

## 移动 DR 技术参数

序号	技术和性能参数名称	招标参数和性能要求
系统要求	原装进口, 主机和平板探测器为同一品牌	是
<b>1</b>	<b>X射线高压发生器</b>	
1.1	高压产生方式	高频逆变式
1.2	最大逆变频率	$\geq 100$ kHz
1.3	最大输出 kVp	$\geq 125$ kVp
1.4	最小输出 kVp	$\leq 50$ kVp
*1.5	最大输出 mAs	$\geq 320$ mAs
1.6	最小输出 mAs	$\leq 0.2$ mAs
1.7	输出功率	$\geq 30$ kW
1.8	最长曝光时间	$\geq 3.2$ s
<b>2</b>	<b>X射线球管及束光器</b>	
2.1	旋转阳极球管	是
2.2	X线投照范围 (100cm SID 时)	$\geq 43$ cm x 43cm
2.3	球管最小标准电压	$\leq 40$ kv
2.4	球管最大标准电压	$\geq 150$ kv
2.5	标准小焦点尺寸	$\leq 0.6$ mm
2.6	标准大焦点尺寸	$\leq 1.2$ mm
2.7	小焦点最大球管电流	$\geq 200$ mA
2.8	大焦点最大球管电流	$\geq 500$ mA
2.9	束光器内置投照野指示灯	是
2.10	束光器绕其中心轴旋转范围	$\pm 180^\circ$
2.11	束光器双侧球管定位把手	双侧
2.12	可支持远程遥控曝光	是
2.13	遥控曝光距离	$\geq 11$ m
<b>3</b>	<b>球管定位系统</b>	
3.1	类型	立柱, 非折叠或伸缩结构
3.2	球管旋转角度	$\geq \pm 180^\circ$
3.3	球管倾斜角度	$\geq 120^\circ$
3.4	球管立柱旋转范围	$\pm 270^\circ$
3.5	焦点至地面的最大距离	$\geq 200$ cm
3.6	焦点至地面的最小距离	$\leq 62.5$ cm
*3.7	球管阳极转速	$\geq 3000$ rpm
<b>4</b>	<b>14x17 英寸无线平板探测器</b>	
4.1	规格	$\geq 35$ cm x 42cm
4.2	有效矩阵	$\geq 3500$ x 4200
4.3	原始图片尺寸	$\geq 30$ MB
4.4	探测器充电方式	一体化充电
4.5	探测器电池 100%充电时间	$\leq 3$ h

*4.6	像素	≤ 130um
4.7	结构	整版非拼接
4.8	材质	非晶硅碘化铯
*4.9	量子检出效率	≥ 66% @ 0lp/mm
4.10	最大传输速率	≥ 450 Mbps
4.11	平板承重	≥ 150 KG
4.12	当探测器位于槽中,探测器电池可自动充电	是
4.13	图像预览	≤ 3 s
4.14	灰阶	≥16bits
<b>5</b>	<b>10x12英寸无线平板探测器</b>	
5.1	规格	≤ 25cm x 30cm
5.2	有效矩阵	≥ 2500 x 3000
5.3	原始图片尺寸	≥ 15MB
5.4	探测器充电方式	一体化充电
5.5	探测器电池 100%充电时间	≤ 3h
*5.6	像素尺寸	≤ 130um
5.7	结构	整版非拼接
5.8	材质	非晶硅碘化铯
*5.9	量子检出效率	≥ 66% @ 0lp/mm
5.10	最大传输速率	≥ 450 Mbps
5.11	平板承重	≥ 150 KG
5.12	当探测器位于槽中,探测器电池可自动充电	是
5.13	图像预览	≤ 3 s
5.14	灰阶	≥16bits
<b>6</b>	<b>机械系统</b>	
6.1	双电机驱动,系统可原地转向	是
6.2	系统前端具有碰撞保护缓冲器,发生碰撞时可自动刹车	是
6.3	系统电动前进速度	≥ 5 km / h
6.4	机身宽度	≤ 56 cm
6.5	电动驱动爬坡能力	≥ 7°
6.6	整机重量	≤ 450 KG
6.7	平板探测器在机身存储盒内可自动充电	是
*6.8	主机电池保修两年	是
<b>7</b>	<b>蓄电池及充电系统</b>	
7.1	具有电量指示功能	是
7.2	平均系统充电时间	≤ 5 h
7.3	“全天候待命”的设计,使用系统蓄电池或充电状态下均可曝光和处理曝光,并充电	是
7.4	“预备模式”实现曝光时间	≤ 25 s
7.5	系统启动后可开始移动	≤ 4 s

8	图像处理系统		
8.1	原厂图像存储	≥ 5,000	
8.1	显示器	≥ 15" 触摸屏	