形化机器人示教编程软件, 支持 Python 等编程, 具有急停、手动/自动切换、I/O、机器人示教等功能面板、集成 SCARA、Delta、六轴串联、四轴码垛多种机器人控制, 支持 Modbus TCP 等通讯功能;</p> <p>6) 机器视觉与运动控制集成案例; 提供轮廓提取机器人手分类、二维码识别分拣、手机液晶划痕检测 自动分拣、芯片引脚检测自动化分拣、OCR 文字识别自动化分拣的应用案例资源包。</p> <p>(三) 机器人数据采集软件</p> <p>机器人数据采集软件采用 C#语言进行开发设计, 支持多种不同品牌的机器人数据采集, 并将这些数据统一转换为 OPC UA 通用协议, 可保证数据传输安全性。软件可实时采集机器人 IO 信号、关节坐标等数据。为 MES 系统、数字孪生软件、数据可视化看板等第三方软件或系统提供机器人实时运行数据。软件功能:</p> <p>1) 支持不低于三种不同品牌机器人的数据采集;</p> <p>2) 软件支持开机启动, 可支持后台 自动运行, 可快速在界面切换不同品牌不同型号的机器人设备;</p> <p>3) 机器人数据采集周期在 10~100ms 以内, 可为三方软件提供可靠的机器人实时数据。软件运行时, 可实时显示当前数据采集周期, 可分析出最长和最短采集时间;</p> <p>4) 软件可设置将数据发送至同一台计算机的单个网卡和多个网卡, 可显示当前绑定网卡的 IP</p>		
--	--	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	--	--

		<p>地址和当前使用的端口号, 利用 OPC UA 协议实现机器人数据分发和共享;</p> <p>5) 软件界面可实时显示当前连接机器人的 IO 列表和当前信号状态, 当前 OPC UA 服务打开状态, 机器人当前连接状态和实时关节坐标;</p> <p>6) 软件可设置参数, 自动对机器人进行坐标转换, 保持与实际位置情况一致;</p> <p>7) 软件可将用户设计的采集对象、软件使用端口、监控 IP、连接的机器人型号等参数进行保存, 下次打开可自动进行还原用户配置信息进行工作。</p> <p>8) 软件采用序列号或加密狗授权, 支持对每台电脑进行单独授权。</p> <p>(四) 配套竞赛管理系统</p> <p>1) 投标单位有丰富的省级及以上技能竞赛承办、协办经验, 能够为采购单位赛事承办和选手训练提供技术支持。</p> <p>2) 提供竞赛管理软件, 包含裁判员、选手信息管理模块, 抽签加密模块, 成绩管理模块等。</p> <p>(五) 配套教学资源</p> <p>1) 实训指导书、配套教学 PPT: 包含设备所有模型的常用实训项目;</p> <p>2) 纸质教材;</p> <p>3) 操作手册;</p> <p>4) 线上教学资源;</p> <p>5) 样例程序;</p>			
<p>合同价格 (大写) 人民币壹佰壹拾叁万捌仟元整 (¥1138000.00 元)</p>					

本合同价格包括: 全部设备及其安装所需的辅材、备品、备件、专用工具、包装、运输、吊装、安装、损耗、调试、系统的设计、与相关硬件配套的软件系统和集成、检测、验收、试运行、人工、机械、仓储、保险、劳保、各种税费、专利技术、技术支持与培训、质保、售后服务与维护及相关劳务支出等所发生的全部费用, 以及乙方企业利润和政策性文件规定

