# 第四章 采购需求

# 一、采购需求一览表

包号	序号	名称	数量	单位
A包	1	计算机断层扫描系统(16 排螺旋 CT)	1	套
B包	1	核酸检测分析仪	1	台
	2	自动取药机	2	台
	3	测温安检门	2	台

# 二、设备技术规格及要求

# A包: 计算机断层扫描系统(16 排螺旋CT)

1.	技术参数	备注
1. 1	扫描架系统	
1. 1. 1	扫描架孔径: ≥650mm	
1. 1. 2	数字倾角: ≥±30°	
1. 1. 3	滑环类型: 低压滑环	
1. 1. 4	冷却方式: 风冷	
1. 1. 5	探测器类型: 高速稀土陶瓷	
1. 1. 6	探测器排数: ≥16 排	
1. 1. 7	探测器数目 (每排): ≥720 个/每排	
1. 1. 8	最薄采集层厚: ≤0.8mm	
1. 1. 9	亚毫米采集覆盖范围≥12.8 mm	
1. 1. 10	焦点到探测器距离: ≤900mm	
1. 1. 11	焦点到 ISO 等中心距离: ≤511mm	
1. 1. 12	探测器数据采样率: ≥1320 views/圈	
1. 2	扫描床系统	
1. 2. 1	床水平可扫描范围: ≥1200 mm	
1. 2. 2	床水平移动最大速度: ≥100mm/s	
1. 2. 3	病人床承重量: ≥200kg	

