**设备汇总表**

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 序 号 | 设备 | 型号 | 单位 | 数量 | 单价 | 总价 |
| 1 | 轮式拖拉机 | 2104 | 台 | 1 |  |  |
| 2 | 轮式拖拉机 | 904 | 台 | 1 |  |  |
| 3 | 免耕气吸式精量播种机 | 2BMQ-7 | 台 | 2 |  |  |
| 4 | 复式少免耕联合整地机 | 深松 1SZL-360 | 台 | 2 |  |  |
| 5 | 镇压器 | 1YZ-6.6 型液压折叠镇压器 | 台 | 2 |  |  |
| 6 | 高速耙地机 | 5.0 米 | 台 | 1 |  |  |
| 7 | 中耕起垄施肥机 | 3ZS-7 | 套 | 1 |  |  |
| 8 | 牵引式杆喷雾机 | 3WPQ-QY1000-5000 | 套 | 2 |  |  |
| 9 | 植保无人机 | T60 | 架 | 1 |  |  |
| 10 | 收割机 | R2 300 | 台 | 1 |  |  |
| 11 | 打包机 | 9YFZ-2.2A | 台 | 1 |  |  |
| 12 | 运粮车斗 | 20 吨 | 辆 | 1 |  |  |
| 13 | 导航系统 | A100 | 套 | 2 |  |  |

**注：本表需填写价格后，附于响应文件中。**

设备参数

一、轮式拖拉机 2104

主要技术性能参数表

|  |
| --- |
| 参数 |
| 发动机标定公率：155/210 |
| 发动机额定公率：162/220 |
| 发动机额定转速：2100 |
| 燃油系统：高压共轨 |
| **变速箱：20/20** |
| 动力输出轴转速：540/1000 |
| 液压输出阀组数 3 |
| 动力输出轴公率：131.8 |
| 最大提升力：4600 |
| 耕深调节方式：力调节、位调节、浮动调节 |
| 轴距：2800mm |
| 最小转弯半径：5.9m |
| 悬挂杆类型：3 类 |
| 油箱容量：390 |
| 轮胎型号：前 420/85R28+后 480/80R42 |

- -

|  |
| --- |
| **最大前配重：1300** |
| **最大后配重：554** |
| 外形尺寸：5580×3540×3050 |
| 空调：标配冷暖空调 |
| 排放标准：中国第四阶段排放标准 |

二、轮式拖拉机 904

主要技术性能参数表

|  |  |
| --- | --- |
| 机型 | 904 轮式 |
| 外形尺寸（mm）长 X 宽 X 高 | 4350×2300×2765 |
| 整机架形式 | 无架 |
| 整机驱动模式 | 四驱 |
| 整机用途 | 一般用途 |
| 整机外轮廓尺寸（长\*宽\*高） | 4315\*1700\*2870 |
| 轴距 | 1300 |
| 常用轮距（前/后） | 1300\*1300 |
| 轮距（前轮/后轮） | 1300\*1300 |
| 最小使用质量 | 3350kg |
| 档位数（前进-后退） | 12\*4 |
| 最高设计理论速度 | 36.9km/h |
| 发动机生产厂 | 柴油机 |
| 发动机进气方式 | 增压中冷 |
| 发动机气门缸数 | 4 |
| 发动机额定功率 | 66.2 |
| 发动机冷却方式 | 水冷 |
| 排放标准 | 中国第四阶段排放标准 |

三、免耕气吸式精量播种机

主要技术性能参数表

|  |  |
| --- | --- |
| 机型 | 2BMQ-7 |
| 结构形式 | 气力式-牵引式 |
| 整机外形尺寸（长\*宽\*高） | 3300×4545×2100mm |
| 结构质量 | 2574kg |
| 行数 | 7 |
| 适应垄距 | 550mm-650mm |
| 作业速度范围 | 8-10km/h |
| 穴播深度 | 30-80mm |
| 作业小时生产率 | 3.08-4.55hm²/h |
| 配套动力 | 95.5-110.3kw |
| 施肥深度 | 30-100mm |
| 肥箱容积 | 2\*475L |
| 种箱容积 | 7\*50L |
| 开沟器形式 | 双圆盘 |
| 镇压机构配置方式 | 独立式 |
| 镇压强度调节方式 | 多级调节（三级） |
| 仿形方式 | 单体独立同步仿形 |
| 仿形机构型式 | 平行四连杆式 |
| 破茬清垄工作部件配置方式 | 独立防缠绕式 |

