**机电一体化技术专业1+X证书考核点建设 **公开招标招标公告****

     项目概况
     受厦门海洋职业技术学院委托，厦门市华沧采购招标有限公司对[350200]HC[GK]2022066、机电一体化技术专业1+X证书考核点建设组织公开招标，现欢迎国内合格的供应商前来参加。
    机电一体化技术专业1+X证书考核点建设的潜在投标人应在福建省政府采购网(zfcg.czt.fujian.gov.cn)免费申请账号在福建省政府采购网上公开信息系统按项目获取采购文件，并于2022-10-20 09:15（北京时间）前递交投标文件。

一、项目基本情况
  项目编号：[350200]HC[GK]2022066
  项目名称：机电一体化技术专业1+X证书考核点建设
  采购方式：公开招标
  预算金额：1454400元

   包1：
   采购包预算金额：1454400元
   采购包最高限价：1454400元
   投标保证金：0元
   采购需求：（包括但不限于标的的名称、数量、简要技术需求或服务要求等）

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 品目号 | 品目编码及品目名称 | 采购标的 | 数量（单位） | 允许进口 | 简要需求或要求 | 品目预算（元） | 中小企业划分标准所属行业 |
| 1-1 | A02050905-工业机器人 | 工业机器人 | 1（批） | 否 | 本项目采购的货物主要由4套设备硬件组件（工业机器人、快换工具单元、涂胶单元、码垛单元、视觉检测单元、装配及检测单元、PCB及芯片料库单元、焊接打磨去毛刺单元、智能料库单元、气电快插单元、操控面板、总控系统、工作台架）和设备配套的软件（1节点离线编程软件、1节点教学平台、200个节点工厂虚拟调试软件）这两部分组成。 详细参数如下： 1 工业机器人 （核心产品） 4台 本体： 1) 具有6个自由度，串联关节型工业机器人； 2) 工作范围≥580mm； 3) 额定负载≥3kg； 4) 重复定位精度≤0.01mm； 5) 安全性包括安全停、紧急停、2通道安全回路监测、3位启动装置； 6) 集成信号源为手腕设≥10路信号； 7) 集成气源为手腕设≥4路空气（5bar）； 控制器： 1) 采用先进的工业机器人控制软件； 2) 采用高级工业机器人编程语言； 3) 内置≥16路输入/16路输出的数字量I/O模块； 示教器： 1) 图形化彩色触摸屏； 2) 操纵杆； 3) 热插拔，运行时可插拔； 底座： 1) 材料铝合金； 2) 尺寸260mm×260mm×15mm，允许偏差±2mm； 2 快换工具单元 4套 1) 工具快换系统：机器人手臂安装有法兰端快换模块，可实现不同工具间自动切换，≥6路气动信号，额定负载≥3kg，厚度≥38mm，重量≥125g； 2) 胶枪工具：含有工具端快换模块与法兰端快换模块配套，总长≥140mm，外壳为铝合金材质，可以配合轨迹图纸实现模拟零件外壳涂胶的轨迹编程实训，可更换笔芯设 计且笔芯可≥10mm窜动防止碰撞损坏； 3) 夹爪工具：含有工具端快换模块与法兰端快换模块配套，可稳固抓取搬运码垛物料，总长≥138mm，夹头为铝合金材质，采用气动驱动，内径≥16mm，重复精度±0.01mm，闭合夹持力≥34N，开闭行程≥6mm； 4) 吸盘工具：含有工具端快换模块与法兰端快换模块配套，6mm直径吸盘1个，20mm直径吸盘4个，两组吸盘采用90度安装，可稳固抓取各种形状的芯片零件及盖板； 5) 打磨工具：含有工具端快换模块与法兰端快换模块配套，含有电动打磨工具，配有打磨头，可对零件表面进行打磨加工； 6) 焊枪工具：含有工具端快换模块与法兰端快换模块配套，含有一个内置激光头的模拟焊枪工具，用于焊接动作模拟； 3 涂胶单元 4套 1) 3D轨迹图板尺寸448mm×252mm； 2) 轨迹路径包含圆形、三角形、复杂轮廓和样条曲线，以及不同位置、不同指向的基准坐标系； 3) 提供工具TCP参数标定用尖锥，材质不锈钢，可以随意固定在轨迹图板的任何位置； 4) 包含带有把手的安装底板一块，尺寸500mm×260mm； 4 码垛单元 4套 1) 