1.2.4 床垂直升降: 430 mm - 960 mm  1.2.5 床水平移动精度: ≪±0.25mm  1.3 X 线球管及高压发生器  1.3.1 球管財极热容量: ≥3.5MIU  1.3.2 球管最大电流: ≥230mA  1.3.3 具备5种可选电压: 70,80,100,120,140KV  1.3.4 球管最大电压: ≥140KV  1.3.5 球管最大电压: ≥140KV  1.3.6 球管双焦点: 小焦点: ≪0.4×0.7mm, 大焦点: ≥0.6 ×1.3mm  1.3.7 发生器功率: ≥37KW等效功率  1.3.8 CT±机、球管和探测器等重要滞件均为同一品牌,同一厂家生产  1.4 扫描多数和图像质量  1.4.1 每圈扫描层数: ≥32 层/圈  1.4.2 最短扫描时间: ≪0.75s/360°  1.4.3 扫描采集视野: ≥450mm  1.4.4 螺距连续可调: 0.5-1.5,连接可调  1.4.5 最快覆盖速度: ≥100mm/s  1.4.6 最大连续螺旋扫描: ≥100 秒  1.4.7 空间分辨率: ≥16.5 LP/cm  1.4.8 密度分辨率: ≪3mm  1.4.9 噪声: ≪0.35%  1.4.10 CT值范围: -1024HU到+3071HU  1.4.11 标准图像重建矩阵: ≥512×512  1.4.12 超高分辨率图像重建矩阵: 768×768和1024×1024  1.5 计算机系统  1.5.1 生频: ≥2.8GHz  1.5.2 内存: ≥8.0GB  1.5.3 硬盘容量: ≥1TB  1.5.4 图像显示矩阵: ≥1024×1024		
1.3 X 线球管及高压发生器 1.3.1 环管阳极热容量: ≥3.5MHU 1.3.2 球管最大电流: ≥230mA 1.3.3 具备 5 种可选电压: 70,80,100,120,140KV 1.3.4 球管最大电压: ≥140KV 1.3.5 球管最大电压: ≥140KV 1.3.6 球管双焦点: 小焦点: ≤0.4×0.7mm, 大焦点: ≥0.6 ×1.3mm 1.3.7 发生器功率: ≥37KW 等效功率 1.3.8 CT 主机、球管和探测器等重要部件均为同一品牌,同一厂家生产 1.4 扫描参数和图像质量 1.4.1 每圈扫描层数: ≥32 层/圈 1.4.2 最短扫描时间: ≤0.75s/360° 1.4.3 扫描采集视野: ≥450mm 1.4.4 螺距连续可调: 0.5-1.5, 连接可调 1.4.5 最快覆盖速度: ≥100mm/s 1.4.6 最大连续螺旋扫描: ≥100 秒 1.4.7 空间分辨率: ≥16.5 LP/cm 1.4.8 密度分辨率: ≪3mm 1.4.9 噪声: ≪0.35% 1.4.10 CT值范围: -1024HU到+3071HU 1.4.11 标准图像重建矩阵: ≥512×512 1.4.12 超高分辨率图像重建矩阵: 768×768和1024×1024 1.5 计算机系统 1.5.1 主频: ≥2.8GHz 1.5.2 内存: ≥8.0GB	1. 2. 4	床垂直升降: 430 mm - 960 mm
1.3.1 球管阳极热容量: ≥3.5MHU 1.3.2 球管最大电流: ≥230mA 1.3.3 具备 5种可选电压: 70,80,100,120,140KV 1.3.4 球管最大电压: ≥140KV 1.3.5 球管最大电压: ≥140KV 1.3.6 球管双焦点: 小焦点: ≤0.4×0.7mm, 大焦点: ≥0.6 ×1.3mm 1.3.7 发生器功率: ≥37KW等效功率 1.3.8 CT主机、球管和探测器等重要部件均为同一品牌,同一厂家生产 1.4 扫描参数和图像质量 1.4.1 每圈扫描层数: ≥32 层/圈 1.4.2 最短扫描时间: ≤0.75s/360° 1.4.3 扫描采集视野: ≥450mm 1.4.4 螺距连续可调: 0.5-1.5, 连接可调 1.4.5 最快覆盖速度: ≥100mm/s 1.4.6 最大连续螺旋扫描: ≥100 秒 1.4.7 空间分辨率: ≥16.5 LP/cm 1.4.8 密度分辨率: ≪3mm 1.4.9 噪声: ≪0.35% 1.4.10 CT 值范围: -1024HU 到+3071HU 1.4.11 标准图像重建矩阵: ≥512×512 1.4.12 超高分辨率图像重建矩阵: 768×768 和 1024×1024 1.5 计算机系统 1.5.1 主频: ≥2.8GHz 1.5.2 内存: ≥8.0GB 1.5.3 硬盘容量: ≥1TB	1. 2. 5	床水平移动精度: ≤±0.25mm
1.3.2 球管最大电流: ≥230mA 1.3.3 具备 5 种可选电压: 70,80,100,120,140KV 1.3.4 球管最小电压≪70KV 1.3.5 球管最大电压: ≥140KV 1.3.6 球管双焦点: 小焦点: ≪0.4×0.7mm, 大焦点: ≥0.6 ×1.3mm 1.3.7 发生器功率: ≥37KW等效功率 1.3.8 CT 主机、球管和探测器等重要部件均为同一品牌,同一厂家生产 1.4 扫描参数和图像质量 1.4.1 每圈扫描层数: ≥32 层/圈 1.4.2 最短扫描时间: ≪0.75s/360° 1.4.3 扫描采集视野: ≥450mm 1.4.4 螺距连续可调: 0.5-1.5,连接可调 1.4.5 最快覆盖速度: ≥100mm/s 1.4.6 最大连续螺旋扫描: ≥100 秒 1.4.7 空间分辨率: ≥16.5 LP/cm 1.4.8 密度分辨率: ≪3nm 1.4.9 噪声: ≪0.35% 1.4.10 CT 值范围: -1024HU 到+3071HU 1.4.11 标准图像重建矩阵: ≥512×512 1.4.12 超高分辨率图像重建矩阵: 768×768和1024×1024 1.5 计算机系统 1.5.1 主频: ≥2.8GHz 1.5.2 内存: ≥8.0GB 1.5.3 硬盘容量: ≥1TB	1. 3	X线球管及高压发生器
1.3.3 具备 5 种可选电压: 70,80,100,120,140KV 1.3.4 球管最小电压≤70KV 1.3.5 球管最大电压: ≥140KV 1.3.6 球管双焦点: 小焦点: ≤0.4×0.7mm, 大焦点: ≥0.6 ×1.3mm 1.3.7 发生器功率: ≥37KW 等效功率 1.3.8 CT 主机、球管和探测器等重要部件均为同一品牌,同一厂家生产 1.4 扫描参数和图像质量 1.4.1 每間扫描层数: ≥32 层/間 1.4.2 最短扫描时间: ≤0.75s/360° 1.4.3 扫描采集视野: ≥450mm 1.4.4 螺距连续可调: 0.5-1.5,连接可调 1.4.5 最快覆盖速度: ≥100mm/s 1.4.6 最大连续螺旋扫描: ≥100 秒 1.4.7 空间分辨率: ≥16.5 LP/cm 1.4.8 密度分辨率: ≤3mm 1.4.9 噪声: ≤0.35% 1.4.10 CT 值范围: -1024IU到+3071IU 1.4.11 标准图像重建矩阵: ≥512×512 1.4.12 超高分辨率图像重建矩阵: 768×768和1024×1024 1.5 计算机系统 1.5.1 主频: ≥2.8GHz 1.5.2 内存: ≥8.0GB 1.5.3 硬盘容量: ≥11B	1. 3. 1	球管阳极热容量: ≥3.5MHU
1.3.4 球管最小电压≤70KV 1.3.5 球管最大电压:≥140KV 1.3.6 球管双焦点:小焦点:≤0.4×0.7mm,大焦点:≥0.6×1.3mm 1.3.7 发生器功率:≥37KW等效功率 1.3.8 CT主机、球管和探测器等重要部件均为同一品牌,同一厂家生产 1.4 扫描参数和图像质量 1.4.1 每圈扫描层数:≥32层/圈 1.4.2 最短扫描时间:≤0.75s/360° 1.4.3 扫描采集视野:≥450mm 1.4.4 螺距连续可调:0.5-1.5,连接可调 1.4.5 最快覆盖速度:≥100mm/s 1.4.6 最大连续螺旋扫描:≥100秒 1.4.7 空间分辨率:≥16.5 LP/cm 1.4.8 密度分辨率:≤3mm 1.4.9 噪声:≤0.35% 1.4.10 CT值范围:-1024HU到+3071HU 1.4.11 标准图像重建矩阵:≥512×512 1.4.12 超高分辨率图像重建矩阵:768×768和1024×1024 1.5 计算机系统 1.5.1 主频:≥2.8GHz 1.5.2 内存:≥8.0GB 1.5.3 硬盘容量:≥1TB	1. 3. 2	球管最大电流: ≥230mA
1.3.5 球管最大电压: ≥140KV 1.3.6 球管双焦点: 小焦点: ≤0.4×0.7mm, 大焦点: ≥0.6 ×1.3mm 1.3.7 发生器功率: ≥37KW等效功率 1.3.8 CT 主机、球管和探测器等重要部件均为同一品牌, 同一厂家生产 1.4 扫描参数和图像质量 1.4.1 每圈扫描层数: ≥32 层/圈 1.4.2 最短扫描时间: ≤0.75s/360° 1.4.3 扫描采集视野: ≥450mm 1.4.4 螺距连续可调: 0.5-1.5, 连接可调 1.4.5 最快覆盖速度: ≥100mm/s 1.4.6 最大连续螺旋扫描: ≥100 秒 1.4.7 空间分辨率: ≥16.5 LP/cm 1.4.8 密度分辨率: ≤3mm 1.4.9 噪声: ≤0.35% 1.4.10 CT 值范围: -1024HU到+3071HU 1.4.11 标准图像重建矩阵: ≥512×512 1.4.12 超高分辨率图像重建矩阵: 768×768和1024×1024 1.5 计算机系统 1.5.1 主频: ≥2.8GHz 1.5.2 内存: ≥8.0GB 1.5.3 硬盘容量: ≥1TB	1. 3. 3	具备 5 种可选电压: 70,80,100,120,140KV
1.3.6 球管双焦点: 小焦点: ≤0.4×0.7mm, 大焦点: ≥0.6 ×1.3mm  1.3.7 发生器功率: ≥37KW 等效功率  1.3.8 CT主机、球管和探測器等重要部件均为同一品牌,同一厂家生产  1.4 扫描参数和图像质量  1.4.1 每圈扫描层数: ≥32 层/圈  1.4.2 最短扫描时间: ≤0.75s/360°  1.4.3 扫描采集视野: ≥450mm  1.4.4 螺距连续可调: 0.5-1.5, 连接可调  1.4.5 最快覆盖速度: ≥100mm/s  1.4.6 最大连续螺旋扫描: ≥100 秒  1.4.7 空间分辨率: ≥16.5 LP/cm  1.4.8 密度分辨率: ≤3mm  1.4.9 噪声: ≤0.35%  1.4.10 CT值范围: -1024HU到+3071HU  1.4.11 标准图像重建矩阵: ≥512×512  1.4.12 超高分辨率图像重建矩阵: 768×768和1024×1024  1.5 计算机系统  1.5.1 主频: ≥2.8GHz  1.5.2 内存: ≥8.0GB  1.5.3 便盘容量: ≥1TB	1. 3. 4	球管最小电压≤70KV
X1.3mm	1. 3. 5	球管最大电压: ≥140KV
1.3.7 发生器功率: ≥37KW 等效功率  1.3.8 CT 主机、球管和探測器等重要部件均为同一品牌,同一厂家生产  1.4 扫描参数和图像质量  1.4.1 每圈扫描层数: ≥32 层/圈  1.4.2 最短扫描时间: ≤0.75s/360°  1.4.3 扫描采集视野: ≥450mm  1.4.4 螺距连续可调: 0.5-1.5,连接可调  1.4.5 最快覆盖速度: ≥100mm/s  1.4.6 最大连续螺旋扫描: ≥100 秒  1.4.7 空间分辨率: ≥16.5 LP/cm  1.4.8 密度分辨率: ≤3mm  1.4.9 噪声: ≤0.35%  1.4.10 CT 值范围: -1024HU 到+3071HU  1.4.11 标准图像重建矩阵: ≥512×512  1.4.12 超高分辨率图像重建矩阵: 768×768 和 1024×1024  1.5 计算机系统  1.5.1 主频: ≥2.8GHz  1.5.2 内存: ≥8.0GB  1.5.3 硬盘容量: ≥1TB	1. 3. 6	球管双焦点:小焦点: ≤0.4×0.7mm,大焦点: ≥0.6