及合同包含的所有风险、责任等各项应有费用以及其它乙方认为应纳入的一切费用。

三、乙方负责完成甲方的江苏省苏州技师学院国家级高技能人才培训基地工业机器人装调实训室建设项目，下列文件为本合同不可分割部分：

- ① 成交通知书；
- ② 乙方的响应文件；
- ③ 乙方在响应过程中所作的其它承诺、声明、书面澄清等；
- ④ 响应文件及其附件；
- ⑤ 合同附件。

四、标的物交付

1、交付期限：自合同签订生效后一个月内由乙方免费运输货物至甲方指定地点完成安装、调试并使其运行正常，直至建设完成，实训中心正常使用。

2、交付地点：甲方指定地点。

3、交付方式：现场交货。

4、乙方在交货时须向甲方提供以下资料：

4.1 提供一套设备资料（中文至少两套）：主要部件及设备参数表（列出清单）、操作手册，维修手册，设备主要外购件使用维修说明书和制造厂家名称易损件、附件、备件清单（如果有），甲方要求提供的其他材料

4.2 提供设备、材料的装箱清单、出厂前的测试报告和产品合格证书。

五、付款步骤

1、合同签订生效后的一个月内，甲方向乙方支付合同总额的 30%预付款，待整个项目完成并经甲方验收合格后 10 个工作日内，甲方向乙方支付合同款的尾款。付款时，乙方应向甲方提供以下资料：

A、合格的发票；

B、由甲乙双方签章的《政府采购合同履行验收报告》。

2、付款方式：银行电汇或转账。

六、质量：

1、乙方应按照采购文件的有关规定提供合格的标的物；

2、标的物质量出现问题，乙方负责包修、包退、包换，费用由乙方承担；

3、标的物的验收包括：数量、质量、性能和乙方承诺的其它指标。

七、检测、验收要求（根据采购文件要求、乙方的投标文件及国家有关规定验收通过）：

1、政府采购合同约定的履约验收条件达到时，甲方应当在 5 个工作日内启动履约验收工

作，并向乙方发出《政府采购履约验收通知单》；在政府采购合同约定的履行验收条件达到时，乙方可以主动联系甲方启动履约验收工作。

2、验收步骤：

第一步：对所有材料、设备验收：

所有主材、辅材、设备进场前须提前通知甲方，由甲方或委托第三方对其进行检测验收合格后方可进行实施，验收内容包括但不限于标的物的品牌、型号、规格、性能、数量、外观、随机资料、包装及技术资料、文件（如装箱单、保修单、随箱介质等）。

第二步：待项目所有产品安装调试完毕、整体建设完成后，对整个项目的验收。

乙方所供产品必须与投标文件中承诺的技术规格、品牌、型号、配置及质量标准完全一致，若出现验收不合格的情况时，则甲方以书面形式通知乙方在规定的时间内更换符合要求的产品；逾期未更换的，甲方可解除合同并追究赔偿责任，并不予结算相关费用，相关损失和责任由乙方承担。

3、如双方对验收结果有分歧，则以苏州市技术监督局的检验结果为准，检验费由有过失的一方支付。

八、质量保证和售后服务要求：详见乙方投标文件。

1、质量保证

1.1 所有报价产品应是全新的、未使用过的、原包装未拆封的商品，完全符合采购规定的质量、规格和性能的要求并符合国家质量标准；其质量及各项技术标准应当符合国家相关产品标准或行业标准，并符合出厂检验标准；非标准设备按招标文件约定的技术要求和规范。

1.2 如乙方提供的产品质量不能符合相应的中国国家标准及行业标准，甲方有权要求降价/换货/退货/拒收部分甚至整批货物，乙方对此承担全部责任并应赔偿甲方因此所遭受的损失。

2、售后服务

所有设备提供免费质保期一年，自验收合格之日起计算。在质保期内发生的任何技术和机械上的问题，设备提供商全权负责，并是免费和无偿的，包括零部件的更换。提供 7*24 小时运维服务，投标单位应以优良的服务态度，便利、快捷的方式在 1 小时内响应需方提出的维修服务要求，在 8 小时内赶到现场，24 小时内处理完毕，以确保用户正常工作。投标单位应严格遵守服务合约，项目完成以后，如甲方有需要乙方配合的服务，乙方必须予以配合，协助甲方完善项目内容。