原料台由铝型材配合不锈钢导槽构成，利用高度差实现物料自动排列，可满足最多6个物料的存储； 2) 码垛台由台面和支撑构成，台面为POM，尺寸150mm×115mm×15mm（允许偏差±2mm），采用铝合金型材支撑，高度160mm（允许偏差±2mm）；可满足多种形式的码垛； 3) 包含模拟物料，材质POM，尺寸65mm×32.5mm×15mm（允许偏差±2mm），数量至少6个，采用工形方便夹爪夹持，可实现在两个码垛台间的搬运、码垛实训； 4) 包含带有把手的安装底板一块，尺寸325mm×190mm，允许偏差±5mm； 5 视觉检测单元 4套 1)视觉检测采用CCD拍照检测，彩色检测，摄像面积7.1mm×5.4mm（允许偏差±1mm），场景数≥128个，可存储图像数≥43张，可利用流程编辑功能制作处理流程，支持串行RS-232C和网络Ethernet通讯，提供高速输入至少1点、高速输出至少4点、通用输入至少9点和通用输出至少23点的并行通信，提供DVI-I监控输出； 2)提供环形光源，内圆直径90mm（允许偏差±2mm），外圆直径120mm（允许偏差±2mm），供电电压24V（±10%），最大输出电流≥830mA； 3)视觉检测结果和采集图像信息通过显示器即时显示，方便视觉检测参数调整和状态监控； 4) 包含带有把手的安装底板一块，尺寸510mm×340mm，允许偏差±5mm； 6 装配及检测单元 4套 1)安装检测单元内含2个功能相同的装配检测工位，可与工业机器人配合完成PCB异形芯片的安装及检测功能，2个工位的安装由铝型材搭建的框架支撑； 2)安装检测工位整体尺寸为410mm×190mm×180mm（允许偏差±2mm），结构为铝合金材质，分为底板、安装平台和检测支架； 3)安装平台安装在双列线性滑轨上，宽度≥9mm，长度≥335mm，采用气动驱动，内径≥16mm，有效行程≥200mm； 4)检测支架升降由气动驱动，内径≥16mm，有效行程≥20mm，安装有LED导光板，尺寸为100mm×100mm×1.5mm（允许偏差±1mm），可在检测过程中亮起； 5)安装有红、绿两色指示灯，用于在检测完成后提示安装是否有误、芯片是否有缺陷 6)包含带有把手的安装底板一块，尺寸520mm×395mm，允许偏差±2mm； 7)单元配备有与气电快插单元连接的24芯航空插头和气路控制电磁阀； 7 PCB及芯片料库单元 4套 1)单层共2个料区，可分别用于存放异形芯片零件、盖板； 2)整体弧形设 计，内圆半径500mm（允许偏差±2mm），方便机器人抓取物料； 3)电子产品PCB电路板由异形芯片零件、PCB电路板和盖板组成，PCB电路板和盖板由螺丝紧固； 4)异形芯片零件，包括圆形、小矩形、大矩形、方形等不同形状和不同颜色的芯片，用以代表CPU、集成电路、电阻、电容、三极管等元件； 5) PCB电路板，尺寸112mm×112mm（允许偏差±2mm），厚≥1.5mm，上绘制了模拟电路线路图，留有不同异形芯片零件的安装位置，每个PCB电路板的线路图和芯片零件安装位置都不相同，代表不同电子产品，四角提供螺钉孔； 6)盖板，尺寸120mm×120mm（允许偏差±2mm），厚≥8mm，外壳雕刻文字代表不同电子产品，四角提供螺钉孔； 7)包含带有把手的安装底板一块，尺寸400mm×220mm，允许偏差±2mm； 8 焊接打磨去毛刺单元 4套 1）分别包含三个模块：去毛刺模块、带变位机的焊接平台、带力控打磨平台； 2）去毛刺模块：包含一个去毛刺工具，去毛刺工具为电动打磨头，直径40mm（允许偏差±2mm），供电电源5V（±10%），供电电流≥2A，采用轴承，可用于多种材料的切削打磨； 3）带变位机的焊接平台：包含一个伺服变位机和减速器，通过同步带传动，可实现不同角度对零件的焊接。伺服输入电源：单/三相200V-240V 50/60HZ；控制电路电源：DC24V（±10%）；控制方式：正弦波PWM控制、电流控制方式；保护功能：过电流断路、再生过电流断路、过负载断路、电机过热保护、编码器异常保护、再生异常保护、欠电压保护、瞬时停电保护、过速保护、误差过大保护；支持控制模式：位置控制、速度控制、转矩控制等，支持Profinet协议。平台上集成有用于夹紧零件的气缸，缸径≥10mm，行程≥10mm。槽型光电用于零位检测。