1. 3. 8 CT 主机、球管和探测器等重要部件均为同一品牌,同一 厂家生产  1. 4 扫描参数和图像质量  1. 4. 1 每圈扫描层数: ≥32 层/圏  1. 4. 2 最短扫描时间: ≤0. 75s/360°  1. 4. 3 扫描采集视野: ≥450mm  1. 4. 4 螺距连续可调: 0. 5-1. 5,连接可调  1. 4. 5 最快覆盖速度: ≥100mm/s  1. 4. 6 最大连续螺旋扫描: ≥100 秒  1. 4. 7 空间分辨率: ≥16. 5 LP/cm  1. 4. 8 密度分辨率: ≤3mm  1. 4. 9 噪声: ≤0. 35%  1. 4. 10 CT 值范围: −1024HU 到+3071HU  1. 4. 11 标准图像重建矩阵: ≥512×512  1. 4. 12 超高分辨率图像重建矩阵: 768×768 和 1024×1024  1. 5 计算机系统  1. 5. 1 主频: ≥2. 8GHz  1. 5. 2 内存: ≥8. 0GB  1. 5. 3 硬盘容量: ≥1TB		×1.3mm
「「家生产  1.4 <b>扫描参数和图像质量</b> 1.4.1 每圏扫描层数: ≥32 层/圏 1.4.2 最短扫描时间: ≤0.75s/360° 1.4.3 扫描采集视野: ≥450mm 1.4.4 螺距连续可调: 0.5-1.5,连接可调 1.4.5 最快覆盖速度: ≥100mm/s 1.4.6 最大连续螺旋扫描: ≥100 秒 1.4.7 空间分辨率: ≥16.5 LP/cm 1.4.8 密度分辨率: ≤3mm 1.4.9 噪声: ≤0.35% 1.4.10 CT 值范围: -1024HU 到+3071HU 1.4.11 标准图像重建矩阵: ≥512×512 1.4.12 超高分辨率图像重建矩阵: 768×768 和 1024×1024 1.5 <b>计算机系统</b> 1.5.1 主頻: ≥2.8GHz 1.5.2 内存: ≥8.0GB 1.5.3 硬盘容量: ≥1TB	1. 3. 7	发生器功率: ≥37KW 等效功率
1. 4	1. 3. 8	CT 主机、球管和探测器等重要部件均为同一品牌, 同一
1.4.1 每圈扫描层数: ≥32 层/圈 1.4.2 最短扫描时间: ≤0.75s/360° 1.4.3 扫描采集视野: ≥450mm 1.4.4 螺距连续可调: 0.5-1.5,连接可调 1.4.5 最快覆盖速度: ≥100mm/s 1.4.6 最大连续螺旋扫描: ≥100 秒 1.4.7 空间分辨率: ≥16.5 LP/cm 1.4.8 密度分辨率: ≤3mm 1.4.9 噪声: ≤0.35% 1.4.10 CT 值范围: -1024HU 到+3071HU 1.4.11 标准图像重建矩阵: ≥512×512 1.4.12 超高分辨率图像重建矩阵: 768×768 和 1024×1024 1.5 计算机系统 1.5.1 主频: ≥2.8GHz 1.5.2 内存: ≥8.0GB 1.5.3 硬盘容量: ≥1TB		厂家生产
1.4.2 最短扫描时间: ≤0.75s/360° 1.4.3 扫描采集视野: ≥450mm 1.4.4 螺距连续可调: 0.5-1.5,连接可调 1.4.5 最快覆盖速度: ≥100mm/s 1.4.6 最大连续螺旋扫描: ≥100 秒 1.4.7 空间分辨率: ≥16.5 LP/cm 1.4.8 密度分辨率: ≤3mm 1.4.9 噪声: ≤0.35% 1.4.10 CT 值范围: -1024HU 到+3071HU 1.4.11 标准图像重建矩阵: ≥512×512 1.4.12 超高分辨率图像重建矩阵: 768×768 和 1024×1024 1.5 计算机系统 1.5.1 主频: ≥2.8GHz 1.5.2 内存: ≥8.0GB 1.5.3 硬盘容量: ≥1TB	1.4	扫描参数和图像质量
1. 4. 3 扫描采集视野: ≥450mm  1. 4. 4 螺距连续可调: 0. 5-1. 5,连接可调  1. 4. 5 最快覆盖速度: ≥100mm/s  1. 4. 6 最大连续螺旋扫描: ≥100 秒  1. 4. 7 空间分辨率: ≥16. 5 LP/cm  1. 4. 8 密度分辨率: ≤3mm  1. 4. 9 噪声: ≤0. 35%  1. 4. 10 CT 值范围: -1024HU 到+3071HU  1. 4. 11 标准图像重建矩阵: ≥512×512  1. 4. 12 超高分辨率图像重建矩阵: 768×768 和 1024×1024  1. 5 计算机系统  1. 5. 1 主频: ≥2. 8GHz  1. 5. 2 内存: ≥8. 0GB  1. 5. 3 硬盘容量: ≥1TB	1. 4. 1	每圈扫描层数: ≥32 层/圈
1.4.4 螺距连续可调: 0.5-1.5,连接可调 1.4.5 最快覆盖速度: ≥100mm/s 1.4.6 最大连续螺旋扫描: ≥100秒 1.4.7 空间分辨率: ≥16.5 LP/cm 1.4.8 密度分辨率: ≤3mm 1.4.9 噪声: ≤0.35% 1.4.10 CT 值范围: -1024HU 到+3071HU 1.4.11 标准图像重建矩阵: ≥512×512 1.4.12 超高分辨率图像重建矩阵: 768×768和1024×1024 1.5 计算机系统 1.5.1 主频: ≥2.8GHz 1.5.2 内存: ≥8.0GB 1.5.3 硬盘容量: ≥1TB	1. 4. 2	最短扫描时间: ≤0.75s/360°
1. 4. 5 最快覆盖速度: ≥100mm/s  1. 4. 6 最大连续螺旋扫描: ≥100 秒  1. 4. 7 空间分辨率: ≥16. 5 LP/cm  1. 4. 8 密度分辨率: ≤3mm  1. 4. 9 噪声: ≤0. 35%  1. 4. 10 CT 值范围: -1024HU 到+3071HU  1. 4. 11 标准图像重建矩阵: ≥512×512  1. 4. 12 超高分辨率图像重建矩阵: 768×768 和 1024×1024  1. 5 计算机系统  1. 5. 1 主频: ≥2. 8GHz  1. 5. 2 内存: ≥8. 0GB  1. 5. 3 硬盘容量: ≥1TB	1. 4. 3	扫描采集视野: ≥450mm
1. 4. 6 最大连续螺旋扫描: ≥100 秒  1. 4. 7 空间分辨率: ≥16. 5 LP/cm  1. 4. 8 密度分辨率: ≤3mm  1. 4. 9 噪声: ≤0. 35%  1. 4. 10 CT 值范围: -1024HU 到+3071HU  1. 4. 11 标准图像重建矩阵: ≥512×512  1. 4. 12 超高分辨率图像重建矩阵: 768×768 和 1024×1024  1. 5 计算机系统  1. 5. 1 主频: ≥2. 8GHz  1. 5. 2 内存: ≥8. 0GB  1. 5. 3 硬盘容量: ≥1TB	1. 4. 4	螺距连续可调: 0.5-1.5,连接可调
1. 4. 7 空间分辨率: ≥16. 5 LP/cm  1. 4. 8 密度分辨率: ≤3mm  1. 4. 9 噪声: ≤0. 35%  1. 4. 10 CT 值范围: -1024HU 到+3071HU  1. 4. 11 标准图像重建矩阵: ≥512×512  1. 4. 12 超高分辨率图像重建矩阵: 768×768 和 1024×1024  1. 5 计算机系统  1. 5. 1 主频: ≥2. 8GHz  1. 5. 2 内存: ≥8. 0GB  1. 5. 3 硬盘容量: ≥1TB	1. 4. 5	最快覆盖速度: ≥100mm/s
1.4.8       密度分辨率: ≤3mm         1.4.9       噪声: ≤0.35%         1.4.10       CT 值范围: -1024HU 到+3071HU         1.4.11       标准图像重建矩阵: ≥512×512         1.4.12       超高分辨率图像重建矩阵: 768×768 和 1024×1024         1.5       计算机系统         1.5.1       主频: ≥2.8GHz         1.5.2       内存: ≥8.0GB         1.5.3       硬盘容量: ≥1TB	1. 4. 6	最大连续螺旋扫描: ≥100 秒
1. 4. 9 噪声: ≤0. 35%  1. 4. 10 CT 值范围: -1024HU 到+3071HU  1. 4. 11 标准图像重建矩阵: ≥512×512  1. 4. 12 超高分辨率图像重建矩阵: 768×768和1024×1024  1. 5 计算机系统  1. 5. 1 主频: ≥2.8GHz  1. 5. 2 内存: ≥8.0GB  1. 5. 3 硬盘容量: ≥1TB	1. 4. 7	空间分辨率: ≥16.5 LP/cm
<ol> <li>1. 4. 10 CT 值范围: -1024HU 到+3071HU</li> <li>1. 4. 11 标准图像重建矩阵: ≥512×512</li> <li>1. 4. 12 超高分辨率图像重建矩阵: 768×768 和 1024×1024</li> <li>1. 5 计算机系统</li> <li>1. 5. 1 主频: ≥2. 8GHz</li> <li>1. 5. 2 内存: ≥8. 0GB</li> <li>1. 5. 3 硬盘容量: ≥1TB</li> </ol>	1. 4. 8	密度分辨率: ≤3mm
1. 4. 11       标准图像重建矩阵: ≥512×512         1. 4. 12       超高分辨率图像重建矩阵: 768×768 和 1024×1024         1. 5       计算机系统         1. 5. 1       主频: ≥2.8GHz         1. 5. 2       内存: ≥8.0GB         1. 5. 3       硬盘容量: ≥1TB	1. 4. 9	噪声: ≤0.35%
<ol> <li>1. 4. 12 超高分辨率图像重建矩阵: 768×768 和 1024×1024</li> <li>1. 5 计算机系统</li> <li>1. 5. 1 主频: ≥2. 8GHz</li> <li>1. 5. 2 内存: ≥8. 0GB</li> <li>1. 5. 3 硬盘容量: ≥1TB</li> </ol>	1. 4. 10	CT 值范围: -1024HU 到+3071HU
1.5       计算机系统         1.5.1       主频: ≥2.8GHz         1.5.2       内存: ≥8.0GB         1.5.3       硬盘容量: ≥1TB	1. 4. 11	标准图像重建矩阵: ≥512×512
1. 5. 1       主频: ≥2. 8GHz         1. 5. 2       内存: ≥8. 0GB         1. 5. 3       硬盘容量: ≥1TB	1. 4. 12	超高分辨率图像重建矩阵: 768×768 和 1024×1024
1. 5. 2       内存: ≥8. 0GB         1. 5. 3       硬盘容量: ≥1TB	1. 5	计算机系统
1.5.3 硬盘容量: ≥1TB	1. 5. 1	主频: ≥2.8GHz
	1. 5. 2	内存: ≥8.0GB
1.5.4 图像显示矩阵: ≥1024×1024	1. 5. 3	硬盘容量: ≥1TB
	1. 5. 4	图像显示矩阵: ≥1024×1024

