



报价单

需方:	中国科学院分子植物科学卓越创新中心		联系人:	朱老师	联系电话:	18601644994	
供方:	浙江丞士机器人有限公司		联系人:	刘瑞	联系电话:	13381639006	
序号	产品名称	规格型号	单位	数量	单价(RMB)	总价(RMB)	备注
1	田间巡查四足机器人	CspRobot	套	1	863000	863000	配置包含硬件平台、导航控制系统、视觉平台系统、田间环境感知模块、数据管理平台、控制系统、工作站等技术参数确认函见附件
合计		小写: 863000 元 大写: 人民币捌拾陆万叁仟元整					

交货事项说明:

1. 验收标准、方法:	按照按供方企业标准或行业标准进行验收。
2. 收货事项:	需方应在供方交付产品之日起 7 日内验收完毕。需方在验收中, 如发现产品的规格、数量或质量不符合合同约定, 应妥为保管, 同时须在验收期内向供方提出书面异议, 说明不符合约定的产品的名称、规格、数量、检验情况及检验证明、处理意见。验收期内, 需方未提出书面异议的, 视为验收合格。
3. 交货期限:	3 个月;
4. 付款币种:	人民币含 13% 增值税价;
5. 付款条件:	款到定货并发货;
6. 交货地点:	快递(包运费)至需方单位;
7. 售后服务:	质保 1 年; 接到报修, 二周内完成检修工作。

注: 此报价单有效期为报价日起 60 天内有效。

需 方: 中国科学院分子植物科学卓越创新中心
地 址: 上海市枫林路 300 号
代表人: 朱艳
电 话: 18601644994
日 期: 2025 年 11 月 27 日

供 方: 浙江丞士机器人有限公司
地 址: 浙江省嘉兴市平湖市新埭镇创业路 1 号 7 幢
代表人: 刘瑞
电 话: 13381639006
日 期: 2025 年 11 月 27 日





产品名称：田间巡查四足机器人

品牌：丞士

型号：CspRobot

产地：中国

制造商名称：浙江丞士机器人有限公司



1. 技术参数

1.1. 硬件平台

1.1.1. 外形尺寸：站立高度 580mm（不含负载高度）；

1.1.2. 电池：单块电池容量 22 Ah，充电时长 3h；

1.1.3. 续航：空载续航时间 4h，有效负载续航时间 2h；

1.1.4. 负载：最大负载 80kg，有效负载 20kg；

1.1.5. 运动速度：最大行走速度 1.6m/s，最大运行速度 4.5m/s；

1.1.6. 运动性能：最大可攀爬田埂垄沟高度为 20cm，可攀爬野外坡地、田地台阶角度为 35°；

1.1.7. 工作条件：防护等级 IP67，工作温度 -10°C-50°C；

1.1.8. 传感器数目：固态激光雷达 4 个，广角相机 1 个，温湿度及光合有效辐射传感器 1 个；

1.1.9. 步态模式包含行走、斜坡、越障、楼梯、跑步，及强化学习步态，包括：行走、山地、静音；

1.1.10. 通讯接口：提供 4 路 USB3.0、6 路以太网、1 路 CAN 总线接口，可兼容可见光相机、多光谱相机、环境传感器等第三方设备；

1.1.11. 支持自主充电功能；支持二次开发；

1.2. 导航控制系统

1.2.1. 建图面积 13 万平方米；

1.2.2. 支持 MQTT 数据协议；

1.2.3. 机器人重复定位精度误差±10cm；

1.2.4. 支持 GNSS+惯导融合定位；

1.2.5. GNSS 信号定位支持：BDS-2、BDS-3、GPS、GLONASS、GALILEO、QZSS；

1.2.6. RTK 精度：水平 1cm +1ppm，垂直 2cm +1ppm；

1.2.7. 支持 Linux SDK 环境；

1.2.8. 支持 RS232/CAN 底盘通讯接口；

1.2.9. 支持自主导航功能；

1.3. 视觉平台系统



1.3.1. 支持搭载双光云台,包含可见光与热成像,其中可见光分辨率 300 万像素,热成像分辨率测温范围-20°C-150 °C,云台转动幅度水平 360°,垂直-90-90°;可更换 1000 万像素可见光单光相机;

1.3.2. 常规巡检内容包括:行人检测、车辆检测,可定制开发;

1.3.3. 兼容 NVIDIA Jetson 系列视觉边缘计算设备,边缘计算设备工作温度-20°C-60°C;

