

设备名称	技术参数要求
神经内镜夹持器	<p>1、蛇形多关节金属气动臂，多角度多方向固定。</p> <p>2、用于术中内镜镜体扶持、开放手术中微通道器械夹持。</p> <p>3、制动方式：手控，单指控制，指松即锁。</p> <p>4、气动关节≥22个，金属臂总长度≥700mm，臂身关节直径≥18mm，关节直径通体一致。通过臂身外部关节调整实现承重力由小至大自由调整。</p> <p>5、承重力：最小承重力≥2.2kg；最大承重不低于4.5kg。</p> <p>6、安装位置：手术床边轨任意位置。</p> <p>7、主机安装至手术床边轨，机体沿手术床边轨锁紧点，可环形&gt;10个方向调节。</p> <p>8、整机可低温等离子、环氧乙烷灭菌或金属臂使用腹腔镜无菌袋</p> <p>9、动力源：院内中心供气系统（CO<sub>2</sub>/压缩空气/氮气）或空气压缩机。压力范围：0.5 - 0.8Mpa</p> <p>10、安全设置：如压力管路意外脱落，金属臂保持即时形状自锁，控制开关同时失效。</p> <p>11、卡口锁紧方式：轮调 - 环握抓式/环握式。</p> <p>12、臂由多个蛇形关节组成，无金属杆、金属架。</p> <p>13、关节移动灵活，锁紧瞬间无定位偏移，使用中无关节卡顿。</p> <p>★14、须至少配置一个空气压缩机。</p>

★质保期：质保期≥5年。★为实质性参数。