1 5 5	<b>圆梅毛冲冲中</b> →10 幅 /5/h
1. 5. 5	图像重建速度: ≥10 幅/秒
1. 5. 6	存储系统: CD-RW
1. 5. 7	外设存储系统: DVD 刻录;容量≥4.7GB
1. 5. 8	图像存储量: ≥760,000 幅
	(512 矩阵不压缩图像)
1. 5. 9	显示器: ≥19 寸,液晶显示器,1280×1024
1. 5. 10	图像格式和传输存储: 标准 DICOM 3.0
1. 5. 11	DICOM Modality Worklist 患者列表软件
1. 5. 12	自动语言提示功能: 提供
1. 5. 13	操作台可进行图像后处理功能,MPR/MIP/ 3D SSD/: 提
	供
1. 5. 14	自动照相功能: 提供
1. 5. 15	逻辑智能化操作界面: 提供
1.6	临床应用软件
1. 6. 1	多平面重建 MPR: 提供
1. 6. 2	任意曲面重建 CVMPR: 提供
1. 6. 3	最大密度投影 MIP: 提供
1. 6. 4	最小密度投影 MinP: 提供
1. 6. 5	CT 血管成像 CTA: 提供
1. 6. 6	容积处理软件 VR: 提供
1. 6. 7	自动窗宽窗位成像: 提供
1. 6. 8	CT 电影 CINE: 提供
1. 6. 9	虚拟内镜 CTE: 提供
1. 6. 10	动态扫描 CT 时间密度曲线: 提供
1. 6. 11	容积伪影去除: 提供
1. 6. 12	MAR 去金属伪影软件: 提供
1. 6. 13	造影剂注射试验软件: 提供
1. 6. 14	自动 mA 选择功能: 提供
1. 6. 15	动态 mA 调制功能: 提供
1. 6. 16	婴幼儿扫描专用软件包:提供
1. 6. 17	全中文操作界面:提供

