5.1技术规格偏差表

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 序号 | 条款号 | 技术参数及要求 | | 对招标文件偏差 | 描述 | 备注 |
| 招标文件要求 | 投标文件响应 |
| 1 | 一、设备名称 | 数字减影血管造影系统 | 数字减影血管造影系统（ 医用血管造影X射线系统 ） | 符合 | 无 | 招标名称与注册证名称为同一种设备 |
| 2 | 二、数量 | 一套 | 一套 | 符合 | 无 | 无 |
| 3 | 三、设备用途 | 心、脑、全身血管造影，介入治疗 | 心、脑、全身血管造影，介入治疗 | 符合 | 无 | 无 |
| 4 | 四、要求 | 1．投标设备必须是整机原装进口并提供相应CFDA文件，最新机型，最新软件版本。  2．付款条件：三年无息，分期付款。 | 1．投标设备整机原装进口并能提供相应CFDA文件，最新机型，最新软件版本。  2．付款条件：三年无息，分期付款。 | 符合 | 无 | 无 |
| 5 | 五、技术要求 |  |  | 符合 | 无 | 无 |
| 6 | 1、机架系统 | 满足心、脑、周围血管的造影和介入治疗需要 | 满足心、脑、周围血管的造影和介入治疗需要 | 符合 | 无 | 无 |
| 7 | 1．1 | 悬吊式机架，能覆盖全身之功能 | 悬吊式机架，能覆盖全身之功能 | 符合 | 无 | 无 |
| 8 | 1．2 | 机架大于等于三轴可进行等中心旋转 | 机架等于三轴可进行等中心旋转 | 符合 | 无 | 无 |
| 9 | 1．3 | 机架运动包括电动和手动两种方式 | 机架运动包括电动和手动两种方式 | 符合 | 无 | 无 |
| 10 | 1．4 | C型臂旋转速度（非旋转采集）LAO/RAO≥25°/秒 | C型臂旋转速度（非旋转采集）LAO/RAO：25°/秒 | 符合 | 无 | 无 |
| 11 | 1．5 | CRA≥90° | CRA：90° | 符合 | 无 | 无 |
| 12 | 1．6 | CAU≥90° | CAU：90° | 符合 | 无 | 无 |
| 13 | 1．7 | RAO≥185° | RAO：185° | 符合 | 无 | 无 |
| 14 | 1．8 | LAO≥120° | LAO：120° | 符合 | 无 | 无 |
| 15 | 1．9 | 床旁可以单手柄控制、操作C型臂机架的运动 | 床旁可以单手柄控制、操作C型臂机架的运动 | 符合 | 无 | 无 |
| 16 | 1．10 | C臂的旋转角度：血管检查摆位无死角，C臂旋转至任何角度均可投照 | C臂的旋转角度：血管检查摆位无死角，C臂旋转至任何角度均可投照 | 符合 | 无 | 无 |
| 17 | 1．11 | 数码显示所有C型臂旋转角度信息 | 数码显示所有C型臂旋转角度信息 | 符合 | 无 | 无 |
| 18 | 1．12 | 机架（L臂）可移出手术野，L臂移动范围≥300 cm | 机架（L臂）可移出手术野，L臂移动范围：300 cm | 符合 | 无 | 无 |
| 19 | 1．13 | C型臂弧深≥90cm （不包括L臂补偿） | C型臂弧深：90cm （不包括L臂补偿） | 符合 | 无 | 无 |
| 20 | 1．14 | 机架可分别在头位、左侧位、右侧位进行透视和采集 | 机架可分别在头位、左侧位、右侧位进行透视和采集 | 符合 | 无 | 无 |
| 21 | 2、导管床 |  |  | 符合 | 无 | 无 |
| 22 | 2．1 | 具有连续行进功能，满足全身检查、治疗的要求 | 具有连续行进功能，满足全身检查、治疗的要求 | 符合 | 无 | 无 |
| 23 | 2．2 | 床面要求为碳纤维材料 | 床面要求为碳纤维材料 | 符合 | 无 | 无 |
| 24 | 2．3 | 纵向运动范围≥120cm | 纵向运动范围：120cm | 符合 | 无 | 无 |
| 25 | 2．4 | 导管床横向运动≥36cm | 导管床横向运动：36cm | 符合 | 无 | 无 |
| 26 | 2．5 | 床面升降范围≥28cm | 床面升降范围：28cm | 符合 | 无 | 无 |
| 27 | 2．6 | 床面最低高度≤74.5cm | 床面最低高度：74.5cm | 符合 | 无 | 无 |
