

ANNEXES

ANNEXE N°1

**FICHE DE RENSEIGNEMENTS GENERAUX
SUR LE SOUMISSIONNAIRE**

Nom et prénom/Dénomination sociale

Forme juridique

Adresse du siège

Téléphone

Fax

Adresse e-mail

Inscrit au registre de commerce sous le N°

N° du matricule fiscal

Fait à Le

Le soumissionnaire
(Cachet, nom et prénom, signature)

Fait à Le
(Cachet, nom et prénom, signature)

ANNEXE N°2

**DECLARATION SUR L'HONNEUR
DE NON FAILLITE**

Je soussigné.....

Agissant en tant que

De la Société (ou entreprise) :

Enregistrée au registre de commerce Sous le n°

Faisant élection de domicile à (adresse complète).....

Ci-après dénommé "le soumissionnaire ", Je déclare sur mon honneur de ne pas me
trouver en état de faillite ou de liquidation judiciaire.

Fait à..... Le.....
Le soumissionnaire
(Cachet, nom et prénom, signature)

ANNEXE N°3

Garantie de la bonne exécution

Je soussigné (Nom, prénom tels que figurant sur la CIN).....

Domicilié au

Titulaire de la Carte d'Identité Nationale N°..... délivrée le

Exerçant la profession de

Dénomination commerciale de l'entreprise

Adresse du siège social

Inscription de l'entreprise au registre N°..... en date du

Agissant en qualité de

Après avoir pris connaissance de toutes les pièces figurant ou indiquées au dossier de la consultation n° PAQ-DGSE 02/2022, l'acquisition d'équipement pour le renforcement des clubs de robotique dans le cadre du projet PAQ-DGSE-ENICarthage.

Je m'engage à garantir le matériel à livrer contre tout vice de fabrication ou défaut de matière pendant un délai minimum d'un (1) an, cette garantie s'entend matériel.

Je m'engage à garantir que toutes les fournitures livrées en exécution de cette consultation sont neuves, n'ont jamais été utilisées, sont du modèle le plus récent en matière de conception et de matériaux.

Fait à..... Le.....

Le soumissionnaire

ANNEXE N°4

SOUSSION

Je soussigné (Nom, prénom tels que figurant sur la CIN)

Domicilié au

Titulaire de la Carte d'Identité Nationale N°..... délivrée le

Exerçant la profession de

Dénomination commerciale de l'entreprise

Adresse du siège social

Inscription de l'entreprise au registre N°..... en date du

Agissant en qualité de

Après avoir pris connaissance de toutes les pièces figurant ou indiquées au dossier de la consultation n° PAQ-DGSE 02/2022, Je m'engage à exécuter les prestations conformément aux caractéristiques exigées dans le cahier des charges et moyennant les prix établis dans mon offre.

Les prix que j'offre sont fermes et non révisables.

Le montant total hors taxes (H.T) de cette soumission s'élève à la somme de.....

.....(Montant en toutes lettres H.T) ;

Le montant total de la T.V.A est de

.....(Montant en toutes lettres T.VA) ;

Le montant total de cette soumission toutes taxes comprises (TTC) s'élève à la somme de.....

.....(Montant en lettres et en chiffres TTC).

Je m'engage à maintenir valables les conditions de la présente soumission pendant 60 jours fermes à compter du jour suivant la date limite de réception des offres.

Je joins à la présente soumission toutes les pièces qu'il m'est demandé de fournir.

Je m'engage, si notre offre est acceptée, à exécuter l'ensemble des prestations conformément aux termes des articles des conditions de participation, administratives et techniques du cahier des charges.

Fait à..... Le.....

Le soumissionnaire
(Cachet, nom et prénom, signature)

Fait à.....