减速器减速比为≥1:8； 4）打磨模块：包含有一个力传感器，用于检测打磨过程中对打磨工件的正压力，压力数据通过数显仪实时显示。力传感器外径尺寸≥58mm，高≥30mm，量程为0~10KG，综合测量精度≥0.3%F\*S。平台上集成有用于夹紧零件的气缸，缸径≥10mm，行程≥10mm； 三个模块均安装在倾斜20度（允许偏差±0.5度）的安装板上，安装板尺寸为400mm x260mm（允许偏差±5mm）；包含带有把手的安装底板一块，尺寸420mm×240mm（允许偏差±5mm）；焊接打磨去毛刺对象均为1:2.5的仿型铁轨，材质为Q235； 5）单元配备有与气电快插单元连接的24芯航空插头和气路控制电磁阀； 9 智能料库单元 4套 1）智能料库单元由上下两层弧形板组成，上层弧形板可放置6个矩形码垛块，下层弧形板可放置6个铁轨毛坯料件，且下层每个料位均带有光电传感器进行缺料检测； 2）弧形料库单元安装在双列线性滑轨上，宽度≥20mm，长度≥310mm，采用无杆气缸驱动，内径≥16mm，有效行程≥200mm，安全保持力≥140N；气缸两端安装有接近传感器，用于检测气缸运动是否到位；包含带有把手的安装底板一块，尺寸315mm×710mm（允许偏差±5mm）； 3）单元配备有与气电快插单元连接的24芯航空插头和气路控制电磁阀； 10 气电快插单元 12套 1）气电快插单元由一个电路通道和一个气路通道组成； 2）电路通道配有24孔位的航空插座，可配合接触件直径1mm的航空插头，最大通过电流5A，最大电压400V，焊接方式接线； 3）气路通道配有气动手滑阀和≥8mm管接头，用于控制气路的通断； 4）气电快插组件安装在斜上45度（允许偏差±0.5度）方向的连接钣金上； 11 操控面板 4套 1)提供工作站启动、停止、模式控制和急停按钮，可实现对设备运行操作； 2)提供故障及设备运行状态指示灯； 3)提供多个故障设置点，可模拟不同情况下的故障； 4)提供多个电路信号及气路信号的快接插口，可以方便完成电气接线及调试训练； 5)包含工业HMI触摸屏作为人机交互接口，屏幕尺寸≥9寸带按键，显示屏为TFT 真彩液晶屏 ≥64K色，分辨率至少800 x 480，支持接口PROFINET（以太网）； 12 总控系统 4套 1）控制系统对标工业安全标准，采用故障安全型PLC和故障安全数字量输入模块，构建故障安全型控制系统，确保操作安全； 2）采用高性能故障安全型CPU作为控制核心，提供PROFINET通信接口，工作存储器≥125KB，负载存储器≥4MB，CPU板载≥14点数字量输入、≥10点数字量输出和≥2点模拟量输入接口，布尔运算执行速度≥0.08μs/指令，移动字执行速度≥1.7μs/指令，实数数学运算执行速度≥2.3μs/指令。附带至少3个16点数字量输入和16点数字量输出模块，另附带一个故障安全数字量输入模块，用于安全光栅、急停等安全传感器信号采集； 3）电气控制元件采用品 牌优质产品，包含滤波、短路保险等安全机制； 4）工作台正面提供运行安全装置，采用光栅传感器，光轴数量≥8，光轴间距≤40mm； 5）操作过程可通过摄像头采集记录，焦距≥2.8mm，焦段广角，清晰度≥720p，感光面积≥1/3英寸，IP66防水防尘，可通过WiFi连接云端监控，监控信息可存储在扩展存储卡中； 6）供气系统功率≥600W，排气量≥118L/min，最大压力8bar，储气罐≥24L，噪音≤52db，静音无油，配套品 牌气路控制元件和真空元件； 13 工作台架 4台 1)铝合金框架，有机玻璃门，碳钢钣金侧板及底板，正面和背面可打开存放设备及物品； 2)整体尺寸2240mm×1380mm×800mm，允许偏差±5mm； 3)安装台面为铝合金T型槽，台面尺寸2240mm×1200mm（允许偏差±5mm），厚度≥20mm； 4)底部安装有万向脚轮和固定支撑，方便移动和固定； 14 配套工具 4套 提供安装、调试工作站所需工具一套，包括：工具箱1个、内六角扳手1套、250mm活动扳手1把、17mm/19mm开口扳手1把、13mm开口扳手1把、5.5mm开口扳手1把、螺丝刀1套、5米卷尺1个、斜口钳1把、Y型端子钳1把、裸端型端子钳1把、剥线钳1把、美工刀1把、万用表1个、PLC编程线1根、触摸屏编程线1根、程序拷贝U盘1个。 