| 28 | 2．7 | 任意位置承重≥250KG + 500N额外CPR承重 | 任意位置承重：250KG + 500N额外CPR承重 | 符合 | 无 | 无 |
| 29 | 2．8 | 床身纵向运动伸出最远端时，无需回床即能在床面任意位置进行CPR. | 床身纵向运动伸出最远端时，无需回床即能在床面任意位置进行CPR. | 符合 | 无 | 无 |
| 30 | 2．9 | 床长度≥319cm | 床长度：319cm | 符合 | 无 | 无 |
| 31 | 2．10 | 床宽度≥50cm | 床宽度：50cm | 符合 | 无 | 无 |
| 32 | 2．11 | 床面患者最大有效覆盖≥223cm | 床面患者最大有效覆盖：223cm | 符合 | 无 | 无 |
| 333 | 2．12 | 床面旋转角度≥270度 | 床面旋转角度：270度 | 符合 | 无 | 无 |
| 34 | 2．13 | 导管床床垫、轨道夹及输液架 | 导管床床垫、轨道夹及输液架 | 符合 | 无 | 无 |
| 35 | 3、床旁液晶触摸屏控制系统 |  |  | 符合 | 无 | 无 |
| 336 | 3．1 | 提供床旁一套液晶触摸控制屏 | 提供床旁一套液晶触摸控制屏 | 符合 | 无 | 无 |
| 337 | 3．2 | 控制屏可置于导管床3边，或者控制室内，便于医生操作 | 控制屏可置于导管床3边，或者控制室内，便于医生操作 | 符合 | 无 | 无 |
| 338 | 3．3 | 可进行图像采集条件控制 | 可进行图像采集条件控制 | 符合 | 无 | 无 |
| 39 | 3．4 | 可进行图像后处理及量化分析控制 | 可进行图像后处理及量化分析控制 | 符合 | 无 | 无 |
| 40 | 3．5 | 床旁液晶屏上配置触摸式鼠标功能接口，方便床旁的定量分析等操作 | 床旁液晶屏上配置触摸式鼠标功能接口，方便床旁的定量分析等操作 | 符合 | 无 | 无 |
| 41 | 4、高压发生器 |  |  | 符合 | 无 | 无 |
| 42 | 4．1 | 高频逆变发生器，功率≥100KW | 高频逆变发生器，功率：100KW | 符合 | 无 | 无 |
| 43 | 4．2 | 最大管电流≥1000mA | 最大管电流：1000mA | 符合 | 无 | 无 |
| 44 | 4．3 | 最小管电压：≤40KV | 最小管电压：40KV | 符合 | 无 | 无 |
| 45 | 4．4 | 最大管电压：≥125KV | 最大管电压：125KV | 符合 | 无 | 无 |
| 46 | 4．5 | 最短曝光时间≤1ms | 最短曝光时间：1ms | 符合 | 无 | 无 |
| 47 | 4．6 | 自动SID跟踪 | 自动SID跟踪 | 符合 | 无 | 无 |
| 48 | 4．7 | 全自动曝光控制，无需测试曝光 | 全自动曝光控制，无需测试曝光 | 符合 | 无 | 无 |
| 49 | 5、X线球管 |  |  | 符合 | 无 | 无 |
| 50 | 5．1 | 液态金属轴承球管 | 液态金属轴承球管 | 符合 | 无 | 无 |
| 51 | 5．2 | 金属陶瓷外壳 | 金属陶瓷外壳 | 符合 | 无 | 无 |
| 52 | 5．3 | 球管阳极热容量≥2.4Mhu | 球管阳极热容量：2.4Mhu | 符合 | 无 | 无 |
| 53 | 5．4 | 球管阳极散热率≥11000 W | 球管阳极散热率：11000 W | 符合 | 无 | 无 |
| 54 | 5．5 | 球管阳极转速≤4200转/分钟 | 球管阳极转速：4200转/分钟 | 符合 | 无 | 无 |
| 55 | 5．6 | 球管焦点为二个，小焦点≤0.4mm，大焦点≤0.7mm | 球管焦点为二个，小焦点：0.4mm，大焦点：0.7mm | 符合 | 无 | 无 |
| 56 | 5．7 | 最小焦点功率≥30KW | 最小焦点功率：30KW | 符合 | 无 | 无 |
| 57 | 5．8 | 球管阳极靶边直径≥200mm | 球管阳极靶边直径：200mm | 符合 | 无 | 无 |