四、复式少免耕联合整地机

主要技术性能参数表

|  |  |
| --- | --- |
| 机型 | 1SZL-360 型复式少免耕联合整地机 |
| 结构形式 | 悬挂式 |
| 工作状态外形尺寸（长×宽×高） | 1800×2400×1350mm |
| 运输宽度 | 3900mm |
| 整机重量 | 1.45kg |
| 配套动力 | 161.7～205.8kW |
| 工作幅宽 | 4～6km/h |
| 作业速度 | 30-80mm |
| 作业小时生产率 | 1.4～2.2hm2/h |
| 深松铲型式 | 凿形 |
| 深松铲数量 | 13 个 |
| 深松铲排列方式 | 三排交错排列 |
| 深松铲铲间距 | 300mm |
| 深松深度 | 300～400mm |
| 地轮类型 | 限深轮 |
| 地轮规格 | 6.50-10 |
| 地轮数量 | 2 个 |

五、镇压器

主要技术性能参数表

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 机型 | | 1YZ-6.6 型 |
| 结构形式 | | 液压折叠镇压器 |
| 架子 | | 10 垄架子1 套 |
| 轮胎 | | 轮胎 750-16，两只 |
| 升降支架 | | 1 套 |
| 油缸 |  | 两侧折叠油缸，中间合并油缸 |
| 缸径（mm）/行程（mm） | 63\*400 |
| 配套动力 | | 四个 |
| 轴承座 | | 208 轴承座10 个 |
| 镇压滚 | | 5串（直径 50 厘米，每串 14 株） |

六、高速耙地机

主要技术性能参数表

|  |  |
| --- | --- |
| 机型 | 5.0 米 |
| 高速霸 | 38 片 |
| 霸片直径 | 620mm |
| 辅助轮 | 不带前置辅助轮 |

七、中耕起垄施肥机

主要技术性能参数表

|  |  |
| --- | --- |
| 机型 | 3ZS-7 |
| 结构型式 | 悬挂式 |
| 工作状态外形尺寸（长×宽×高） | 1790×4500×1630mm |
| 配套拖拉机(发动机)标定功率 | 40.45-66.19kW |
| 配套拖拉机(发动机)标定转速 | 2300r/min |
| 作业行数 | 7 行 |
| 行距（单行不适用） | 600-650mm |
| 作业幅宽 | 4000-4550mm |
| 作物可通过空间的高度（单行不适用） | 400-600mm |
| 中耕部件 1 型式 | 铲凿式 |
| 中耕部件 1 数量 | 5 个 |
| 中耕部件 2 型式 | 组合式培土器 |
| 中耕部件 2 数量 | 7 个 |
| 排肥器型式 | 外槽轮式 |
| 排肥器数量 | 7 个 |
| 肥箱数量 | 1 个 |
| 肥箱容积 | 264L |
| 排肥驱动方式 | 电机驱动 |
| 地轮型式 | 胶轮 |
| 地轮直径 | φ600mm |

八、牵引式杆喷雾机

主要技术性能参数表

|  |  |
| --- | --- |
| 机型 | 3WPQ-QY1000-5000 |
| 药箱材质 | 聚乙烯药箱 |
| 容积 | 1000-5000L |
| 液泵转速 | 500-600r/min |
| 工作压力 | 0.3-0.5MPa |
| 液泵流量 | 100-160L/min |
| 限压安全装置结构型式 | 弹簧式安全阀 |
| 安全阀限定压力 | ≤0.6MPa |
| 喷幅长度 | 13-24 米 |
| 喷杆材质 | 金属 UPVC |
| 喷头间距 | 50cm-65cm 可调可定制 |
| 喷头数量 | 16-48 个 |
| 喷嘴型号 | 3 号 |
| 喷嘴流量 | 0.98-1.55 |
| 喷雾角度 | 80-110 度 |
| 整机重量 | 850kg |
| 外形尺寸 | 3.9 米 x3 米 x2.1 米 |