15 配套专用离线编程软件 1节点 配套离线编程软件中包含与“工业机器操作与运维工作站”硬件平台一致的三维模型环境，可直接从离线编程软件中调用，方便教学、训练。 1）正版软件，中文界面，可提供持续的中文技术支持服务，软件可使用所有功能模块，界面无“试用版”字样，并且软件显示的用户必须为厦门海洋职业技术学院；（可提供著作权证书或承诺函）； 2）可实现多个品 牌、多个型号的工业机器人进行模型导入、轨迹规划、运动仿真和控制代码输出，实现离线编程（支持的品 牌有ABB、KUKA、Staubli、广州数控、新时达等）； 3）轨迹生成基于CAD数据，简化轨迹生成过程，提高精度，可利用实体模型、曲面或曲线直接生成运动轨迹； 4）支持多轴机器人的运动、仿真，如4轴、6轴、8轴、10轴等； 5）支持变位夹具设定多种抓取姿态。如可以将一个变位夹具定义成直、弯两种状态； 6）生成的轨迹可进行分组管理。分组后，可对轨迹组进行注释、删除等，实现对相似轨迹的统一操作； 7）可实现将编程结果仿真运行并输出3D仿真，上传云端自动生成二维码及链接，可用手机扫描二维码后缩放、平移查看该动画。或复制链接后，通过浏览器直接播放，并可以自由切换观看视角和放大缩小； 8）提供自定义后置通用指令库。自定义机器人时，可用业界流行的拖拽方式定义后置格式；可根据机器人品 牌选择相应的后置代码模板，定义生成代码并实时预显。如ABB、KUKA、YASKAWA、广州数控、新时达等； 9）包含节拍统计分析功能。可统计机器人运行的全程时间、节拍、运动的平均速度、总距离、总轨迹点数等信息，方便用户评估机器人工作效率； 10）支持机器人三维仿真和后置代码分屏同步调试运行，可实时监控仿真效果。并可显示编程代码的行号，数字、注释、指令等； 11）具备轨迹优化功能，通过图形化方式展示机器人工作的最优区域，并通过调整曲线让机器人处于工作最优区内，解决不可达、轴超限和奇异点的问题； 12）支持轨迹编辑功能，以图形化方式通过拖动参数曲线，来编辑一条轨迹中指 定个数的点，达到让整条轨迹光滑过渡的效果； 13）具备以时间轴为展示方式之一的仿真管理面板。以时间轴的方式同时展示多个机器人和运动机构的运动时序，体现相互等待关系和每条轨迹运行的起止时间、运行进度等； 14）在程序设 计、仿真过程两种模式中，可通过按F11等快捷键全屏突出显示设 计环境的绘图区内的模型； 15）支持机器人在线查找。可以直接从云端机器人库中选择机器人进行离线编程，选择过程中支持搜索、筛选和排序，并推荐相似参数的机器人供用户选择； 16）具备专业的后置代码编辑器。后置代码编辑器可以显示代码的行号，数字、注释和指令等关键字以不同颜色显示；函数在编辑过程中有参数提示；函数和注释可折叠隐藏； 17）具有贴图功能，可通过贴图代替或简化离线编程软件虚拟场景中复杂的模型搭建，最大限度减小模型的大小；可极大加快绘图区的刷新帧速率，使绘图区操作响应更加灵敏； 18）软件集成多类型、多行业在线工作站；集成部分全国职业院校技能大赛的工作站，方便在线模拟训练； 19）可实现软件问题交流在线化；作品分享展示在线化；软件在线资源更新实时化； 20）可利用3D点云数据，使设 计环境和真机环境内机器人、工具、被加工零部件之间的空间位置关系保持一致，实现高精度校准； 21）利用云服务平台，实时把控前端软件考试活动进度；考试结果通过云端智能算法自动进行打分评判；考试全程远程、自动化运行； 22）支持仿真时显示逼真的加工效果。 16 配套专用工业机器人教学平台 1节点 1.教学平台 1)正版软件，可提供持续的中文技术支持服务、软件可使用所有功能模块；（可提供著作权证书或承诺函）； 2) 平台可支持5W人以上同时在线学习使用； 3) 采用HTML5技术，通过浏览器直接访问，不需要安装额外的程序或插件 4) 同时提供小程序、IOS、安卓APP，在手机端学习，同一账号，在PC端、移动端、小程序、APP等不同端使用一份学习数据。 5) 支持多平台运行，支持电脑、手机和平板等设备上登陆学习 6) 支持在线浏览文本、PPT、视频等学习内容，教学内容真实且与工业机器人相关，可现场演示软件操作过程或录屏视频 7) 在线纪录学生的学习过程，采集学生每一步的学习记录，存储在服务器 8）平台课程分公开课程市场与学校购买课程两个板块，用学校认证账号登录后，可学习所在学校课程，未认证学生只能学习公开课程市场中的课程。 