Le soumissionnaire
(Cachet, nom et prénom, signature)

ANNEXE N°5

BORDEREAU DES PRIX

Consultation N° PAQ-DGSE- 02/2022

Acquisition d'équipement pour le renforcement des clubs de robotique au profit du PAQ-DGSE-ENICarthage

Raison sociale :
 Matricule fiscal :

N°	Désignation	Qté	P.U HT	Total H.T
1	Carte ESP32 CP2104	15
2	Arduino uno	8
3	Arduino Mega	3
4	Pile Lipo 750mha	6
5	Chargeur Lipo IMAB6AC	1
6	Pont H	10
7	Capteur infrarouge TCRT5000	20
8	Capteur ultrason	10
9	Chargeur intelligent 18650	2
10	Pile LI-ION 18650 ; 3000mha	10
11	Multimètre	2
12	Roue + moteur 6V (couple élevé)	10
13	Pistolet colle à chaud	2
14	Meuleuse angulaire 115mm ; 710W	1
15	Perceuse à percussion 13mm ; 570W	1
16	Batterie Lipo 3200mAh	5
17	Pololu QTR-8A sensor	3
18	Chargeur batterie lipo 3S	1
19	Moteur réducteur N20 12V / 500rpm	8
20	Moteur réducteur DC 12V 500RPM 37GB-550	8
21	BTS7960B driver motor DC 43A PWM	8
22	MPU6050	5
23	Module relais 4 canaux 40A	10
24	Module Bluetooth HC-05	2

N°	Désignation	Qté	P.U HT	Total H.T
25	Servo motor tower pro sg-5010	5
26	Moteur réducteur DC 12V 300RPM à couple élevé	8
27	Ga 12-n20 moteur pololu 300rpm - 12v	4
28	Arduino mega 2560 rev3	2
29	Arduino uno - DIP REV3	5
30	Raspberry pi 4 modèleb - 4gb	1
31	Pont H - Double L298N	6
32	Module capteur ultrason hc-sr04	10
33	QTR8A pololu capteur de detection de ligne	4
34	FC-51 IR Capteur detection d'ocbstacle	6
35	Arduino module capteur de reconnaissance couleur TCS3200, TCS3210	2
36	Acem Fer à souder électrique lent pro 60W	2
37	Manette Compatible ps2 sans fil 2,4G	3
38	Batterie Haute rendement, longue durée de vie, 12V, 7Ah	2
39	Batterie Lipo 1000mAh 2S 7,4V 25C	2
40	Roue cramponnée 130 mm	8
41	Roue Cramponnée tout terrian 85MM	4
42	ESP32 Carte de développement Wifi plus Bluetooth dual core CP2104	2
43	DC Voltage Regulator Buck Converter DC 24V to 5V 5A	1
44	DC Voltage Regulator Buck Converter DC 24V to 12V 40A	1
45	Lipo battery cells 5200mAh 2S LiPo Battery 50C 7.4V RC	4
46	Pixhawk(Accel/Gyro: ICM-20689 .Accel/Gyro: BMI055 Mag: IST8310,Barometer: MS5611) Operating temp. ~40~85C Storage temp. -40~85C Voltage Ratings: Power module output: 4.9~5.5V Max input voltage: 6V Max current sensing: 120A USB Power Input: 4.75~5.25V Servo Rail Input: 0~36V	1
47	Depth Camera(Depth technology: Stereoscopic,Minimum depth distance:~28 cm,Depth Accuracy:<2% at 2 m, Depth Field of View (FOV):87° × 58°,Depth output resolution:Up to 1280 × 720, RGB frame resolution,1920 × 1080, RGB sensor resolution:2 MP)	1