| 58 | 5．9 | 球管采用直接油冷技术，即冷却油直达阳极靶面的冷却方式，无需安装水冷系统 | 球管采用直接油冷技术，即冷却油直达阳极靶面的冷却方式，无需安装水冷系统 | 符合 | 无 | 无 |
| 59 | 5．10 | 球管内置栅控技术 ，非高压发生器控制脉冲透视，以消除传统脉冲透视产生的软射线 | 球管内置栅控技术 ，非高压发生器控制脉冲透视，以消除传统脉冲透视产生的软射线 | 符合 | 无 | 无 |
| 60 | 5．11 | 球管内置多档金属铜滤片 ，最厚达1.0mm | 球管内置多档金属铜滤片 ，最厚达1.0mm | 符合 | 无 | 无 |
| 61 | 5．12 | 配备通用型、虹膜型等多种遮光器 | 配备通用型、虹膜型等多种遮光器 | 符合 | 无 | 无 |
| 62 | 5．13 | 遮光器位置可存储 | 遮光器位置可存储 | 符合 | 无 | 无 |
| 63 | 5．14 | 心脏介入手术中，半透明楔形挡板可根据投照角度自动定位 | 心脏介入手术中，半透明楔形挡板可根据投照角度自动定位 | 符合 | 无 | 无 |
| 64 | 5．15 | 透视末帧图像上可实现无射线调节遮光板、滤线器位置 | 透视末帧图像上可实现无射线调节遮光板、滤线器位置 | 符合 | 无 | 无 |
| 65 | 6、平板探测器 |  |  | 符合 | 无 | 无 |
| 66 | 6．1 | 探测器类型：非晶硅数字化平板探测器 | 探测器类型：非晶硅数字化平板探测器 | 符合 | 无 | 无 |
| 67 | 6．2 | 平板外壳大小≤42 X 52cm | 平板外壳大小：42 X 52cm | 符合 | 无 | 无 |
| 68 | 6．3 | 最大有效成像视野(边长) ≥30cm X 38cm | 最大有效成像视野(边长)：30cm X 38cm | 符合 | 无 | 无 |
| 69 | 6．4 | ≥8种物理成像视野，以适应不同部位介入需要 | 8种物理成像视野，以适应不同部位介入需要 | 符合 | 无 | 无 |
| 70 | 6．5 | 最大图像矩阵灰阶输出：2480 x 1920 x 16 bits | 最大图像矩阵灰阶输出：2480 x 1920 x 16 bits | 符合 | 无 | 无 |
| 71 | 6．6 | 平板探测器分辨率≥3.25LP／mm | 平板探测器分辨率：3.25LP／mm | 符合 | 无 | 无 |
| 72 | 6．7 | 像素尺寸≤154μm | 像素尺寸：154μm | 符合 | 无 | 无 |
| 73 | 6．8 | DQE≥77%（包括透视和曝光） | DQE：77%（包括透视和曝光） | 符合 | 无 | 无 |
| 74 | 6．9 | 平板可90度旋转 | 平板可90度旋转 | 符合 | 无 | 无 |
| 75 | 6．10 | 平板探测器无需水冷装置 | 平板探测器无需水冷装置 | 符合 | 无 | 无 |
| 76 | 6．11 | 平板探测器带有非接触式防碰撞保护装置及防碰撞自动控制 | 平板探测器带有非接触式防碰撞保护装置及防碰撞自动控制 | 符合 | 无 | 无 |
| 77 | 7、图像显示器 |  |  | 符合 | 无 | 无 |
| 78 | 7．1 | 医用高分辨率LCD显示器，显示矩阵1280 x 1024 | 医用高分辨率LCD显示器，显示矩阵1280 x 1024 | 符合 | 无 | 无 |
| 79 | 7．2 | 操作室：19英吋高亮医用高分辨率LCD黑白显示器二台，19英吋高分辨率LCD彩色显示器二台；控制室：19英吋高亮医用高分辨率黑白LCD显示器一台，19英吋高分辨率LCD彩色显示器一台 | 操作室：19英吋高亮医用高分辨率LCD黑白显示器二台，19英吋高分辨率LCD彩色显示器二台；控制室：19英吋高亮医用高分辨率黑白LCD显示器一台，19英吋高分辨率LCD彩色显示器一台 | 符合 | 无 | 无 |
| 80 | 7．3 | 显示器亮度≥1000 cd/m2，可依周围环境亮度变化自动调节亮度 | 显示器亮度：1000 cd/m2，可依周围环境亮度变化自动调节亮度 | 符合 | 无 | 无 |
| 81 | 7．4 | 图像观察视角≥170° | 图像观察视角：170° | 符合 | 无 | 无 |
| 82 | 7．5 | 3架位显示器吊架 | 4架位显示器吊架 | 符合 | 无 | 无 |