9）老师可安排学生学习、考试任务，学生可在线考试。老师可以查看学生的学习时间、学习进度等学情数据 10）公开课程市场中的课程，可在线支付购购买，平台需取得增值电信业务经营许可证备案，经营信息服务业务（公限互联网信息服务），并在工信部电信业务市场综合管理系统可查询。 11）学生可在线制作简历，浏览职位，并在线投递简历。 12）招聘板块中，可按地区、行业、岗位查看职位，也可查看招聘企业下所有职位。 13）平台可展示学生上传的机器人三维虚拟仿真作品，这些作品可直接播放动画，同时也可以使用鼠标进行旋转、缩放操作。 14）包含学习模块，涉及课程中心、我的学习、我的学校、会员中心等扩展模块； 15）包含认证模块，涉及机器人及应用认证体系、职业技能认证等扩展模块； 16）包含求职模块，涉及职位搜索、公司搜索、简历投递等扩展模块； 17）包含编程仿真模块，涉及功能介绍、案例方案、学习引导、价格、会员中心等扩展模块； 18）包含经验交流模块，涉及机器人使用须知、安装更新、账号登陆与管理、零件、场景搭建、机器人导轨变位机、工具与TCP、工件校准、轨迹、IO事件、自定义功能、后置、动画、工艺包等扩展模块； 19）具有在线三维虚拟仿真实训功能，可以完全模拟真实环境，包含典型工作站的三维实体模型，可根据实训项目的不同完全模拟工业机器人的操作流程，完成实操前的模拟操作，提高实训设备的使用率，避免操作错误导致的设备损坏和人员受伤，实训项目包括但不限于如下： 机器人的手动运行 尖点工具的测量 抓爪工具的测量 工作台的工件坐标测量 设定机器人工件坐标偏移 外部工具坐标的测量 引导工件坐标的测量 精确定位运动编程 外轮廓轨迹编程 物料快抓爪编程 以外部TCP进行运动编程 模拟冲压上下料：搬运准备 模拟冲压上下料：冲压前搬运 模拟冲压上下料：检测 模拟冲压上下料：码垛 机器人的手动运行 尖点工具的测量 抓爪工具测量 工作台的基坐标测量 设定机器人BASE坐标偏移 精确定位运动和逼近运动 采用样条组的轨迹轮廓编程 标牌抓爪编程 用固定工具手动运行 测量外部工具和机器人引导的工件 机器人搬运、码垛程序编程 恒速运动参数设置运动编程 条件停止参数设置运动编程 17 配套工厂虚拟调试软件 200节点 1）正版软件，可提供持续的中文技术支持服务，软件可使用所有功能模块，界面没有试用版字样；并且软件显示的用户必须为厦门海洋职业技术学院；（可提供著作权证书或承诺函） 2）可实现多个型号的工业机器人进行模型导入、轨迹规划、运动仿真和控制代码输出，实现离线编程； 3）轨迹生成基于CAD数据，简化轨迹生成过程，提高精度，可利用实体模型、曲面或曲线直接生成运动轨迹； 4）支持变位夹具设定多种抓取姿态。如，可以将一个变位夹具定义成直、弯两种状态； 5）可以直接从云端机器人库中选择机器人进行离线编程，选择过程中支持搜索、筛选和排序，并推荐相似参数的机器人； 6）可以显示代码的行号，数字、注释、指令等关键字以不同颜色显示；支持复杂的逻辑、判定指令的编写；支持子函数打包、调用；仿真和后置代码分屏同步调试运行，可以实时监控仿真效果； 7）无论是在程序时、还是仿真过程中，均可通过按F11快捷键突出显示环境的绘图区内的模型； 8）多显示器情况下，可实现软件和绘图区分屏显示； 9）通过贴图，来代替或简化离线编程软件虚拟场景中一些复杂的模型，最大限度的减小模型的大小；同时，极大加快绘图区的刷新帧速率，绘图区操作响应更加灵敏； 10）软件帮助在线化；软件问题交流在线化；作品分享展示在线化；软件在线资源更新实时化； 11）软件支持与PLC实现信号交流。包含bool类型float类型； 12）软件中支持多种运动机构包含但不局限于（机器人，传送带，AGV小车，气缸，模组等）； 12）定义的设备可以不连接PLC检验定义的动作关联信号是否正确（离线调试）； 13）可以连接多种PLC； 14）模型定位功能。可以通过模型的点线面定位模型的位置； 15）支持传感器； 16）支持信号的调试和查看； 17）三维模型支持多种格式的导入； | 1454400 | 工业 |

