

# 产品采购合同

合同编号: YNLN-2023091801

甲方: 云南灵脑智能机器人有限公司

乙方: 北京朗润惠泽智能科技有限公司

根据《民法典》及其他相关法律的规定, 经甲、乙双方共同协商, 就甲方向乙方采购机器人实验设备签订本合同, 并共同遵守。

## 一、产品名称、型号、数量及价格(含13%的增值税发票):

序号	产品名称	型号	数量	单位	单价	小计	备注
1	六足仿生机器蜘蛛开发平台	箱体外观 中性空白	9	套	8600	77400	赠送1套推广演示样机
2	模块化人型机器人	箱体外观 中性空白	5	套	3350	16750	赠送1套推广演示样机
合计		小写: 94150.00元 大写: 玖萬肆仟壹佰伍拾元整					

## 二、收款信息:

公司名称: 北京朗润惠泽智能科技有限公司

开户行: 中国建设银行股份有限公司北京生命园支行

帐号: 11001048600052519369

三、合同签订后甲方备货期14个日历天, 发货前通知甲方支付100%货款, 计94150.00元。

三、售后及培训: 安排技术人员协助甲方完成培训, 售后按照出厂标准执行。

乙方技术人员: 李炎埔电话: 18519754368

## 四、甲方的权利和义务

1. 甲方应按本合同约定支付合同价款。
2. 甲方应向乙方提供为完成工作所需要的信息、资料和其他相关协助。
3. 甲方有权随时了解乙方的工作进展情况。
4. 在不影响甲方及第三人正常工作时, 有权要求乙方在一定的合理时间内部署、调试、测试或开发等工作。

## 五、乙方的权利和义务

1. 乙方负责完成服务约定的所有内容。
2. 乙方提供的软、硬件等所有建设内容, 若发生与第三方知识产权、专利权或著作权等法律纠纷, 均与甲方无关。

3. 在整个项目实施过程中，乙方的公司变动、人员调动等不应影响本合同的正常履行；乙方应严格遵守甲方各项规章制度及安全规范，若发生安全事故，并对甲方或第三方造成财产损失或伤、亡事故的，由乙方承担赔偿责任。

## 六、违约责任

以《民法典》和其它有关法律、法规规定为准，无相关规定的双方协商解决。

## 七、其他约定

1. 若实施过程中遇到不可抗力而致使项目无法按时完成，则不可抗力发生至排除的时间不计入工期，工期相应顺延。任何一方因不可抗力不能履行合同或造成延迟履行合同的，应在不可抗力事件发生之日起采取妥善措施减轻可能造成的损失，并于三日内通知对方不能履行或不能完全履行的理由，并取得对方认可，否则不能免除本合同约定的责任。

2. 本合同发生争议时，双方友好协商解决；协商不成时可向甲方所在地仲裁委员申请仲裁，或向甲方所在地人民法院提起诉讼。

3. 本合同经甲、乙双方签字盖章生效；一式两份，甲乙双方各执壹份，具有同等法律效力，电子合同具有同等法律效率。

4. 未尽事宜，双方协商签订补充协议，补充协议具有与合同同等的法律效力。

甲方：云南灵脑智能机器人有限公司  
(盖章)  
委托代理人(签字)：程淑华  
电话：0871-68356737 或 13312550405  
传真：0871-68356737  
邮编：650106  
时 间：2023年9月18日

乙方：北京朗润惠泽智能科技有限公司  
(盖章)

地址：委托代理人(签字)：程淑华  
电话：15811111602  
时 间：2023年9月18日

## 备注：

### 1、云南灵脑智能机器人有限公司开票资料

名称：云南灵脑智能机器人有限公司  
纳税人识别号：91530100MA6K800T7F  
地址 电话：云南省昆明市高新区新发村鼎易天城 8 幢  
第 18 层 1804 号 0871-68356737  
开户银行名称及账号：中国银行昆明海源北路支行 137248734969