| 83 | 7．6 | 显示器吊架可置于床旁三侧位置，吊架移动范围≥330 x 300cm | 显示器吊架可置于床旁三侧位置，吊架移动范围：330 x 300cm | 符合 | 无 | 无 |
| 84 | 7．7 | 显示器吊架可进行人性化电动升降 | 显示器吊架可进行人性化电动升降 | 符合 | 无 | 无 |
| 85 | 7．8 | 显示器吊架旋转范围≥350° | 显示器吊架旋转范围：350° | 符合 | 无 | 无 |
| 86 | 8、图像系统 |  |  | 符合 | 无 | 无 |
| 87 | 8．1 | 外周采集、处理、存储20482矩阵0.5 – 6帧 /秒，即提供2K影像链配置 | 外周采集、处理、存储20482矩阵0.5 – 6帧 /秒，即提供2K影像链配置 | 符合 | 无 | 无 |
| 88 | 8．2 | 心脏采集、处理、存储10242矩阵15- 30帧 /秒 | 心脏采集、处理、存储10242矩阵15- 30帧 /秒 | 符合 | 无 | 无 |
| 89 | 8．3 | 实时减影 | 实时减影 | 符合 | 无 | 无 |
| 90 | 8．4 | 脉冲透视 | 脉冲透视 | 符合 | 无 | 无 |
| 91 | 8．5 | 床旁可直接选择透视剂量≥3档，最小档≤5伦琴/分钟 | 床旁可直接选择透视剂量：3档，最小档：5伦琴/分钟 | 符合 | 无 | 无 |
| 92 | 8．6 | 可存储单幅及序列透视图象（单次储存≥20S且≥600幅的连续动态透视图象），透视序列可以同屏多幅图像形式显示于参考屏上 | 可存储单幅及序列透视图象（单次储存20S且600幅的连续动态透视图象），透视序列可以同屏多幅图像形式显示于参考屏上 | 符合 | 无 | 无 |
| 93 | 8．7 | 最大脉冲透视速度≥30幅/秒 | 最大脉冲透视速度：30幅/秒 | 符合 | 无 | 无 |
| 94 | 8．8 | 最小脉冲透视速度≤3.75幅/秒 | 最小脉冲透视速度：3.75幅/秒 | 符合 | 无 | 无 |
| 95 | 8．9 | 具有透视末帧图像保持功能 | 具有透视末帧图像保持功能 | 符合 | 无 | 无 |
| 96 | 8．10 | 硬盘图像存储量1024 矩阵≥50,000幅,，2048矩阵≥12,500幅 | 硬盘图像存储量1024 矩阵：50,000幅，2048矩阵：12,500幅 | 符合 | 无 | 无 |
| 97 | 8．11 | 后处理功能包括：改变回放速度、选择路标图像、电子遮光器、边缘增强、图像反转、附加注解、快速选择图像、移动放大、可变速度循环放映、造影图像自动窗宽、窗位调节、重定蒙片、手动自动像素移位、最大路径和骨标记 | 后处理功能包括：改变回放速度、选择路标图像、电子遮光器、边缘增强、图像反转、附加注解、快速选择图像、移动放大、可变速度循环放映、造影图像自动窗宽、窗位调节、重定蒙片、手动自动像素移位、最大路径和骨标记 | 符合 | 无 | 无 |
| 98 | 8．12 | 血管序列实时DSA功能和DA功能 | 血管序列实时DSA功能和DA功能 | 符合 | 无 | 无 |
| 99 | 8．13 | 图像显示功能：采集时间、日期显示、图像冻结，灰阶反转，图像标注，左／右标识，文字注释，解剖背景。 | 图像显示功能：采集时间、日期显示、图像冻结，灰阶反转，图像标注，左／右标识，文字注释，解剖背景。 | 符合 | 无 | 无 |
| 100 | 8．14 | 路径图造影剂自动峰值保持功能 | 路径图造影剂自动峰值保持功能 | 符合 | 无 | 无 |
| 101 | 8．15 | 支持术中事件记录并存储 | 支持术中事件记录并存储 | 符合 | 无 | 无 |
| 102 | 9、测量分析（主机系统） |  |  | 符合 | 无 | 无 |
| 103 | 9．1 | 左心室分析软件，可测量舒张末期和收缩末期容积、射血分数、每博量测定 | 左心室分析软件，可测量舒张末期和收缩末期容积、射血分数、每博量测定 | 符合 | 无 | 无 |
| 104 | 9．2 | 三种方法以上室壁运动曲线测量 | 三种方法室壁运动曲线测量 | 符合 | 无 | 无 |
| 105 | 9．3 | 血管定量分析软件 | 血管定量分析软件 | 符合 | 无 | 无 |