  合同履行期限： 合同签订后 (20 ) 天内交货
  本采购包：不接受联合体投标

二、申请人的资格要求：

1.满足《中华人民共和国政府采购法》第二十二条规定；
2.落实政府采购政策需满足的资格要求：
 包1
  1)明细：落实政府采购政策的证明材料（专门面向中小企业采购）    描述：1、供应商需满足的条件: 供应商需满足以下条件，否则为无效投标： （1）本项目为专门面向中小企业采购，供应商【在货物采购项目中，指的是货物制造商，工程（服务）采购项目中，指的是工程（服务）承建方（承接方）】应符合财政部《关于印发中小企业划型标准规定的通知》（工信部联企业〔2011〕300号）确定的中型企业、小型企业或微型企业。供应商与大企业的负责人为同一人，或者与大企业存在直接控股、管理关系的除外。符合中小企业划分标准的个体工商户，视同中小企业。 （2）以联合体形式参加采购活动，供应商【工程（服务）采购项目中，指的是工程（服务）承建方（承接方）】各方均需为中小企业。 2、需提供的材料： 供应商须按照本项目的项目属性（货物类）划分提供相对应的《中小企业声明函》，格式详见第五章-“四、其他事项”。未按规定提供的（含格式套用错误的）为无效投标。 3、特别说明： （1）中小企业划分标准文件依据：财政部《关于印发中小企业划型标准规定的通知》（工信部联企业〔2011〕300号）。 （2）供应商应对其出具的《中小企业声明函》真实性、准确性负责。中标（成交）结果将同时公告中标（成交）供应商的《中小企业声明函》。若供应商出具的《中小企业声明函》内容不实的，属于提供虚假材料谋取中标、成交，依照《中华人民共和国政府采购法》等国家有关规定追究相应责任。 （3）本项目适用行业为 工业、软件和信息技术服务业 。
（如属于专门面向中小企业采购的项目,供应商应为中小微企业、监狱企业、残疾人福利性单位)
3.本项目的特定资格要求：
****包1****
  (1)明细：财务状况报告、依法缴纳税收和依法缴纳社会保障资金的相关材料要求（招标文件其他地方要求与本条款要求不一致的，以本条款要求为准）    描述：1、根据《厦门市财政局关于进一步减轻供应商参与政府采购活动成本负担的通知》（厦财采〔2021〕5号）文件要求，本项目基本资格条件不再要求提供财务状况报告、依法缴纳税收和社会保障资金的相关证明材料，改为采取“信用承诺制”，投标人在投标文件中提供资格承诺函（格式见采购文件附件）的即可参加采购活动。 2、投标人应当遵循诚实信用原则，不得作虚假承诺。投标人承诺不实的，属于提供虚假材料谋取中标、成交，应依法承担相应的法律责任。 3、投标人可自行选择是否提供资格承诺函，若不提供资格承诺函的，应按采购文件要求提供相应的证明材料。
  (2)明细：信用记录要求（招标文件其他地方要求与本条款要求不一致的，以本条款要求为准）    描述：依据《财政部关于在政府采购活动中查询及使用信用记录有关问题的通知》财库〔2016〕125号规定及厦门市财政局《关于进一步规范供应商信用记录查询使用的通知》（厦财采〔2020〕14号）的规定执行，具体要求如下： 1、信用信息查询渠道：资格审查小组通过“信用中国”网站（www.creditchina.gov.cn）、中国政府采购网（www.ccgp.gov.cn）、“信用厦门”网站（credit.xm.gov.cn）查询所有投标人的信用信息。 2、截止时点：查询本项目投标截止时间点前三年内的信用信息。 3、查询记录和证据留存方式：资格审查小组将查询结果网页打印后随采购文件一并存档。 4、信用信息的使用规则： （1）查询结果显示存在不良信用记录（包含列入失信被执行人、重大税收违法案件当事人名单、政府采购严重违法失信行为记录名单，且相关信用惩戒期限未满及其他不符合《中华人民共和国政府采购法》第二十二条规定条件）的投标人，其资格审查不合格。（2）联合体参加政府采购活动的，资格审查小组将对所有联合体成员进行信用记录查询，联合体成员存在不良信用记录的，视同联合体存在不良信用记录，联合体资格审查不合格。（3）因查询渠道网站原因导致查无投标人信息的，不认定投标人资格审查不合格；评审结束后，通过其他渠道发现投标人存在不良信用记录的，不认定为资格审查错误，将依照有关规定进行调查处理。（4）投标人无需提供信用信息查询结果。若投标人自行提供查询结果的，仍以资格审查人员查询结果为准。
（如项目接受联合体投标，对联合体应提出相关资格要求；如属于特定行业项目,供应商应当具备特定行业法定准入要求。)
三、采购项目需要落实的政府采购政策
(1）节能产品，按照最新节能产品政策执行。（2）环境标志产品，按照最新环境标志产品政策执行。（3）信息安全产品。（4）微型、小型、中型企业。（5）监狱企业。（6）残疾人福利性单位。