九、植保无人机

主要技术性能参数表

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 机型 | | | | T60 |
| 飞行器型号 | | | | 3WWDZ-50A |
| 整机重量 | | | | 46 kg（不含电池）/62 kg（含电池） |
| 最大有效 起飞重量 | | 最大喷洒起飞重量 | | 112 kg（标配 2 喷头 +50 L 作业箱） |
| 最大喷洒起飞重量 | | 123.5 kg（选配果树套件，加装 2 喷头） |
| 最大播撒起飞重量 | | 125 kg |
| 最大轴距 | | | | 2270 mm |
| 外形尺寸 | | | | 机臂展开，桨叶展开：2870×3295×900 mm |
| 机臂展开，桨叶折叠：1650×2035×900 mm |
| 机臂折叠，桨叶折叠：1100×900×900 mm |
| RTK | | | | GNSS |
| 使用频段 | | | | RTK: GPS L1/L2, GLONASS L1/L2, BeiDou B1/B2/B3, Galileo  E1/E5b, QZSS L1/L2GNSS：GPS L1, GLONASS L1, BeiDou B1,  Galileo E1, QZSS L1 等效全向辐射功率(EIRP)2.4 GHz : <33 dBm  (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC)5.8 GHz : <33 dBm (FCC),<30 dBm  (SRRC), <14 dBm (CE) |
| 工作频率 | | | | 2.4000-2.4835 GHz5.725-5.850 GHz |
| 工作环境温度 | | | | 0℃至 40℃ |
| 动力系统电机 | | | | 定子尺寸 140×28 mm/电机 KV 值 83 rpm/V |
| 电机额定功率 | | | | 5000 W |
| rotor 螺旋桨桨叶尺寸 | | | | 56 inch |
| 喷洒系统作业箱 | | | | 作业箱容积 50 L |
| 作业载荷 | | | | 50 kg |
| 喷头雾化粒径 | | | | 50-500 μm（离心喷头）20-320 μm（压力离心喷头） |
| 有效喷幅范围 | | | | 4-11 m（相对作业高度 3 米） |
| 水泵类型 | | | | 叶轮泵（磁力传动） |
| 最大流量 | | | | 18 L/min（2 喷头）28 L/min（4 喷头） |
| 安全系统 | | | | 3.0 有源相控阵雷达型号 RD241608RFV2（前有源相控阵雷达） RD241608RBV2（后有源相控阵雷达） |
| 等效全向辐射功率 | | | | (EIRP) <20 dBm (NCC/MIC/KC/CE/FCC) |
| 工作环境温度 | | | | 0℃至 40℃ |
| 工作频率 | | | | 24.05-24.25 GHz (NCC/FCC/MIC/KC/CE) |
| 工作功耗 | | | | 23 W（前有源相控阵雷达）18 W（后有源相控阵雷达） |
| 工作电压 | | | | DC 15 V |
| 最大检测距离 | | | | 50 m |
| 视角  （FOV） | 前相控阵数字雷达 | | | 水平 360 ° , 垂直 ±45 ° , 上方 ±45 °（圆锥体） |
| 后相控阵数字雷达 | | 垂直 360 ° , 水平 ±45 °/三目鱼眼视觉系统最大测距距离 60 m | |
| 有效避障速度 | | 13.8 m/s | |
| 视角（FOV） | | 水平 90 ° , 垂直 180 ° | |
| 工作环境要求 | | | 光照强度正常，场景纹理特征丰富，摄像头无脏污 | |
| 遥控器 | 型号 | | | TKPL2(GNSS GPS+Galileo+Beidou) |
| 工作环境温度 | | | -20℃至 50℃ |
| 充电环境温度 | | | 5℃至 40℃ |
| 内置电池化学体系 | | | 镍钴铝酸锂 |
| 续航时间 | | | 内置电池：3.8 小时/外置电池：3.2 小时 |
| O4 图传工作频率 | | | 2.4000-2.4835 GHz, 5.725-5.850 GHz | |
| 等效全向辐射功率 | | | (EIRP)2.4 GHz: <33 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC)5.8 GHz :  <33 dBm (FCC),<14 dBm (CE)，<30 dBm (SRRC) | |
| 信号有效距离 | | | SRRC: 5 km, MIC/KCC/CE: 4 km, FCC: 7 km（无干扰、无遮挡环 境下、飞行器高度 2.5 m） | |
| Wi-Fi 协议 | | | 802.11 a/b/g/n/ac/ax | |
| 工作频率 | | | 2.400-2.4835 GHz, 5.150-5.250 GHz, 5.725-5.850 GHz | |
| 等效全向辐射功率 | | | (EIRP)2.4 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (SRRC/CE/MIC)5.1 GHz :  <23 dBm (FCC/SRRC/CE/MIC)5.8 GHz: <23 dBm (FCC/SRRC), <14  dBm (CE) | |

