|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 设备名称 | | 超声外科吸引系统 | | |
| 项目编号 | | 2020-JK15-W3123 | | |
| 最高限价 | | 150万元 | | |
| 设备数量 | | 1套 | 进口 | |
| **设备功能要求** | | | | |
| 1、具有超声切割、超声破碎、冲洗、负压吸引功能  2、必须满足消化外科开放手术和腹腔镜下手术的使用功能 | | | | |
| **软硬件配置清单** | | | | |
| 序号 | 描述 | | | 数量 |
| 1 | 超声吸引系统主机（含脚踏开关） | | | 1 |
| 2 | 防污阀 | | | 2 |
| 3 | 直型超声吸引手柄 | | | 2 |
| 4 | 可消毒安装基座 | | | 1 |
| 5 | 安装扳手 | | | 2 |
| 6 | 冲洗吸引复合管路 | | | 2 |
| 7 | 精准直刀头 | | | 2 |
| 8 | 精准快速刀头 | | | 2 |
| 9 | 腹腔镜下刀头 | | | 2 |
| **技术参数要求** | | | | |
| 序号 | 指标名称 | 技术参数 | | |
| 1 | 主机 |  | | |
| 1.1 | 超声输出模式 | 连续超声波和脉冲超声波 | | |
| 1.2 | 超声工作频率 | 20-40KHz | | |
| ＃1.3 | 工作频率和手柄 | 具有2种超声工作频率手柄满足不同组织的精细化操作：23kHz超声手柄和35.75kHz手柄 | | |
| 1.4 | 超声输出功率可调节 | 具备 | | |
| ＃1.5 | 冲洗蠕动泵 | 最大冲洗流量≥25ml/min | | |
| ＃1.6 | 负压吸引泵 | 负压最高值：≥620mmHg | | |
| 1.7 | 负压吸力 | 可根据手术需求进行调节，设定级数≥10级 | | |
| 1.8 | 配备组织释放功能 | 在吸引模式中，避免负压吸引对周围组织牵拉损伤 | | |
| #1.9 | 配备组织选择性保护功能 | 在控制模板具有组织选择性保护功能，在切割模式中，根据神经及血管分布结构，可对血管和神经进行主动保护 | | |
| 1.10 | 开机手柄自检功能 | 具备 | | |
| 1.11 | 故障自检声光代码报警功能 | 具备 | | |
| 1.12 | 插拨方式 | 手柄即插即用 | | |
| 2 | 手柄 |  | | |
| 2.1 | 工作原理 | 磁致伸缩技术 | | |
| 2.2 | 冷却系统 | 水冷或自然冷却 | | |
| 2.3 | 触觉反馈功能 | 刀头碰到重要组织结构，第一时间停止操作或移离刀头 | | |
| 2.4 | 消毒方式 | 手柄、连线均可高温高压消毒 | | |
| 3 | 刀头 |  | | |
| 3.1 | 刀头超声震动方向 | 纵向 | | |
| 3.2 | 刀头材质 | 钛合金 | | |
| ＃3.3 | 刀头最大振幅 | 23KHz刀头最大振幅可达≥355微米 | | |
| 3.4 | 刀头安全性设计 | 钝性刀头，无锐齿 | | |
| 3.5 | 刀头保护套 | 具备 | | |
| 3.6 | 刀头前端侧壁侧吸引口 | 具备 | | |
| ★3.7 | 手柄装卸 | 手柄与刀头为分离式设计，刀头为独立灭菌包装，具有术中刀头更换装置。 | | |
| ★3.8 | 刀头可选种类 | ≥13种 | | |
| 3.9 | 消毒方式 | 刀头可高温高压消毒 | | |
| 4 | 脚踏开关 |  | | |
| 4.1 | 类型 | 有线脚踏 | | |
| 4.2 | 脚踏控制功能 | 可分别控制超声切割、超声破碎、冲洗 | | |
| 5 | 软件系统 | 终身免费升级到最新版本 | | |
| 6 | 生理盐水挂架 | 主机自带 | | |
| 7 | ★耗材（各型号） | 手柄通用复合管路（耗材可重复使用，损坏后更换） | | |
| 精准直刀头（耗材可重复使用，损坏后更换） | | |
| 精准快速刀头（耗材可重复使用，损坏后更换） | | |
| 腹腔镜下刀头（耗材可重复使用，损坏后更换） | | |