

		上海盛创克科技发展有限公司
		日期: 2025-2-5

ABB 机器人上位机系统 合同

甲方: 湖南光华荣昌汽车部件有限公司

乙方: 上海盛创克科技发展有限公司

一、方案内容

乙方将为甲方设计一套 ABB 机器人上位机系统, 该系统适用于使用 ABB 机器人工作的座椅环形线。

乙方负责将该系统部署至甲方指定的客户现场。

该系统将用于在不影响生产线正常运行的状态下实现以下功能:

- 两台 ABB 机器人的新轨迹创建、轨迹修改(语句、点位坐标等)。

```

PROC mvPP_EP_10
*****
! Robot 1
*****
CONST robltarget P_010=[[422.512,240],[0.00099619,-0.711927,0.70218,0.00401526],[1,-1,-1,0],[9E+09,9E+09,9E+09,9E+09,9E+09,9E+09]]
CONST robltarget P_020=[[663.509,240],[0.00099377,-0.711926,0.70218,0.00401559],[1,0,-1,0],[9E+09,9E+09,9E+09,9E+09,9E+09,9E+09]]
CONST robltarget P_030=[[662.436,250],[0.00099537,-0.711926,0.70218,0.00401505],[1,0,-1,0],[9E+09,9E+09,9E+09,9E+09,9E+09,9E+09]]
CONST robltarget P_040=[[479.439,250],[0.00099401,-0.711926,0.70218,0.00401406],[1,-1,-1,0],[9E+09,9E+09,9E+09,9E+09,9E+09,9E+09]]
CONST robltarget P_050=[[699.345,1360],[0.0043508,-0.132796,-0.991133,0.00130971],[1,1,0,-1,0],[9E+09,9E+09,9E+09,9E+09,9E+09,9E+09]]

IF OpMode[0]<=>OP_AUTO Conf\|Of|

MoveL P_010, v1500, fine, l_mk_100mm\WObj=-wobj_act
! Show 1
StartFoaming:
WallTime 0.2
MoveL P_020, v1500, T=-0.5, 2100, l_mk_100mm\WObj=-wobj_act
MoveL P_030, v1500, T=-0.5, 2100, l_mk_100mm\WObj=-wobj_act
MoveL P_040, v1500, T=0.5, fine, l_mk_100mm\WObj=-wobj_act
EndFoaming:
! Walling time for clearing piston
WallTime 0.8

Conf\|Of|
ENDPROC

```

左侧为 ABB 机器人原有的单轴轨迹程序。

操作步骤:

1)、现场人员在软件上输入轨迹号, 例如: 1。

2)、软件读取轨迹 mvPP_EP_1, 并以坐标轴形式显示。

3)、修改轨迹。

例一、将第一个点 P_010 的 X 坐标值增加 10mm, 即把 422 改为 432。

例二、将第二个点的速度增加至 v2000。

即把 "MoveL P_010, v1500, fine, l_mk_100mm\WObj=-wobj_act"

中的 v1500 改为 v2000。

为 "MoveL P_010, v2000, fine, l_mk_100mm\WObj=-wobj_act"

例三、在第四个点 P_040 后添加第五个点 P_050。

可插入空行, 复制粘贴 P_040 所在行, 再把 040 改为 050。

4)、点击下载, 软件会提示下载成功。

二、报价

序号	名称	含税总价 (RMB)
1	硬件、软件开发、调试及培训使用	¥148,000.00
2	一年质保	0
总计 (含税 6%)		¥148,000.00

三、交期

3 个月之内

四、付款方式

甲方预付 30% 货款, 调试完成后支付 60%, 正常运行一个月之后支付剩余 10%。

五、其他

- 验收标准: 以方案为准。
- 经甲乙双方代表签字加盖合同章后生效, 扫描/传真件同样有效。
- 附则: 合同签订后, 对本合同如有任何修改及补充, 都应另行签订书面的补充或修改协议, 经双方盖章后生效。
- 备注: 包含一台工控机及显示器。

<p>单位名称(章) <u>湖南光华荣昌汽车部件有限公司</u></p> <p>税号</p> <p>开户银行</p> <p>帐号</p>	<p>乙方</p> <p>单位名称(章) <u>上海盛创克科技发展有限公司</u></p> <p>税号: <u>91310113MADHC5HM3U</u></p> <p>开户银行 <u>中国工商银行股份有限公司上海浦东支行</u></p> <p>帐号 <u>10014030960012220</u></p>
--	---

甲方代表签字盖章: _____

日期: _____

乙方代表签字盖章: _____





日期: 2025.2.5

材料设备采购类《合同评审表》

实施日期	2018年8月	湖南光华荣昌汽车部件有限公司 (2018版)	记录名称: 合同评审表 (适用于材料设备采购类)
版本	2018v1		编号: GR-JR-01-02