N°	Désignation	Qté	P.U HT	Total H.T
48	Lidar (Measure distance data:8000 times / s , Omnidirectional laser range scan:360 degrees , Configurable scan rate:2-10Hz)	1
49	Motor Driver (DC Brush motor:Two Terminals,Operating voltage:5V to 30V, Rated Current:10A,peak current:30A	2
50	DC Motor (437RPM 3.5.5 oz-in. (12VDC) 0.52A,Voltage Range:(Recommended): 6V - 12V,PH Series JST 6-pin Connector (2mm Pitch) Encoder: -10°C +60°C 12,Encoder: Countable Events Per Revolution (Output Shaft):912)	2
51	Processing computer (GPU:256 cores 1.3 TFLOPS (FP16), CPU:Dual-core Denver 2 64-bit CPU and quad-core ARM A57 complex,Memory:4 GB 128-bit LPDDR4 58.4 GB/s,Video Encoder:500 MP/sec 1x 4K @ 60 (HEVC) 3x 4K @ 30 (HEVC) 4x 1080p @ 60 (HEVC) 8x 1080p @ 30 (HEVC),UPHY:Gen 2 1x4 + 1x1 OR 2x1 + 1x2, USB3.0+USB2.0,Connectivity:Connects to 801.11ac WLAN andBluetooth.Display:HDMI 2.0 / eDP 1.4 / 2x DSI / 2x DP 1.2,Others :GPIO, I2C, I2S, SPI, CAN, UART, Power Input : 5.5V – 19.6V)	1
TOTAL HT :			
TOTAL TVA (7%) :			
TOTAL TVA (19%) :			
TOTAL TTC :			

Montant total TTC en toutes lettres :

LE SOUMISSIONNAIRE
(cachet, nom, prénom & signature)
.....le,

.....
(cachet, nom, prénom & signature)

CAHIER DES CHARGES TECHNIQUES

CHAHIER DES CHARGES TECHNIQUES

Consultation N° PAQ-DGSE- 02/2022

Acquisition d'équipement pour le renforcement des clubs de robotique au profit du
PAQ-DGSE-ENICarthage

Raison sociale :

Matricule fiscal :

N°	Caractéristiques techniques demandées	QTE	Caractéristiques techniques proposées par le soumissionnaire
1	Carte ESP32 CP2104	15	
2	Arduino uno	8	
3	Arduino Mega	3	
4	Pile Lipo 750mha	6	
5	Chargeur Lipo IMAB6AC	1	
6	Pont H	10	
7	Capteur infrarouge TCRT5000	20	
8	Capteur ultrason	10	
9	Chargeur intelligent 18650	2	
10	Pile LI-ION 18650 ; 3000mha	10	
11	Multimètre	2	
12	Roue + moteur 6V (couple élevé)	10	
13	Pistolet colle à chaud	2	
14	Meuleuse angulaire 115mm ; 710W	1	

N°	Caractéristiques techniques demandées	QTE	Caractéristiques techniques proposées par le soumissionnaire
15	Perceuse à percussion 13mm ; 570W	1	
16	Batterie Lipo 3200mAh	5	
17	Pololu QTR-8A sensor	3	
18	Chargeur batterie lipo 3S	1	
19	Moteur réducteur N20 12V / 500rpm	8	
20	Moteur réducteur DC 12V 500RPM 37GB-550	8	
21	BTS7960B driver motor DC 43A PWM	8	
22	MPU6050	5	
23	Module relais 4 canaux 40A	10	
24	Module Bluetooth HC-05	2	
25	Servo motor tower pro sg-5010	5	
26	Moteur réducteur DC 12V 300RPM à couple élevé	8	
27	Ga 12-n20 moteur pololu 300rpm - 12v	4	
28	Arduino mega 2560 rev3	2	2 Arduino mega 2560 rev3
29	Arduino uno - DIP REV3	5	5 Arduino uno - DIP REV3
30	Raspberry pi 4 modèleb - 4gb	1	1 Raspberry pi 4 modèleb - 4gb
31	Pont H - Double L298N	6	6 Pont H - Double L298N
32	Module capteur ultrason hc-sr04	10	10 Module capteur ultrason hc-sr04
33	QTR8A pololu capteur de detection de ligne	4	4 QTR8A pololu capteur de detection de ligne
34	FC-51 IR Capteur détection d'obstacle	6	