1.3.4. 植被表型监测功能:可监测水稻、小麦、玉米植株的株高、绿叶冠层温度、纹理特征(ASM、Entropy 等)、颜色(RGB、HSV 颜色通道分量)与植被指数(GLI、ExR、NGRDI、NDYI、ExG、NPCl)等表型数据功能。

1.3.5.支持水稻、小麦、玉米关键生育期、倒伏、开花等农情监测算法的定制化开发。

1.4. 田间环境感知模块

1.4.1. 支持田间微环境监测功能,提供温度湿度光照三合一传感器;气温范围-20-65°C,精度 $\pm 0.6^{\circ}\text{C}$;湿度范围 0% 到 100%RH,精度 $\pm 3\%$;光合有效辐射的光谱范围 400-700nm,精度 $\pm 5\%$;

1.4.2. 模块支持数采、4G 等,可独立系统运行,也可上传至云平台整合

1.4.3. 可监测作物不同冠层高度的光合有效辐射、温度和相对湿度,推导叶面积指数、总光积分、辐射利用效率、累积光合光子通量密度等参数

1.5. 数据管理平台

可对四足机器人采集的农业数据集中管理,可对机器人运行数据进行统计,展示机器人及传感器状态信息,实时追踪机器人位置与路径,支持异常巡检报警提示,并可实时查看云台画面等;兼容多源平台数据接入,如农业气象、无人机等;

1.6. 设备控制系统:可配置机器人自主导航、自主任务

1.7. 工作站配置

1.7.1. CPU: i5-13500H;

1.7.2. 存储: 2TB SSD;

1.7.3. 内存: 32GB;

1.7.4. 显示器: 2K 分辨率;





帝蛮神（上海）科技有限公司

DXR-C3D01田间巡查四足机器人报价单

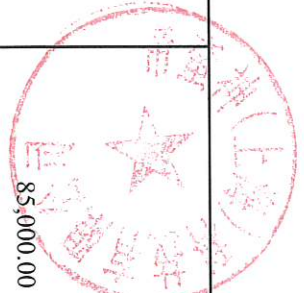
报价日期：2025-11-26

客户名称：	中国科学院分子植物科学卓越创新中心	报价单位：	帝蛮神（上海）科技有限公司
地址：	上海枫林路300号	地址：	上海市嘉定区陈翔公路955号小美科技园2号
联系人：	朱艳	联系人：	宋曹
电话：	18601644994	电话：	13764468398
邮箱：		邮箱：	15291031@qq.com

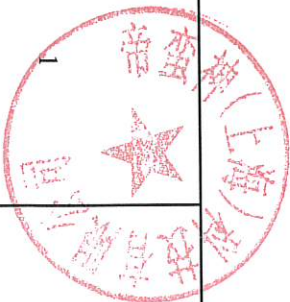
田间巡查四足机器人报价如下：

类别	描述	单价（人民币元）	数量（台）	总价（人民币元）	备注
核心硬件平台	型号：DXR-C3D01 外形尺寸：站立高度590mm（不含负载的站立高度）； 电池容量：单块22 Ah，充电时长约3h； 续航：空载续航时间4h，有效负载续航时间2h； 负载：最大负载80kg，有效负载20kg； 行进速度：最大行走速度1.5m/s，最大运行速度4.5m/s； 越障性能：可攀爬田埂垄沟20cm，可攀爬野外坡地、田地台阶角度35°； 环境工况：工作温度-20~55℃，防护等级IP67，传感器：固态激光雷达4个，广角相机1个，温湿度及光合有效辐射传感器1套； 步态模式：包含平地行走、斜坡攀爬、越障、楼梯、跑步，及强化学习步态，包括：行走、山地、静音； 通讯接口：提供4路USB3.0、6路以太网、1路CAN总线接口，可兼容可见光相机、多光谱相机、环境传感器等第三方设备； 支持自主充电功能； 支持二次开发。	504,000.00	1	504,000.00	