合 同 评 审 表

合同编号: _____

合同名称		ABB 机器人上位机系统 合同		经办人	李晶
客户 信息	客户名称	上海盛创克科技发展有限公司			
	客户地址		邮 编		
	联系人		手 机		
	电 话		传 真		
合同 主要 内容	合同事项	发泡车间机器人编程			
	合同金额	148000			
	付款方式	预付 30%，调试完成后支付 60%，正常运行一个月之后支付 10%			
	备注:				
采购部门意见:					
 年 2 月 5 日					
生产管理部门意见:					
 年 2 月 5 日					
技术、质量部门意见:					
年 月 日					
法务部意见:					
年 月 日					
财务管理部意见:					
 2018. 年 2 月 5 日					
根据合同事项具体情况，最终由分管领导/或总裁批示:					
分管副总裁批示:			总裁批示:		
 年 月 日			 年 月 日		
盖用印章名称	<input type="checkbox"/> 公司公章 <input type="checkbox"/> 合同专用章 <input type="checkbox"/> 法人代表签名章 <input type="checkbox"/> 其它:				



GOLDRARE

一次性招标项目定标报告

表号:

生效日期: 20250120A

编号:

项目名称	发泡车间机器人编程	标的概算	
参会人员			

开标情况简述 (可附页):
发泡车间机器人编程招标

投标价格比较:

投标商	A 投标商投标价格	B 投标商投标价格	C 投标商投标价格
标底价格 (含税)	上海宏楚自动化科技有限公司 机器人编程报价合计: 208000 (含税 7%) 199000	上海盛创克科技有限公司 机器人编程报价合计: 150000 (含税 13%) 148000	

推荐供应商:

B

建议最终定标价格:

198000.00元

招标委员会会签意见 (可附页):

刘东明 解 潘 2025.1.22

审核:		日期	
审批:	李刚	日期	
董事长 (如适用):		日期	





工作联系函



Of202501190001

基本信息

申请人：	曹蜜	岗位：	
日期：	2025/01/17 17:27:31	申请人部门：	生产制造部
邮箱：	caomi@bjghrc.com	联系电话：	
标题：	关于发泡车间机器人增加在线编辑机器人轨迹系统		
编码：	GZLXH-20250119-005	申请人：	曹蜜
组织架构：	智能气控座椅事业四部(零部件事业部)	部门：	生产制造部
职位：	生产制造部部长	申请类型：	申请
内容说明：	<p>尊敬的公司领导：发泡机在新开发的时候没有做机器人在线编辑轨迹系统，目前接了比亚迪的业务，供货量比较大，需要减少停机调试时间，现有的浇注轨迹调方式凭工艺工程师的经验在调试，每次调试时间较长，并且较果不是很好，为了解决此调试难点，特申请对ABB机器人增加在线编辑机器人轨迹系统，以解决轨迹调试难问题，目前已有几家报价，预计费用为150000元左右，还请领导批准！</p>	审批人：	卢中华,刘东明

审批记录

序号	审批人	步骤	审批意见	审批结果	审批时间
1	曹蜜	发起		新建申请	2025/01/19 11:31:12
2	卢中华	审批一		同意	2025/01/19 17:15:09
3	刘东明	审批二		同意	2025/01/20 11:42:32

上海宏楚自动化科技有限公司

发泡座椅线浇注轨迹方案报价

需方（以下简称甲方）：湖南光华荣昌汽车部件有限公司

合同号：HT20250116H005

供方（以下简称乙方）：上海宏楚自动化科技有限公司

签订时间：

根据《中华人民共和国民法典》等相关法律法规，经双方友好协商，同意订立本销售合同（以下简称“本合同”）。

一、产品方案及报价

根据客户需求，针对座椅环线浇注轨迹，开发 ABB 机器人的上位机系统，来在线编辑机器人的轨迹。并且在甲方现场进行调试，培训。报价包含硬件，软件开发，现场调试，差旅等费用。甲方无需支付额外费用。

序号	名称	含税总价 (RMB)
1	硬件、软件开发、调试及培训使用	¥208,000.00
2	一年质保	0
总计（含 6% 税）		¥208,000.00

二、质量标准：一年

三、交货时间：预计 20 周

四、结算方式：预付款 30%，调试完成后支付 60%，正常运行后一个月支付尾款 10%。

五、产品的验收及提出异议的期限：按本合同有效期执行。

六、违约责任：

1、本合同履行过程中，任何一方无正当理由迟延履行本合同主要义务的，则应当按迟延履行部分金额日 5% 向守约方支付违约金；并且应当继续履行本合同项下义务。

2、一方无正当理由解除本合同或明确表示不履行本合同的，应当向守约方支付违约金，违约金按照本合同货款总金额的 10% 计。

3、质量违约赔偿限制：任何一方因产品质量原因导致另一方损失的，该损失赔偿总额不超过本合同总额的 50%。

七、争议解决办法：本合同在履行过程中如发生争议，由供需双方友好协商解决。协商不成的，向甲方所在地人民法院提起诉讼解决。

八、其他事宜：本合同双方盖章后生效。本合同合同一式二（2）份，双方各执一（1）份，具有同等法律效力。

为签署本合同，若供需双方通过网络电子方式进行的，则双方指定下述电子邮箱地址进行合同签字盖章后的扫描传递活动：供方指定电子邮箱地址：

需方指定电子邮箱地址：

九、附则：1) 对本合同的任何修改及补充，都应另行签订书面的补充或修改协议，本合同经双方盖章生效后不得有任何修改或添加，被修改或添加的条款无效。2) 本合同至双方履行完本合同义务后自行终止。

