**2022-JKMTDY-W1244：**

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 设备名称 | | 倒置荧光显微镜成像系统 | | | |
| 设备数量 | | 1 | | 进口 | |
| 最高投标限价 | | 35万元 | | | |
| **技术参数要求** | | | | |
| **序号** | **技术指标名称** | | **招标技术要求** | |
| ★1 | 产地 | | 原装进口 | |
| ★2 | 光学系统 | | 无限远校正光学系统，国际标准齐焦距离≤45mm | |
| ＃3 | 显微镜镜体 | | 双层光路，第一层接编码型荧光激发块转盘，第二层可提供中间变倍体，提供更开放的试验平台 | |
| 4 | 聚焦机构 | | 备有聚焦机构同轴粗、微调旋钮（最小微调刻度单位≤1um），行程10mm，粗调旋钮扭矩可调，备有上限调节。 | |
| 5 | 透射光照明装置 | | 内装式透射光柯勒照明器，配置长寿命 LED 光源，寿命≥60000 小时 | |
| 6 | 观察镜筒 | | 双目镜筒，10X目镜，视场数≥22mm，倾斜角度45°，带屈光度可调 | |
| ★7 | 物镜转换器 | | ≥6孔位编码物镜转换器，物镜转盘下配备防漏水功能装置。软件可以自动识别物镜位置，并可以自动设置相应的标尺 | |
| 8 | 载物台 | | 具备XY锁定和复位功能；控制手柄扭力可调；尺寸：（240±10）mm(D) x （450±10）mm(W)；移动范围Y≥75mm，X≥114mm | |
| ★9 | 聚光镜 | | 长工作距离聚光镜，≥5孔位转盘，孔径光阑可调，N.A.≥0.55，W.D.≥27mm，前置聚光镜高度调节钮，聚光镜柯勒照明复位装置 | |
| ★10 | 物镜 | | 4X/5X万能平场半复消色差相差物镜, NA ≥0.13, 工作距离≥17mm 10X万能平场半复消色差相差物镜, NA≥ 0.3, 工作距离≥10mm 20X长工作距离平场半复消色差相差物镜, NA≥ 0.45, 工作距离≥7.8mm 40X长工作距离平场半复消色差相差物镜, NA ≥ 0.6, 工作距离≥ 4.2mm | |
| 11 | 目镜 | | 高眼点目镜，10×，视场直径：22mm | |
| ★12 | 荧光激发块转盘 | | ≥6孔位编码型激发块转盘，无需拆卸可更换激发块，内置光闸，防水设计；软件可以自动识别激发块位置 | |
| 13 | 荧光光源 | | 长寿命金属卤素灯，寿命≥2000 小时，外置电源供电器（配备备用灯泡一个） | |
| ★14 | 成像系统 | | 显微镜同一品牌、原装进口，保证系统兼容性、稳定性：像素≥2000万像素，半导体制冷，低于环境温度10度，1/1.2 英寸，彩色 | |
| **#15** | 显微图像控制及分析软件 | | 中文界面直观，操作容易简便。支持单幅图像采集、动态电影图像采集，对单荧光通道图片做色彩合成，方便显示多染标本的图像，可在图像上添加注释、箭头等功能，方便表示图像中的重点关注部位，可实时对多幅视野相邻的图像做大图拼接，实时获取高分辨率大视野图像； 可以实时对不同Z轴平面的图像进行景深扩展，实时获取多层面的清晰图像 | |
| **★16** | 软件分析用电脑 | | I7处理器，16G内存，硬盘1TB以上，23寸液晶显示器 | |
| **★17** | 售后 | | 整机免费质保3年 | |

**2022-JKMTDY-W1245：**

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 设备名称 | | 六自由度飞行座椅 | | | |
| 设备数量 | | 1 | | 国产 | |
| 最高投标限价 | | 12万元 | | | |
| **技术参数要求** | | | | |
| **序号** | **技术指标名称** | | **招标技术要求** | |
| **★1** | 自由度 | | 6DOF | |
| **2** | 有效负载 | | ≧200kg | |
| **3** | 尺寸 | | ≧2200mm\*800mm\*1200mm | |
| **4** | 纵向位移 | | ≧±195mm | |
| **5** | 横向位移 | | ≧±195mm | |
| **★6** | 垂直升降 | | ≧±100mm | |
| **★7** | 俯仰 | | ≧±9° | |
| **★8** | 信号接口 | | 具有实时获取六自由度运动控制信号的接口，并可进行参数设置 | |
| **★9** | 算法 | | 9.1 提供灵活的算法配置接口，并配合训练场景特 | |
| 9.2 点配置洗出算法参数；可设置可实现不同频段下加速度和角速度的运动过程模拟； | |
| **10** | 数据储存 | | 具备运动数据（自由度、速度、加速度等数据）记录与存储功能 | |
| **11** | 姿态控制 | | 姿态控制能实时接收上位机数据通讯，可进行轨迹规划功能 | |
| **12** | 控制 | | 运行在运动控制计算机上，实现系统启动/停止、运动控制、系统的运动状态检等功能 | |
| **13** | 状态监测 | | 提供提供平台测试、调试工具及监控软件：监控平台的工作状态、接受操作人员控制指令，控制系统完成测试任务 | |
| **★14** | 售后 | | 整机免费质保3年 | |