N°	Caractéristiques techniques demandées	QTE	Caractéristiques techniques proposées par le soumissionnaire
35	Arduino module capteur de reconnaissance couleur TCS3200, TCS3210	2	
36	Acem Fer à souder électrique lent pro 60W	2	
37	Manette Compatible ps2 sans fil 2,4G	3	
38	Batterie Haute rendement, longue durée de vie, 12V, 7Ah	2	
39	Batterie Lipo 1000mAh 2S 7,4V 25C	2	
40	Roue cramponnée 130 mm	8	
41	Roue Cramponnée tout terrian 85MM	4	
42	ESP32 Carte de développement Wifi plus Bluetooth dual core CP2104	2	
43	DC Voltage Regulator Buck Converter DC 24V to 5V 5A	1	
44	DC Voltage Regulator Buck Converter DC 24V to 12V 40A	1	
45	Lipo battery cells 5200mAh 2S LiPo Battery 50C 7.4V RC	4	
46	Pixhawk(Accel/Gyro: ICM-20689 ,Accel/Gyro: BMI055 Mag: IST8310,Barometer: MS5611) Operating temp. ~-40~85C Storage temp. -40~85C Voltage Ratings: Power module output: 4.9~5.5V Max input voltage: 6V Max current sensing: 120A USB Power Input: 4.75~5.25V Servo Rail Input: 0~36V	1	Power module input: 4.9~5.5V Max input current: 120A Max current sensing: 120A USB Power Input: 4.75~5.25V Servo Rail Input: 0~36V
47	Depth Camera(Depth technology: Stereoscopic,Minimum depth distance:~28 cm,Depth Accuracy:<2% at 2 m, Depth Field of View (FOV):87° × 58°,Depth output resolution:Up to 1280 × 720, RGB frame resolution,1920 × 1080, RGB sensor resolution:2 MP)	1	Depth technology: Stereoscopic Minimum depth distance: 28cm Depth Accuracy: <2% at 2 m Depth Field of View (FOV): 87° × 58° Depth output resolution: 1280 × 720 RGB frame resolution: 1920 × 1080 RGB sensor resolution: 2 MP
48	Lidar (Measure distance data:8000 times / s , Omnidirectional laser range scan:360 degrees , Configurable scan rate:2-10Hz)	1	

N°	Caractéristiques techniques demandées	QTE	Caractéristiques techniques proposées par le soumissionnaire
49	Motor Driver (DC Brush motor:Two Terminals,Operating voltage:5V to 30V, Rated Current:10A,peak current:30A	2	
50	DC Motor (437RPM 3.5.5 oz-in. (12VDC) 0.52A,Voltage Range:(Recommended): 6V -12V,PH Series JST 6-pin Connector (2mm Pitch) Encoder: - 10°C +60°C 12,Encoder: Countable Events Per Revolution (Output Shaft):912)	2	
51	Processing computer (GPU:256 cores 1.3 TFLOPS (FP16), CPU:Dual-core Denver 2 64-bit CPU and quad-core ARM A57 complex.Memory:4 GB 128-bit LPDDR4 58.4 GB/s,Video Encoder:500 MP/sec 1x 4K @ 60 (HEVC) 3x 4K @ 30 (HEVC) 4x 1080p @ 60 (HEVC) 8x 1080p @ 30 (HEVC),UPHY:Gen 2 1x4 + 1x1 OR 2x1 + 1x2, USB3.0+USB2.0,Connectivity:Connects to 801.11ac WLAN andBluetooth,Display:HDMI 2.0 / eDP 1.4 / 2x DSI / 2x DP 1.2,Others :GPIO, I2C, I2S, SPI, CAN, UART, Power Input : 5.5V – 19.6V)	1	

LE SOUMISSIONNAIRE

(Signature & Cachet)

.....le,