| 106 | 9．4 | 以上定量分析软件均能够在主机上而非工作站上实现，并能够实现机房内的床边测量 | 以上定量分析软件均能够在主机上而非工作站上实现，并能够实现机房内的床边测量 | 符合 | 无 | 无 |
| 107 | 10、旋转采集 |  |  | 符合 | 无 | 无 |
| 108 | 10．1 | L臂正位旋转采集C臂旋转速度≥55度/秒， 有效覆盖范围≥240度 | L臂正位旋转采集C臂旋转速度：55度/秒， 有效覆盖范围：240度 | 符合 | 无 | 无 |
| 109 | 10．2 | L臂侧位旋转采集C臂旋转速度≥30度/秒 ，有效覆盖范围≥180度 | L臂侧位旋转采集C臂旋转速度：30度/秒 ，有效覆盖范围：180度 | 符合 | 无 | 无 |
| 110 | 10．3 | 1024采集，最快采集速度≥30幅/秒 | 1024采集，最快采集速度：30幅/秒 | 符合 | 无 | 无 |
| 111 | 10．4 | 可实时减影 | 可实时减影 | 符合 | 无 | 无 |
| 112 | 11、网络与接口 |  |  | 符合 | 无 | 无 |
| 113 | 11．1 | 具有DICOM Send功能 | 具有DICOM Send功能 | 符合 | 无 | 无 |
| 114 | 11．2 | 具有DICOM Print功能 | 具有DICOM Print功能 | 符合 | 无 | 无 |
| 115 | 11．3 | 具有DICOM Query/Retrieve功能 | 具有DICOM Query/Retrieve功能 | 符合 | 无 | 无 |
| 116 | 11．4 | 具有DICOM Worklist功能 | 具有DICOM Worklist功能 | 符合 | 无 | 无 |
| 117 | 11．5 | 具有DICOM MPPS功能 | 具有DICOM MPPS功能 | 符合 | 无 | 无 |
| 118 | 11．6 | 激光相机接口 | 激光相机接口 | 符合 | 无 | 无 |
| 119 | 11．7 | 高压注射器接口 | 高压注射器接口 | 符合 | 无 | 无 |
| 120 | 11．8 | 标准视频输出接口，能够支持视频转播，用于会议，教学，家属等待区图像浏览等 | 标准视频输出接口，能够支持视频转播，用于会议，教学，家属等待区图像浏览等 | 符合 | 无 | 无 |
| 121 | 12、附件 |  |  | 符合 | 无 | 无 |
| 122 | 12．1 | 具备整个系统的升级能力 | 具备整个系统的升级能力 | 符合 | 无 | 无 |
| 123 | 12．2 | 具有双向对讲系统 | 具有双向对讲系统 | 符合 | 无 | 无 |
| 124 | 12．3 | 具有图像处理操作面板 | 具有图像处理操作面板 | 符合 | 无 | 无 |
| 125 | 12．4 | 具有红外遥控器至少2个 | 具有红外遥控器2个 | 符合 | 无 | 无 |
| 126 | 12．5 | 红外遥控器具有激光灯指示功能 | 红外遥控器具有激光灯指示功能 | 符合 | 无 | 无 |
| 127 | 12．6 | 具有悬吊式射线防护屏 | 具有悬吊式射线防护屏 | 符合 | 无 | 无 |
| 128 | 12．7 | 具有床旁射线防护帘 | 具有床旁射线防护帘 | 符合 | 无 | 无 |
| 129 | 12．8 | 具有悬吊式手术灯 | 具有悬吊式手术灯 | 符合 | 无 | 无 |
| 130 | 12．9 | 具有中文操作手册 | 具有中文操作手册 | 符合 | 无 | 无 |
| 131 | 13、智能路径图功能 |  |  | 符合 | 无 | 无 |
| 132 | 13．1 | 可针对脑血管、胸部、腹部等不同检查部位，设置专门的路径图参数，并可在床旁液晶触摸屏上直接进行参数调整 | 可针对脑血管、胸部、腹部等不同检查部位，设置专门的路径图参数，并可在床旁液晶触摸屏上直接进行参数调整 | 符合 | 无 | 无 |
| 133 | 13．2 | 可在床旁液晶触摸屏上选择针对导管引导、打胶、放置弹簧圈等不同介入操作的专门路径图模式 | 可在床旁液晶触摸屏上选择针对导管引导、打胶、放置弹簧圈等不同介入操作的专门路径图模式 | 符合 | 无 | 无 |
