**FORMULARZ PARAMETRY**

(zestawienie techniczno-funkcjonalne)

(miejscowość) ……………............……., dnia ………….……. r.

Na potrzeby postępowania o udzielenie zamówienia publicznego pn. Samodzielne stanowisko do pomiarów elektrofizjologicznych z dopuszczeniem składania ofert częściowych, znak sprawy: **AZP-261-46/2020**, prowadzonego przez Zamawiającego **Instytut Biologii Doświadczalnej imienia Marcelego Nenckiego Polskiej Akademii Nauk**, działając w imieniu i na rzecz Wykonawcy **(wpisać nazwę) : .................................................................................................................................................**

oświadczam, że oferujemy przedmiot zamówienia o parametrach techniczno –funkcjonalnych wskazanych i opisanych w tabeli poniżej.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Precyzyjne mikromanipulatory zmotoryzowane (2 szt.) | | |
| l.p. | Wymagane minimalne parametry -opis.  (wypełnił Zamawiający) | **Parametry charakteryzujące konkretne** **oferowane urządzenie -szczegółowy opis**.  **(wypełnia Wykonawca)** |
| **A** | **B** | **C** |
|  | **Nazwa producenta/urządzenia/typ/oznaczenie**: |  |
|  | Manipulatory są przystosowane do pracy odpowiednio lewą lub prawą ręką (jeden manipulator na każdą rękę). |  |
|  | Manipulator jest dedykowany do zastosowania w badaniach in vitro w szczególności do badań elektrofizjologicznych. |  |
|  | Manipulator cechuje stabilność wymagana przy precyzyjnym pozycjonowaniu (upływ ruchu manipulator mniejszy niż 5 µm na godzinę) |  |
|  | Manipulator posiada możliwość montażu na nim elementów służących pomiarom elektrofizjologicznym (np.: przedwzmacniacza, uchwytu pipety szklanej itp.). |  |
|  | Manipulator ma obrotowe ramię umożliwiające łatwy montaż ww. akcesoriów |  |
|  | Manipulator jest zmotoryzowany przynajmniej w 3 osiach. |  |
|  | Manipulator posiada bazę umożliwiającą jego montaż na platformie ze stolikiem pomiarowym mikroskopu |  |
|  | Manipulator posiada możliwość precyzyjnej lokalizacji w każdej z osi (dokładność ruchu przynajmniej 1µm) i szeroki zakres ruchu (min. 15 mm w każdej osi) |  |
|  | Układ motoryczny manipulatora zasilany jest na prąd stały |  |