2、收货信息：昆明高新技术产业开发区科园路鼎易天城 9 幢 A 区 903 号，冯强  
18487345657

## 附件：产品参数

1	六足仿生机器人蜘蛛开发平台	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 全身 18 个数字伺服马达，型号为 SH15-M，动态扭矩达到 15kg·cm 静态扭矩达到 21kg·cm；</li> <li>2. 15. 打开时：直径：660mm； 身高：130mm； 质量：1.56kg，收起时：直径：300mm； 身高：210mm； 质量：1.56kg；</li> <li>3. 支持 C 语言和汇编语言混合编程体系，编译方便；</li> <li>4. 采用 ISP 烧写方式，可烧写 1 万次以上；</li> <li>5. 中高阶用户可以为该系统增加各种传感器，例如例如光强度传感器、集成温度传感器、声音传感器、红外传感器等；也可加装视觉系统，进行目标跟踪，满足用户的研究需求；</li> <li>6. 控制板采用完全表贴工艺；CPU 为 STC125A60S2 系列芯片，有 24 个输出端，可以同时联动控制 24 个数字伺服电机；</li> <li>7. 具有 8 路 GPIO 数字端口；</li> <li>8. 组装容易：约花 6 个小时可以完成组装；</li> <li>9. 升级可以连接国际标准航模遥控器、无线手柄；</li> <li>10. 配有无线模块及无线群控收发器，可以通过蓝牙通讯使用手机和平板电脑进行操控，支持安卓苹果双系统 APP 操作；</li> <li>11. 控制板采用 STM32 系列单片机，大部分元器件采用全表贴工艺；</li> <li>12. 控制板上内置 3 轴加速度计和 3 轴陀螺仪，使用 miniSD 卡存储动作及音乐数据，数据量高，可靠性强。同时主控制板内置 MP3 功能播放系统和蓝牙通讯模块；</li> <li>13. 485 舵机接口： 5 个，理论可同时控制舵机数量为 254 个，TTL 舵机接口： 5 个；</li> <li>14. 喇叭： 可同时连 2 个 8 欧 3 瓦，串口数量：预留 3 个 TTL，三维软件操作接口：标准 USB 接口</li> </ol>
2	模块化人型机器人	<p>*规格：身高：360mm、重量：约 1.5 公斤(含电池)、关节：共 17 个关节、头：1 个自由度、双手 6 个自由度、双脚 10 个自由度。采用 4 个及以上的智能型伺服电机、1 个控制器、充电电池组成。</p> <p>*智能伺服电机也可以 200 度转动，智能伺服电机负载≥15KG 扭力。</p> <p>与电脑连接方式：国标串口 RS232C（建议采用 USB 转 232）。装载新型机器人专用伺服马达及控制器。</p> <p>*可将全身关节扩增至 24 个，附专用锂聚合物充电电池及 AC 充电座器。主要机能：提供动作设定的教学模仿功能，可在 PC 上用鼠标操作，可立即测试运作；</p> <p>*1. 二次开发可增加 7 个自由度，便于 DIY 用户增加其他关节机构。</p> <p>2. 电池仓内可以同时安装 2 节锂电池，用来增加续航能力。</p> <p>3. 为了确保机器人在启动时有敏锐的动作及强而有力的扭转力，机器人搭载了 2200 毫安锂聚合物电池。使用时间达 1.2-1.5 小时。</p> <p>*5. 搭配教学模仿功能呈现出细腻的效果，各个自由度及各个动作的指定，可利用控制板上的个别滑杆随心所欲的设定，显示运转数据，从指定动作的位置、速度到变化度，都可利用控制板传动并定量显示。</p> <p>6. 每一度动作角度的指定时，可一面确认数值一面执行。</p> <p>7. 带有动作间自动插补功能，使动作运转连续顺滑，以一个动作而言，最多可有 100 个姿势，在姿势与姿势之间会以指定的速度自动地补齐不完美的部分，每组最多可记忆 80 个动作，总共 25 组。</p> <p>8. 各零件的设计十分精准，只要将螺栓拧进即可组装完成；</p> <p>*9. 编程软件采用内嵌式三维动画仿真设计，设计理念及技术水准与国际同步；</p> <p>*10. 机器采用红外遥控方式，升级可支持两种遥控方式包括（蓝牙遥控、无线手柄遥控、）特种硬质铝合金磨砂材质。</p> <p>*11 微积分动作函数底层源代码开源。装有 1 颗三轴加速度计姿态模块，*开启陀螺仪后摔倒后自动爬起。板载 2 片 512KbitROM 存储器。支持汇编语言与 C 语言混合编程。Windows3D 图形化综合编程界面。搭载 4Gbit 容量 MP3 语音模块。</p> <p>*12 配有红外遥控器*1、铝箱*1、USB 数据线*1、充电器*1。</p>