| 134 | 13．3 | 医生可自定义针对特殊介入操作类型的路径图显示模式 | 医生可自定义针对特殊介入操作类型的路径图显示模式 | 符合 | 无 | 无 |
| 135 | 13．4 | 在不同路径图模式下，可对路径图中的减影血管影像、介入植入物（导丝导管、胶、弹簧圈等）、解剖背景的亮度进行分别的独立调节，以满足复杂介入操作引导的需要 | 在不同路径图模式下，可对路径图中的减影血管影像、介入植入物（导丝导管、胶、弹簧圈等）、解剖背景的亮度进行分别的独立调节，以满足复杂介入操作引导的需要 | 符合 | 无 | 无 |
| 136 | 13．5 | 液晶触摸屏上具有专门的路径图运动伪影自动消除键，可随时对由于病人微小运动导致的路径图伪影（常被误认为漏胶）进行自动实时补偿校正，有效减少运动伪影的影响 | 液晶触摸屏上具有专门的路径图运动伪影自动消除键，可随时对由于病人微小运动导致的路径图伪影（常被误认为漏胶）进行自动实时补偿校正，有效减少运动伪影的影响 | 符合 | 无 | 无 |
| 137 | 14、组合蒙片功能 |  |  | 符合 | 无 | 无 |
| 138 | 14．1 | 可对用于实时DSA的蒙片数量进行实时组合优化，以明显降低蒙片的背景噪声，显著提高DSA的图像质量 | 可对用于实时DSA的蒙片数量进行实时组合优化，以明显降低蒙片的背景噪声，显著提高DSA的图像质量 | 符合 | 无 | 无 |
| 139 | 14．2 | 可对用于实时DSA的蒙片数量进行实时组合优化，在保持相同噪声水平的前提下，明显降低辐射剂量 | 可对用于实时DSA的蒙片数量进行实时组合优化，在保持相同噪声水平的前提下，明显降低辐射剂量 | 符合 | 无 | 无 |
| 140 | 14．3 | 在实时DSA图像显示前的瞬间，可显示组合蒙片图像 | 在实时DSA图像显示前的瞬间，可显示组合蒙片图像 | 符合 | 无 | 无 |
| 141 | 14．4 | 可对组合蒙片的数量调整，最大组合蒙片数量≥6幅 | 可对组合蒙片的数量调整，最大组合蒙片数量6幅 | 符合 | 无 | 无 |
| 142 | 14．5 | 可针对不同检查部位进行蒙片数量的个性化组合，以满足不同部位的成像特点 | 可针对不同检查部位进行蒙片数量的个性化组合，以满足不同部位的成像特点 | 符合 | 无 | 无 |
| 143 | 15、下肢血管造影剂跟踪造影 |  |  | 符合 | 无 | 无 |
| 144 | 15．1 | 床进为非步进连续运动方式（排除因步进运动而产生的血流与拍片速度不一致、缺乏实时信息的问题） | 床进为非步进连续运动方式（排除因步进运动而产生的血流与拍片速度不一致、缺乏实时信息的问题） | 符合 | 无 | 无 |
| 145 | 15．2 | 速率无级可变，可手动或电动控制下肢跟踪采集速度 | 速率无级可变，可手动或电动控制下肢跟踪采集速度 | 符合 | 无 | 无 |
| 146 | 15．3 | 下肢跟踪血管造影图像矩阵可达2048 x 2048，以得到高清晰度下肢血管图像 | 下肢跟踪血管造影图像矩阵可达2048 x 2048，以得到高清晰度下肢血管图像 | 符合 | 无 | 无 |
| 147 | 15．4 | 可实时减影 | 可实时减影 | 符合 | 无 | 无 |
| 148 | 15．5 | 连续运动采集，无需后处理拼接 | 连续运动采集，无需后处理拼接 | 符合 | 无 | 无 |
| 149 | 16、高级三维图像处理工作站 |  |  | 符合 | 无 | 无 |
| 150 | 16．1 | 有独立的原装进口三维重建工作站硬件和软件 | 有独立的原装进口三维重建工作站硬件和软件 | 符合 | 无 | 无 |
| 151 | 16．2 | 机架旋转速度≥55度/秒，覆盖范围≥240度 | 机架旋转速度：55度/秒，覆盖范围：240度 | 符合 | 无 | 无 |
| 152 | 16．3 | 机架可在头位及侧位进行三维采集 | 机架可在头位及侧位进行三维采集 | 符合 | 无 | 无 |
| 153 | 16．4 | 血管重建速度：自旋转采集起至重建结束的时间£ 12秒 | 血管重建速度：自旋转采集起至重建结束的时间：12秒 | 符合 | 无 | 无 |
