|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **项目名称** | | 神外机器人 |
| **使用科室** | | 手术室（神经外科） |
| **一** | **基本要求** | |
| 1.1 | 用途：用于神经外科手术过程对手术器械进行空间定位和定向 | |
| **二** | **主要功能及参数** | |
| 2.1 | 机械臂能自动定位和定向； | |
| 2.2 | 机械臂具备≥6个旋转关节，各关节均可进行±360°旋转，由电机驱动和锁定； | |
| 2.3 | 机械臂臂展≥600mm，可一次摆位自动覆盖全颅脑定位； | |
| 2.4 | 机械臂定位误差≤0.3mm； | |
| 2.5 | 具有独立的光学跟踪定位仪，支持术中实时光学导航； | |
| 2.6 | 光学跟踪定位误差≤0.2mm； | |
| 2.7 | 可实现目标物三维位置和姿态的实时亚毫米级追踪； | |
| 2.8 | 所有导航工具均支持高温高压灭菌，可重复使用； | |
| 2.9 | 具备多模态影像融合技术，可重建多种解剖结构的三维模型； | |
| 2.10 | 可进行DICOM3.0文件读取、解析、预览和显示，支持CT、MRI（MRA、T1、T2、MRV、DTI、BOLD等）、PET等多模态影像融合； | |
| 2.11 | 支持在二维和三维可视化下，设置内镜等中心运动的安全区域，安全区域的半径和角度可自定义，可沿手术路径在入颅点与靶点之间选择中心点； | |
| 2.12 | 可在二维影像和三维模型中实时显示探针所指位置和方向； | |
| 2.13 | 适用于颅内活检、脑出血抽吸、三叉神经球囊压迫穿刺、SEEG、DBS、术中开颅导航、神经内镜导航、神经脊柱等神经外科手术； | |
| 2.14 | 配专用仪器车，可承载机械臂、控制器、计算机和显示器等，具备万向推动和一键固定功能； | |
| 2.15 | 配有DVD光驱、USB接口、无线鼠标及键盘； | |
| 2.16 | 可跟踪定位仪识别追踪三维位置和姿态； | |
| 2.17 | 可实现与院内信息系统对接 | |
| **三** | **主要配置及附件** | |
| 3.1 | 主机台车 1套 | |
| 3.2 | 自动机械臂 1套 | |
| 3.3 | 光学跟踪定位仪 1套 | |
| 3.4 | 术中定位定向模块 1套 | |
| 3.5 | 主机工作站 1套 | |
| 3.6 | 显示器 1套 | |
| 3.7 | 常规手术配件 1套 | |
| 3.8 | 手术导航模块 1套 | |
| 3.9 | 完整手术软件模块1套 | |
| 四 | **售后服务要求** | |
| 4.1 | 原厂质保期不少于3年。 | |
| 4.2 | 十年以上的零配件供应期。 | |
| 4.3 | 维修响应时间≤2小时，24小时内上门维修，保修期外先维修后付款。 | |
| 4.4 | 保修期内，每年应提供不少于2次的预防性维护保养,并提供设备维修、保养详细工作报告单。 | |
| 五 | **配套耗材情况** | |
|  | 若有耗材情况需与院方沟通 | |