九、所有权及知识产权：

乙方应保证对其提供的产品享有完全的、合法的所有权及知识产权，乙方应保证甲方在

使用过程中免受第三方提出侵犯其知识产权或其他合法权益的起诉或主张。如果发生此类问题,乙方应负责交涉,且一切经济和法律責任均由乙方承担。

十、税费

1、根据国家有关税务法律、法规和规定,乙方应该交纳的与本合同有关的税费由乙方承担。

2、本合同价格为含税价。乙方提供的设备、技术资料、服务、进口部件等所有税费,已全部包含在合同价格内,由乙方承担。

十一、提出异议的时间和办法:

1、甲方在验收过程中,应当于双方约定的检验期间内将服务质量不符合约定的情况及处理方式以书面方式通知乙方。

2、如果甲方在验收期满后既不出具验收合格证明又未提出书面异议的视为乙方提供服务符合合同规定。

3、乙方应在收到甲方书面异议后七天内负责处理问题,否则将视为默认甲方提出的异议和处理意见。

十二、违约责任

1、甲方违约责任及违约金支付:

①在合同生效后,甲方无正当理由要求终止服务的,应向乙方偿付合同总价款的5%作为违约金,违约金不足以赔偿损失的,乙方有权要求甲方补足。

②甲方无正当理由逾期付款的应按照合同总价金额的每天万分之四支付合同总价违约金。

2、乙方违约责任及违约金支付:

①乙方不能提供货物的,或货物不合格从而影响甲方按期正常使用的,应向甲方偿付合同总价款5%的违约金,违约金不足以赔偿损失的,甲方有权要求乙方补足。

②乙方逾期提供货物的,应与甲方部门协商,甲方仍需求的,乙方应立即提供货物按照合同总价的每天万分之四支付逾期违约金,同时承担甲方因此遭受的损失费用。

3、本合同项下甲方的损失包括但不限于因乙方原因造成甲方委托第三方提供服务产生的费用、第三方索赔、政府主管部门罚款、仲裁/诉讼费、律师费、公证费、鉴定费、执行费、保全费、诉责险费用、调查费、差旅费等一系列费用,全部由乙方承担。

十三、不可抗力

1、因不可抗力不能履行合同的,根据不可抗力的影响,部分或者全部免除责任。但合同一方迟延履行后发生不可抗力的,不能免除责任。

2、合同一方因不可抗力不能履行合同的,应当及时通知对方,以减轻可能给对方造成的损失,并应当在合理期限内提供证明。

十四、合同的解除和转让

1、甲方和乙方协商一致,可以解除合同。

2、有下列情形之一,合同一方可以解除合同:

(1) 因不可抗力致使不能实现合同目的,未受不可抗力影响的一方有权解除合同。

(2) 因合同一方违约导致合同不能履行,另一方有权解除合同。

(3) 有权解除合同的一方,应当在违约事实或不可抗力发生之后三十天内书面通知对方以主张解除合同,合同在书面通知到达对方时解除。

3、合同的部分和全部都不得转让。

十五、争议解决方法

1、因本合同产生的或与其有关的任何争议或分歧,包括本合同的成立、解释、效力、终止或履行等有关的任何问题,均适用中国法律。

2、因本合同所发生的或与本合同有关的一切争论、争议和要求,包括关于本合同的存在和有效性的争议,协议双方应通过友好协商解决。若不能协商解决,任何一方均应当向甲方所在地人民法院提起诉讼。

十六、其它

1、合同经招标代理机构加盖骑缝章,甲乙双方法定代表人或其委托代理人签字并加盖公章(或合同章)生效。

2、合同在执行过程中出现的未尽事宜,双方在不违背本合同和采购文件的原则下协商解决,协商结果以书面形式盖章记录在案,作为本合同的附件,与本合同具有同等效力,但需提交甲方一份备存。

3、本合同一式陆份,甲方贰份、乙方贰份,政府采购监督管理部门壹份,采购代理机构各壹份。

甲方(盖章):

乙方(盖章):

法定(授权)代表人(签字):

法定(授权)代表人(签字):

日期:

日期:



Handwritten signatures and dates: 2025.12.20 and 2025.12.20.