四、获取招标文件
  时间：2022-09-29 09:54至2022-10-14 23:59:59（提供期限自本公告发布之日起不得少于5 个工作日），每天上午00:00:00至11:59:59，下午12:00:00至23:59:59（北京时间，法定节假日除外)
  地点：招标文件随同本项目招标公告一并 发布；投标人应先在福建省政府采购网(zfcg.czt.fujian.gov.cn)免费申请账号在福建省政府采 购网上公开信息系统按项目下载招标文件(请根据项目所在地，登录对应的(省本级/市级/区县)）福建省政府采 购网上公开信息系统操作)，否则投标将被拒绝。
  方式：在线获 取
  售价：免费

五、提交投标文件截止时间、开标时间和地点

  2022-10-20 09:15（北京时间）（自招标文件开始发出之日起至投标人提交投标文件截止之日 止，不得少于20日）
  地点：

福建省厦门市湖里区云顶北路842号（市行政服务中心4层） - C区开标室6（厦门市公共资源交易中心）

六、公告期限

  自本公告发布之日起5个工作日。

七、其他补充事宜
  本项目具体收标窗口详见福建省厦门市湖里区云顶北路842号（市行政服务中心4层）大厅信息屏显示内容华沧收标窗口。

八、对本次招标提出询问，请按以下方式联系。

  1.采购人信息
  名    称：厦门海洋职业技术学院
  地    址：厦门市翔安区洪钟路4566号
  联系方式：0592-7769316

  2.采购代理机构信息（如有）
  名    称：厦门市华沧采购招标有限公司
  地　　址：厦门市海沧区海沧街道沧虹路95号第八层B区
  联系方式：0592-5333087

  3.项目联系方式
  项目联系人：林永勤、刘瑞凤
  电　　 话：0592-5333087
  网址： zfcg.czt.fujian.gov.cn
  开户名：厦门市华沧采购招标有限公司