导航控制平台	建图面积11万m ² ; 支持MQTT数据协议; 机器人重复定位精度误差±10cm; 支持GNSS+惯导融合定位; GNSS信号定位支持: BDS-2、BDS-3、GPS、GLONASS、GALILEO、QZSS; RTK精度: 水平1cm+1ppm, 垂直2cm+1ppm; 支持Linux SDK环境; 支持RS232/CAN底盘通讯接口; 支持自主导航功能。	85,000.00	1	85,000.00	
机器视觉感知平台	支持搭载双光云台, 包含可见光与热成像, 其中可见光分辨率300万像素, 热成像分辨率测温范围-20~140℃, 云台转动幅度水平360°, 垂直-90°~90°; 支持更换可见光单光相机, 分辨率1000万像素; 常规巡检内容包括: 行人识别、车辆识别, 其他要求可按需定制开发; 兼容NVIDIA Jetson系列视觉边缘计算设备, 边缘计算设备工作温度-20℃~60℃; 植被表型监测功能: 具备监测水稻、小麦、玉米植株的株高、绿叶冠层温度、纹理特征(ASM、Entropy等)、颜色(RGB、HSV颜色通道分量)与植被指数(GLI、ExR、NGRDI、NDVI、ExG、NPCI)等表型数据功能。 支持水稻、小麦、玉米关键生育期、倒伏、开花等农情监测算法的定制化开发。	93,300.00	1	93,300.00	
田间环境感知模块	支持田间微环境监测功能, 提供温度湿度光照三合一传感器: 气温范围-20~60℃, 精度±0.6℃; 湿度范围0~100%RH, 精度±4%; 光合有效辐射的光谱范围 400~700nm, 精度±5%; 模块支持数采、4G等, 可作为独立系统运行, 数据可上传至云平台整合; 可监测作物不同冠层高度的光合有效辐射、温度和相对湿度, 推导叶面积指数、总光积分、辐射利用效率、累积光合光子通量密度等参数;	95,800.00	1	95,800.00	



数据管理平台		支持对四足机器人采集的农业数据进行集中管理，可对机器人运行数据进行统计，统计机器人运行数据，集中展示机器人及传感器状态信息，实时追踪机器人位置与路径，支持异常巡检报警提示，并可实时查看云台画面等； 数据管理平台可兼容多源平台数据接入，如小区表型测量平台、小区梯度微环境、农业气象、无人机等；		24,000.00	1	24,000.00	
设备控制系统	可配置机器人自主导航、自主任务；	27,000.00	1	27,000.00			
工作站配置	CPU：Intel系列,i5及以上级别； 存储：2TB SSD； 内存：32GB； 显示器：2K分辨率；	10,700.00	1	10,700.00			
		小计	839,800.00				
维保服务	1年	7,000.00	1年	7,000.00			
安装服务	现场部署、系统调试人工费用	免费		-			
培训费用	培训客户机器人操作、编程、维护等产品知识	3,000.00	1次	3,000.00			
		小计	10,000.00				
		合计(含税)	849,800.00				
硬件税率13%，定制、开发、软件等费用税率6%。							
备注：							
1	本报价30天内有效，超过30天请重新询价。						
2	合同签订后90天内发货。						
3	质量承诺：供方对所售出产品提供壹年内免费质保（自产品发货之日起算）。人为损坏不在质保范围内。						
4	如需上门维修，将按照2,500元人民币/天收取。						
5	如果对上述条款有任何问题，请随时向我们垂询。						





上海总部
上海市金沙江路1038号华东师大科技园2号楼8层 (邮编: 200062)
电话: 021-32555118/13761793751
传真: 021-32555117
网址: www.zealquest.com Email: dengke.chen@zealquest.com

Quotation

To: 中国科学院分子植物科学卓越创新中心
Attn: 朱老师
Tel/Fax: 18601644994

Quotation No: 202511034CHEN

Date: 2025/11/27

Prepared By: 陈登科

Item	Description 仪器配置与性能参数	Currency 数量	单位	人民币 单价	人民币 总价
------	--------------------------	----------------	----	-----------	-----------