1. 6. 18	实时自动造影剂跟踪: 提供	
1. 7	低剂量平台	
1. 7. 1	在扫描、成像和整个工作流中进行实时剂量追踪,降低	
	扫描剂量、减低噪声和去除伪影。	
1.7.2	提供 Adaptive filter 自适应迭代滤波技术	
1. 7. 3	提供 Dose Right 智能剂量调控,扫描环节降低剂量,	
	按照患者不同部位、不同的投射角度自动调整最低扫描	
	剂量,保证最佳的图像质量。	
1. 7. 4	在整个成像过程中实时剂量追踪。	
1.8	附件	
1. 8. 1	头托、头垫: 标配	
1. 8. 2	主计算机用不间断电源: ≥30 分钟	
1. 8. 3	主控台工作桌	
1. 9	网络工作站(3年服务期)	
1. 9. 1	硬件	
1. 9. 1. 1	CPU 英特尔 I5 处理器或同级别	
1. 9. 1. 2	总内存: ≥16.0GB	
1. 9. 1. 3	硬盘总容量: ≥2TB	
1. 9. 1. 4	显示器规格: ≥24 英寸彩色高分辨率平板显示器	
1. 9. 1. 5	显示器矩阵: 1280×1024	
1. 9. 1. 6	DVD 刻录数据存储系统	
1. 9. 1. 7	DICOM 数据浏览器	
1. 9. 1. 8	支持 DICOM 3.0 协议,实现数据和信息的保存、打印、	
	查询、检索等	
1. 9. 2	常规临床应用功能	
1. 9. 2. 1	多平面重建	
1. 9. 2. 2	最大和最小密度投影	
1. 9. 2. 3	容积仿真内窥镜	
1. 9. 2. 4	容积三维重建	
1. 9. 3	CT 肺癌筛查精密评估软件包	
1. 9. 3. 1	肺结节一键智能分割	