3) 合同有效期：2025.5.30



上海宏楚自动化科技有限公司

甲方	
单位名称: <u>湖南光华莱昌汽车部件有限公司</u>	单位名称: 上海宏楚自动化科技有限公司
单位地址:	上海市嘉定区马陆镇宝安公路 2940 号 2 幢
甲方代表签字:	乙方代表签字:
电话:	电话: 021-39908250
传真:	传真:
开户行:	开户行: 上海农村商业银行马陆支行
账号:	账号: 5013 10007 4539 1673



地址: 上海市嘉定区马陆镇宝安公路 2940 号幢

ABB 机器人上位机系统 方案及报价

甲方: 湖南光华荣昌汽车部件有限公司
 乙方: 上海盛创克科技发展有限公司

一、方案内容

乙方将为甲方设计一套 ABB 机器人上位机系统, 该系统适用于使用 ABB 机器人工作的座椅环形线。
 乙方负责将该系统部署至甲方指定的客户现场。

该系统将用于在不影响生产线正常运行的状态下实现以下功能:

- 两台 ABB 机器人的新轨迹创建、轨迹修改 (语句、点位坐标等)。

```

PROC mvPP_EP_10
*****
! Robot !
*****
CONST robtarget P_010:=[422.512,248],[0.00899619,-0.711927,0.70218,0.00481528],[-1,-1,-1],[9E+09,9E+09,9E+09,9E+09,658.409];
CONST robtarget P_020:=[563.509,248],[0.00899377,-0.711926,0.70218,0.00481559],[-1,0,-1],[9E+09,9E+09,9E+09,9E+09,658.409];
CONST robtarget P_030:=[562.436,250],[0.00899537,-0.711926,0.70218,0.00481505],[-1,0,-1],[9E+09,9E+09,9E+09,9E+09,658.409];
CONST robtarget P_040:=[479.439,250],[0.00899401,-0.711926,0.70218,0.00481486],[-1,-1,-1],[9E+09,9E+09,9E+09,9E+09,658.409];
CONST robtarget P_050:=[899.345,1360],[0.0043508,-0.132796,-0.991133,-0.00130971],[-1,0,-1],[9E+09,9E+09,9E+09,9E+09,492.456];

If OpMode[]=>OP_AUTO Confl\Of:

MoveL P_010, v1500, fine, t_mk_100mm\WObj:=wobj_act;
! Shot 1
StartFoaming;
WaitTime 0.2;
MoveL P_020, v1500, T:=0.5, z100, t_mk_100mm\WObj:=wobj_act;
MoveL P_030, v1500, T:=0.5, z100, t_mk_100mm\WObj:=wobj_act;
MoveL P_040, v1500, T:=0.5, fine, t_mk_100mm\WObj:=wobj_act;
EndFoaming;
! Waiting time for cleaning piston
WaitTime 0.2;

Confl\Or:
ENDPROC
    
```

左例为ABB机器人标准的单枪轨迹程序。
 操作步骤:
 1)、现场人员在软件上输入轨迹号, 例如: 1。
 2)、软件读取轨迹mvPP_EP_1, 并以左图样式显示。
 3)、修改轨迹。
 例一、将第一个点P_010的X坐标值增加10mm, 即把422改为432。
 例二、将第二个点的速度增加至v2000。
 即把 "MoveL P_010, v1500, fine, t_mk_100mm\WObj:=wobj_act" 中的 v1500 改为 v2000。
 为 "MoveL P_010, v2000, fine, t_mk_100mm\WObj:=wobj_act"
 例三、在第四个点P_040后面增加第五个点P_050。
 可插入至行, 需删除点P_040所在行, 再将040改为050。
 4)、点击下载, 软件会提示下载成功。

二、报价

序号	名称	含税总价 (RMB)
1	硬件、软件开发、调试及培训使用	¥150,000.00
2	一年质保	0
总计 (含 6%税)		¥150,000.00

三、交期

3 个月之内

四、付款方式

甲方预付 30% 货款, 调试完成后支付 60%, 正常运行一个月之后支付剩余 10%。

五、其他

1. 验收标准: 以方案为准。
2. 经甲乙双方代表签字加盖公章后生效, 扫描/传真件同样有效。
3. 其他约定事项:
4. 备注: 包含一台工控机及显示器。

甲方 单位名称(章) <u>湖南光华荣昌汽车部件有限公司</u> 传 真 开户银行 帐 号	乙方 单位名称(章) <u>上海盛创克科技发展有限公司</u> 传 真 开户银行 帐 号
--	---

甲方代表签字盖章: _____
 日期: _____

乙方代表签字盖章: _____
 日期: 2025.1.15