| 154 | 16．5 | 旋转采集数据能够自动传输至工作站并自动重建，整个过程无需人为参与 | 旋转采集数据能够自动传输至工作站并自动重建，整个过程无需人为参与 | 符合 | 无 | 无 |
| 155 | 16．6 | 具有体积/表面重建,最大密度投影、虚拟支架、 虚拟内窥镜、模拟机架位、钙化斑成像、透明血管成像功能 | 具有体积/表面重建,最大密度投影、虚拟支架、 虚拟内窥镜、模拟机架位、钙化斑成像、透明血管成像功能 | 符合 | 无 | 无 |
| 156 | 16．7 | 具有局部放大重建 | 具有局部放大重建 | 符合 | 无 | 无 |
| 157 | 16．8 | 具有专用脊柱三维采集程序及脊柱重建功能 | 具有专用脊柱三维采集程序及脊柱重建功能 | 符合 | 无 | 无 |
| 158 | 16．9 | 具有钙化斑块重建 | 具有钙化斑块重建 | 符合 | 无 | 无 |
| 159 | 16．10 | 具有距离测量、体积测量功能 | 具有距离测量、体积测量功能 | 符合 | 无 | 无 |
| 160 | 16．11 | 具有三维自动血管分析 | 具有三维自动血管分析 | 符合 | 无 | 无 |
| 161 | 16．12 | 具有动脉瘤自动分析、导管头模拟塑形功能 | 具有动脉瘤自动分析、导管头模拟塑形功能 | 符合 | 无 | 无 |
| 162 | 16．13 | 仅造影序列便可重建出三维图像;无需蒙片序列;减少曝光,加快手术进程 | 仅造影序列便可重建出三维图像;无需蒙片序列;减少曝光,加快手术进程 | 符合 | 无 | 无 |
| 163 | 16．14 | 当选定最佳三维图像观察角度，机架可自动跟踪定位到此投照角度 | 当选定最佳三维图像观察角度，机架可自动跟踪定位到此投照角度 | 符合 | 无 | 无 |
| 164 | 16．15 | 当机架投照角度转动时，三维图像跟随机架实时转动，保持相同观察角度，无间隔时间，并支持无射线环境下 | 当机架投照角度转动时，三维图像跟随机架实时转动，保持相同观察角度，无间隔时间，并支持无射线环境下 | 符合 | 无 | 无 |
| 165 | 17、实时三维路图及MR/CT路图 |  |  | 符合 | 无 | 无 |
| 166 | 17．1 | 功能模块原装进口，具有二维透视影像与重建三维血管图像及CT/MRI图像（不限机器品牌）实时匹配融合功能 | 功能模块原装进口，具有二维透视影像与重建三维血管图像及CT/MRI图像（不限机器品牌）实时匹配融合功能 | 符合 | 无 | 无 |
| 167 | 17．2 | 旋转采集数据能够自动传输至工作站并自动重建，整个过程无需人为参与 | 旋转采集数据能够自动传输至工作站并自动重建，整个过程无需人为参与 | 符合 | 无 | 无 |
| 168 | 17．3 | 可在实时的三维透视影像中进行如插入导丝、导管及弹簧圈等复杂介入操作 | 可在实时的三维透视影像中进行如插入导丝、导管及弹簧圈等复杂介入操作 | 符合 | 无 | 无 |
| 169 | 17．4 | 当C臂的投照角度，SID，及探测器的视野等改变时，二维透视影像与三维血管及CT/MRI图像仍能实时、自动匹配融合，无延迟时间，方便手术操作 | 当C臂的投照角度，SID，及探测器的视野等改变时，二维透视影像与三维血管及CT/MRI图像仍能实时、自动匹配融合，无延迟时间，方便手术操作 | 符合 | 无 | 无 |
| 170 | 17．5 | 三维血管图像及CT/MRI图像可随机架角度的变化而相应改变图像观察角度 | 三维血管图像及CT/MRI图像可随机架角度的变化而相应改变图像观察角度 | 符合 | 无 | 无 |
| 171 | 18、类CT软组织成像 |  |  | 符合 | 无 | 无 |
| 172 | 18．1 | 功能模块原装进口，能提供类似CT的软组织图像，能够进行机架正位和侧位的类CT采集，以满足头部、胸部、腹部、盆腔、脊柱、四肢部分的采集和重建 | 功能模块原装进口，能提供类似CT的软组织图像，能够进行机架正位和侧位的类CT采集，以满足头部、胸部、腹部、盆腔、脊柱、四肢部分的采集和重建 | 符合 | 无 | 无 |
| 173 | 18．2 | 能在床旁实现任意角度断面的观察，并可调节层厚，窗宽，窗位等CT参数 | 能在床旁实现任意角度断面的观察，并可调节层厚，窗宽，窗位等CT参数 | 符合 | 无 | 无 |