1. 9. 3. 2	结节类型:实性和非实性参数的自动量化	
1. 9. 3. 3	提取结节的 3D 或 MIP 可视化	
1. 9. 3. 4	自动测量结节大小密度,提供如下参数:	
	- 长径	
	- 短径	
	- 平均直径	
	- 有效直径	
	- 三维最大直径	
	- 体积大小	
	- 平均密度及标准偏差	
1. 9. 3. 5	自动计算肺结节增长率和倍增时间	
1. 9. 3. 6	随访对比分析对已识别结节的自动配准和匹配	
1. 9. 3. 7	肺结节精密评估,最多可显示结节分析参数≥19 项	
1. 9. 3. 8	Lungs-RADs: 国际 LungRADS 工具,并给出后续跟踪建	
	议	
1. 9. 3. 9	中文 LungRADS 肺癌精密评估报告,含有 LungRADS 评估	
	结果和管理建议。	
1. 9. 4	CT 高级血管分析软件	
1. 9. 4. 1	可以智能化的自动生成血管的(主动脉、肾动脉等)的	
	中心线,血管的垂直剖面,可精确测量血管狭窄和动脉	
	瘤的截面积;形成的报告中须包括图形和数字,显示血	
	管的截面直径、内腔面积、长度(狭窄血管和动脉瘤)、	
	标准误差和狭窄百分比。	
1. 9. 4. 2	精细去骨功能: 从血管或者骨头视图上去除任何不需要	
	的部分	
1. 9. 4. 3	玻璃骨骼功能:	
	可以完整的提取头颈部或外周血管,并将骨骼处理为透	
	明模式,完全不影响三维诊断观察。	
1. 9. 4. 4	血管自动命名:可自动对头颈部血管或外周血管进行命	
	名,也可人工参与命名	
1. 9. 4. 5	零键预处理功能:	