Specbotics-30田间巡查四足机器人					
硬件平台	用于在非结构化地形进行移动、勘察与数据采集的移动平台。 1. 外形尺寸 (长×宽×高): 1000mm×470mm×585mm (不含负载高度); 2. 电池: 单块电池容量为22.4Ah, 充电时长2.5h~3h; 3. ▲续航: 空载续航时间4h, 有效负载续航时间2.5h; 4. 负载: 最大负载85kg, 有效负载20kg; 5. 运动速度: 最大行走速度为1.7m/s, 最大运行速度为4.95m/s; 6. 运动性能: 可攀爬田埂垄沟20cm, 可攀爬野外坡地、田地台阶角度35°; 7. 工作条件: 防护等级IP67, 工作温度-20℃~55℃; 8. ▲传感器情况: 固态激光雷达4个, 广角相机1个, 温湿度及光合有效辐射传感器1套; 9. ▲步态模式包含行走、斜坡、越障、楼梯、跑步, 及强化学习步态, 包括: 行走、山地、静音; 10. 通讯接口: 设备提供4路USB3.0、6路以太网、1路CAN总线接口, 可兼容可见光相机、多光谱相机、环境传感器等第三方设备; 11. 支持自主充电功能 (需单独配置自主充电桩配合自主充电); 12. 支持二次开发;	1	套	¥450,000.00	¥450,000.00
自主充电桩	用于机器人在无人工干预下自动对接并完成充电, 配备自主充电桩以支持四足机器人自主充电。 1. 充电桩尺寸 (长×宽×高): 560mm×200mm×348mm 2. 反光柱尺寸 (直径×高): 90mm×842mm 3. 输入: 220V/4.9A 4. 输出: 84V/8A 5. IP等级: IP44	1	套	¥30,000.00	¥30,000.00
导航控制系统	用于承载并执行机器人自主定位、导航决策与路径规划等导航算法的硬件平台。 1. ▲建图面积: 15万平方米; 2. 支持MQTT数据协议; 3. ▲机器人重复定位精度误差: ±9cm; 4. 支持 GNSS+惯导融合定位; 5. GNSS信号定位支持: BDS-2、BDS-3、GPS、GLONASS、GALILEO、QZSS; 6. RTK精度: 水平1cm+1ppm, 垂直2cm+1ppm; 7. 支持Linux SDK环境; 8. 支持RS232/CAN底盘通讯接口; 9. 支持自主导航功能;	1	套	¥70,000.00	¥70,000.00

视觉平台系统	作为边缘计算设备，负责对相机采集的图像与视频进行处理与转发。 1. 支持搭载双光云台，包含可见光与热成像，其中可见光分辨率为300万像素，热成像分辨率测温范围-20℃~150℃，云台转动幅度水平360°，垂直-90°~90°；支持更换可见光单光相机，分辨率为1000万像素； 2. ▲常规巡检内容包括：行人检测、车辆检测，其他要求可按需定制开发； 3. 兼容NVIDIA Jetson系列视觉边缘计算设备，边缘计算设备工作温度-20℃~60℃； 4. ▲植被表型监测功能：具备监测水稻、小麦、玉米植株的株高，绿叶冠层温度、纹理特征（ASM、Entropy等）、颜色（RGB、HSV颜色通道分量）与植被指数（GLI、ExR、NGRDI、NDYI、ExG、NPCl）等表型数据功能。 5. ▲支持水稻、小麦、玉米关键生育期、倒伏、开花等农情监测算法的定制化开发。	1	套	¥125,800.00	¥125,800.00
田间环境感知模块	用于集成采集并上报田间的多种环境参数。 1. 支持田间微环境监测功能，提供温度湿度光照三合一传感器；气温范围-20~65℃，精度±0.6℃；湿度范围0%到100%RH，精度±3%；光合有效辐射的光谱范围400-700nm，精度±5%； 2. 模块支持数采、4G等，可作为独立系统运行，数据可上传至云平台整合； 3. ▲可监测作物不同冠层高度的光合有效辐射、温度和相对湿度，推导叶面积指数、总光积分、辐射利用效率、累积光合光子通量密度等参数；	1	套	¥68,500.00	¥68,500.00
数据管理平台	用于对机器人及传感器采集的全部数据进行汇聚、存储与管理的软件。 1. 支持对四足机器人采集的农业数据进行集中管理，可对机器人运行数据进行统计，统计机器人运行数据，集中展示机器人及传感器状态信息，实时追踪机器人位置与路径，支持异常巡检告警提示，并可实时查看云台画面等； 2. 数据管理平台可兼容多源平台数据接入，如小区表型测量平台、小区梯度微环境、农业气象、无人机等；	1	套	¥55,000.00	¥55,000.00
设备控制系统	用于对机器人配置自主导航参数与自主作业任务的软件。 1. 可配置机器人自主导航、自主任务；	1	套	¥33,000.00	¥33,000.00
工作站配置	1. CPU: intel Ultra7; 2. 存储: 2TB SSD; 3. 内存: 32GB; 4. 显示器: 2K分辨率;	1	套	¥12,000.00	¥12,000.00
				出厂价:	¥844,300.00
				安装费和运保费:	¥4,000.00
				最终人民币含税报价:	¥848,300.00

价格条件

货期:

合同签订后90天

售后服务:

技术服务和培训: 仪器到货后一周内上门安装调试, 培训人数由用户指定。在接到故障维修通知后4小时内给出反馈意见、提供电话或视频远程技术支持, 如远程不能解决, 24小时内到达现场进行维修。质保期: 验收合格后1年。

付款方式:

90%TT 预付, 10%验收合格后支付

报价有效期:

报价发出后90天内