十、收割机

主要技术性能参数表

|  |  |
| --- | --- |
| 型号 | R2 300 |
| 动力 | 199 马力 |
| 发动机 | / |
| 驾驶室 | 弧形暖风驾驶室 |
| 滚筒 | 重型边减、全轴流滚筒 |
| 驱动轮胎 | 28L-26 |
| 割台 | 218 挠性割台 |
| 行数 | 6 行 |
| 行走驱动 | 液压 |
| 燃油箱容积 | 400 升 |
| 滚筒直径 | 480 毫米 |
| 粮容积 | 6000 升 |
| 卸速度 | 75 升/秒 |
| 总清选面积 | 4.297 平方米 |
| 分离面积 | 4.06 平方米 |

十一、打包机

主要技术性能参数表

|  |  |
| --- | --- |
| 型号 | **9YFZ-2.2A** |
| 整机外形尺寸 | **5100×2950×3930mm** |
| 捡拾宽度 | **2200mm** |
| 草捆规格 | 800×450×350mm(略有膨胀） |
| 行走方式 | 牵引式 |
| 动力输出转速 | 720-760 转/分 |

十二、运粮车斗

主要技术性能参数表

|  |  |
| --- | --- |
| 型号 | 20 吨 |
| 整机外形尺寸 | 5.0 米 |
| 单桥内径 | 5.0\*2.5\*2.2 22.5 立方（肥）20 吨（粮） |
| 动力 | 200 马力以上 |
| 高炮 | 液压 360 旋转 |

十三、导航系统

主要技术性能参数表

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 型号 | | A100 |
| 屏幕 | | 10.1 英寸液晶显示屏 |
| 信号接收 | | WI-FI/蓝牙、4G |
| 工作温度 | | -20℃-+70℃ |
| 储存温度 | | -40℃-+85℃ |
| 防尘防水 | | IP65 |
| 供电 | | 9V-36V |
| 运行内存 | | 2G RAM +16G ROM |
| 接口 | | RS232\*2 CAN\*2 DCin\*2/USB2.0\*1 12V 直流对外供电\*3 摄像头\*2 |
| 控制器 | 材质 | 金属+工程塑料 |
| 重量 | 1.2KG |
| 定位精度 | 水平： 0.8cm+1ppm/高程：1.5cm+1ppm |
| 定位输出频 率 | 1HZ-10HZ |
| 网络模块 | 4G 网络模块 |
| 工作电压 | 9-36V |
| 防水防尘 | IP67 |
| 电动方向盘 | 电源输出 | 9-32V DC |
| 电机类型 | 力矩电机/扭矩 6,5N.m |
| 工作温度 | -20℃-+60℃ |
| 储存温度 | -40℃-+85℃ |
| 平台对接 | | 可与农机综合服务平台数据互通、实现位置监控、AB 线上传、任 务统计等功能 |
| 整体性能 | | 直线度精度：<±2.5cm(RMS)/交接行精度：<±2.5cm(RMS) |