	自动在提取病人图像处理之前就对 VR 图像进行后台的	
	   去骨操作,并进行自动预处理去除骨和血管分割内的高	
	   级血管分析(AVA)应用 CT 血管造影和(CTA)的情况	
	   下自动分割内的心脏解剖的心脏综合分析应用	
1. 9. 5	影像报告功能:可浏览图像并书写诊断报告,报告模板	
	管理,定制等。	
1. 9. 6	科室 PACS: 病人登记功能 worklist、影像传输,存储	
	等功能	

# 2、配置清单:

2.1. 机架系统	1 套
2.2. X 射线系统: 高压发生器、球管	1套
2.3. 探测器	1套
2.4. 检查床	1 张
2.5. 主操作台计算机系统	1台
2. 6. 其他	
2.6.1.包含机房装饰、防护工程	1套
2. 6. 2. 配套设备电缆	1 套

### B包: 1、核酸检测分析仪

### (一) 技术参数:

- 1、 基本参数
- 1.1 反应体系: 25 µ 1/50 µ 1
- 1.2 时间: 提取 3 分钟, 扩增检测 15-40 分钟
- 1.3 自带存储: ≥8G
- 1.4 数据通信接口: USB, Wi-Fi, 蓝牙, 以太网
- 1.5 尺寸及重量: 尺寸≤32cm\*25cm\*40cm, 重量≤10kg
- 2、 温控参数
- 2.1 升温速率: ≥8.0℃/秒 (50℃~100℃)
- 2.2 降温速率: ≥2.0℃/秒 (50℃~100℃)
- 2.3 加热/冷却技术:液态金属涂覆陶瓷加热/空气浴冷却
- 2.4 温度控制:独立的加热模块可实现单模块控制
- 2.5 温度精确度: ±0.3℃ (50℃~100℃)
- 2.6 温度控制范围: 室温±5℃~99℃
- 3、 光学参数
- 3.1 激发光源: 四色 LED 光源
- 3.2 检测器: 高灵敏度光电二极管
- 3.3 检测方式:实时动态监测
- 3.4 检测通道: 4 通道
- 3.5 激发波长: 通道一: 470nm; 通道二: 525nm; 通道三: 580nm; 通道四: 635nm
- 3.6 适用染料: FAM; VIC; ROX; CY5
- 3.7 灵敏度: 可检测单拷贝基因
- 3.8 检出限: <2nm (对于 FAM/VIC/ROX/CY5)
- 3.9 动态线性范围/线性度: 8个或更多数量级/梯队线性回归系数 R≥0.99
- 4、 软件参数
- 4.1 界面语言: 中英文切换
- 4.2 分析软件登录途径:配套≥7.0 英寸电容式触摸屏
- 4.3 程序运行: 内置程序
- 5、 功能参数
- 5.1 使用环境: 野外作业可以独立使用, 无需专门的核酸扩增实验室。
- 5.2 快速易用:操作简单,集核酸提取、PCR 扩增、结果解读和报告打印为一体,快速出具简单实验结果。
- 5.3 支持单管多重 qPCR 检测
- 5.4 简便: 预封装试剂条,即用即开