| 174 | 18．3 | 单次旋转采集图像≥620幅，有效覆盖范围≥240度 | 单次旋转采集图像：620幅，有效覆盖范围：240度 | 符合 | 无 | 无 |
| 175 | 18．4 | 最快采集速率≥60帧/秒 | 最快采集速率：60帧/秒 | 符合 | 无 | 无 |
| 176 | 18．5 | 具有专用的神经、头颅类CT成像程序:采集时间≤20S，传输及重建时间≤60S | 具有专用的神经、头颅类CT成像程序:采集时间20S，传输及重建时间60S | 符合 | 无 | 无 |
| 177 | 18．6 | 具有专用的快速腹部类CT成像程序:采集时间≤5S，传输及重建时间≤25S，以减少呼吸运动造成的伪影 | 具有专用的快速腹部类CT成像程序:采集时间5S，传输及重建时间25S，以减少呼吸运动造成的伪影 | 符合 | 无 | 无 |
| 178 | 18．7 | 类CT图像最小层厚≤0.5mm | 类CT图像最小层厚0.5mm | 符合 | 无 | 无 |
| 179 | 18．8 | 密度分辨率≤5Hu | 密度分辨率：5Hu | 符合 | 无 | 无 |
| 180 | 18．9 | 类CT图像采集，重建到显示全自动运行，无需人工干预 | 类CT图像采集，重建到显示全自动运行，无需人工干预 | 符合 | 无 | 无 |
| 181 | 18．10 | 三维重建和类CT重建硬件一体化设计，方便实现二者融合匹配显示 | 三维重建和类CT重建硬件一体化设计，方便实现二者融合匹配显示 | 符合 | 无 | 无 |
| 182 | 18．11 | 仅需一次旋转采集即可实现三维重建和类CT重建 | 仅需一次旋转采集即可实现三维重建和类CT重建 | 符合 | 无 | 无 |
| 183 | 18．12 | 旋转采集数据能够自动传输至工作站并自动重建，整个过程无需人为参与 | 旋转采集数据能够自动传输至工作站并自动重建，整个过程无需人为参与 | 符合 | 无 | 无 |
| 184 | 19、多用途工作站 |  |  | 符合 | 无 | 无 |
| 185 | 19．1 | 具有电脑DICOM光盘阅读软件，并可制作带图像的诊断报告 | 具有电脑DICOM光盘阅读软件，并可制作带图像的诊断报告 | 符合 | 无 | 无 |
| 186 | 19．2 | 提供家用PC机DICOM阅读软件 | 提供家用PC机DICOM阅读软件 | 符合 | 无 | 无 |
| 187 | 19．3 | 各种图像处理功能,可从硬盘或网络中提取及存储图像 | 各种图像处理功能,可从硬盘或网络中提取及存储图像 | 符合 | 无 | 无 |
| 188 | 19．4 | 多图象显示用于选择与报告 | 多图象显示用于选择与报告 | 符合 | 无 | 无 |
| 189 | 19．5 | 动态图象显示，速率30幅/秒,单幅图象显示 | 动态图象显示，速率30幅/秒,单幅图象显示 | 符合 | 无 | 无 |
| 190 | 19．6 | 输出及叠加单幅图象，用JPEG文件 | 输出及叠加单幅图象，用JPEG文件 | 符合 | 无 | 无 |
| 191 | 19．7 | 用AVI文件输出完整图象 | 用AVI文件输出完整图象 | 符合 | 无 | 无 |
| 192 | 19．8 | 将图象输入PACS网 | 将图象输入PACS网 | 符合 | 无 | 无 |
| 193 | 19．9 | 与DICOM．net的双向高速接口 | 与DICOM．net的双向高速接口 | 符合 | 无 | 无 |
| 194 | 19．10 | CD-R刻盘功能，光盘刻录数据可回传至主机，并进行后处理、分析 | CD-R刻盘功能，光盘刻录数据可回传至主机，并进行后处理、分析 | 符合 | 无 | 无 |
| 195 | 七、附属配件 | 1、2套双屏诊断工作站  2、2个六联LED观片灯  3、打印机一台  4、铅衣五套（包括铅帽、围脖、铅衣、围裙）超柔超薄，符合介入治疗标准5、铅眼镜5副  6、高档电脑桌两台  7、高档操作椅两把 | 1、2套双屏诊断工作站  2、2个六联LED观片灯  3、打印机一台  4、铅衣五套（包括铅帽、围脖、铅衣、围裙）超柔超薄，符合介入治疗标准  5、铅眼镜5副  6、高档电脑桌两台  7、高档操作椅两把 | 符合 | 无 | 无 |