#### (二)配置清单:

序号	主要部件名称	数量	单位
1	仪器整机	1	台
2	电源适配器	1	个
3	电源线	1	要
4	航空箱	1	个
5	手掌式离心机	1	台
6	手动单道可调式移液器	2	把
7	使用说明书	1	本
8	保修卡和合格证	1	套

# B包: 2、自动取药机

## (一) 技术参数:

货道数量: ≤60 个

储药量:约 550 盒(具体根据药品大小而定)

外形尺寸: 长\*宽\*高: 1350\*950\*2100(mm) ±1%

电源: AC 220V.50HZ

## 标配功能:

- ◆ ≥22 寸触摸屏操作
- ◆ 工控电脑 Windows 操作系统
- ◆ 微信、支付宝、收钱吧扫码支付
- ◆ 具有恒温恒湿系统
- ◆ 摄像头监控
- ◆ 符合票证打印系统
- ◆ 具有药品专业云平台系统

# (二)配置清单:

机器重量: 350kg±1%

出药口:1个

#### B包: 3、测温安检门

#### (一) 技术参数:

- 1. 需支持热成像非接触式测温;
- 2. 热成像分辨率应≥160\*120;
- 3. 测温精度应至少满足±0.5℃;
- 4. 测温范围应至少满足 30-45℃:
- 5. 需支持安全温度阈值设置,超过该阈值,可联动安检门本地声光报警,建立首道防线;
- 6. 需支持对通过安检门的人员进行人脸抓拍,抓拍成功率 99%以上,实现安检过程可查;
- 7. 需具备检测金属功能,有效进行违规物品核验;
- 8. 需支持联网互通,搭配平台可进行人脸数据、客流数据、报警数据、通过人员和温度精准匹配等数据进行汇聚应用:
- 9. 需支持在视频画面上设置测温屏蔽区域,对设置区域不进行测温。
- 10. 需支持多区位报警功能,人体不同位置的多个金属通过安检门时会同时报警,并可以 指示多个金属的位置,支持≥18区位。
- 11. 需满足应报警测试物进入探测区后 1S 内,金属门应发出报警指示,此测试物离开探测区后报警指示延续应≤1S;
- 12. 需具有计数功能,金属门应能记录有效受检人数和发生过报警的人次,并能复位清零。人员从正反两个方向通行时,通过人数都会增加。
- 13. 金属门报警声音应满足以下要求:与非报警声有区别,且非报警时警报指示器不产生任何声音;能调节音调,以便能明确区别两台相邻金属门的报警;能从静音到最大声强分档调节,距金属门 0.8m 处,最大声强应≥85dB;
- 14. 测温: 热成像相机测温
- 15. 人脸抓拍: 2路, 200w
- 16. 无感测温: 可对通过安检门的人员进行脸部温度测试并进行人员准确匹配, 温度精确度:  $\pm 0.5$  ℃,搭配黑体进度可达  $\pm 0.3$  ℃
- 17. 人体温度初筛: 可通过安全温度阈值设置,超过该阈值,可联动安检门本地声光报警,建立首道防线;
- 18. 模块化组件设计:运输、维护方便快捷。
- 19. 功率 小于 20W
- 20. 工作温度和湿度: -10℃—55℃, 95%, 无冷凝

## 三、质量保证

供应商提供的产品必须为正规渠道销售的产品,为全新未使用过的,并完全符合国家、行业标准以及响应文件所响应的质量、规格和性能要求。

#### 四、售后服务

产品质保期1年,自验收合格之日起计算。质保期内,凡因正常使用出现质量问题,供应商应提供免费维修或更换等服务,承担因此产生的一切费用。供应商在接到买方故障通知后2小时内响应,24小时内到达用户现场并排除缺陷,修理相关货物或解决相关问题,质保期结束后,供应商仍应负责对货物提供终生维修服务或对服务提供咨询服务,只收取配件成本或服务成本。

## 五、交货时间、交货地点和交货方式

- 5.1. 交货时间: 自合同签订之日起 20 天内交货
- 5.2. 交货地点: 采购人指定地点
- 5.3. 交货方式: 按本谈判文件和响应文件的要求实施

**六、付款时间、方式及条件**:自合同签订之日起 10 个工作日内付合同金额的 50%,项目验收合格后供应商提供合同金额 10%的质保函,则采购人在 10 个工作日内付合同金额的 50%。七、验收方法及标准:按本谈判文件、成交供应商提供的响应文件及国家、地方和行业的相关政策、法规及规定实施。

#### 八、其他

- 8.1. 安全标准:符合国家和企业的相关政策、法规。
- 8.2. 项目的实质性要求: 按谈判文件要求实施。
- 8.3. 合同的实质性条款:采购人与成交供应商的名称和住所、标的、数量、质量、价款或者报酬、履行期限及地点和方式、验收要求、违约责任、解决争议的方法等内容。
- 8.4. 法律法规规定的强制性标准:无。

九、本项目最高限价为人民币 367.96 万元 (其中 A 包: 310 万元、B 包 57.96 万元),供应商报价如超过所投包号的最高限价将作为无效处理。