

1. 探针台

★1.1 配置六英寸合金钢载物台

●1.2 载物台采用双出轴平面运动控制，其 xy 行程不低于 155mm×255mm，定位分辨率 1 μm；（需要提供实物测量图片证明 xy 的有效行程符合标书要求，不提供或者提供的现场测试图片无法说明样品台行程的不得分）

▲1.3 载物台配置 RZ 机构，R 轴粗调角度范围 360°，细调角度范围 ±9°，细调精度 0.01°。Z 轴细调行程 13mm，调节精度 1 μm，Z 轴快升可调行程范围 0~6mm，调节精度 5 μm，Z 轴快升往复精度 1 μm；（需要提供 RZ 机构实物图片对标书要求进行说明，明确每一个功能的操作内容，不提供或者提供图片无法说明的不得分）

★1.4 探针座放置平台能够同时放置 10 个 cm50 进行十个针同时下针操作；（需要提供实物图片说明，不提供或是提供图片无法说明的不得分，十个探针座放置在平台上同时显示器内显示十个探针针尖点在同一 pad 上）

▲1.5 放置平台升降行程不低于 40mm 分辨率 ±1 μm，快速升降行程 300 μm，升降动作采用同轴升降手轮进行；（需要提供同轴手轮实物图片并说明如何完成标书要求，不提供或是无法说明的不得分）

●1.6 显微镜光学变倍范围 0.75x~5.25x；（需要提供显微镜现场测量的实物图片证明变倍比为 0.75x~5.25x，不提供或提供图片无法说明变倍比的不得分）

▲1.7 显微镜配置双物镜快速切换槽，可沿前后方向水平推拉物镜进行不同倍率物镜的切换而不影响左右探针臂的点针操作；（需要提供实物图片说明双物镜快速切换槽的操作符合标书要求，不提供或者提供图片无法说明的不得分）

▲1.8 配置 8 个 xyz 行程不低于 13mm 的探针座，间距 TPI50，采用圆形磁力底座可进行单手磁力开关操作；（需要提供实物图片说明磁力底座是圆形的，并展示单手操作开关）

▲1.9 配置 8 个多维度探针臂调节夹具，倾仰角度粗定位 360°，旋钮细调倾仰角度 ±15° 用于快速下针和回针，水平旋转粗定位 360°，可伸缩调节探针臂的夹持长度，并配置行程 25mm 的快速粗调 z 轴；（需要提供实物图片说明探针夹具的多维度功能，不提供或提供图片无法说明的不得分）

▲1.10 配置 4 个三同轴探针夹具，最小漏电精度：<50fA（Triax 接头@100pA Current Range of -200V ~ 200V），（需要提供实物测试图片说明漏电精度符合标书要求，不提供实物图片或者提供图片无法说明的不得分）

▲1.11 配置 4 个同轴探针夹具，从探针装夹到线缆引出都采用 50 Ω 阻抗匹配；（需要提供探针夹具设计图说明 50 欧姆阻抗匹配，不提供或提供图片无法说明的不得分）

▲1.12 配置上掀门屏蔽箱，屏蔽箱左右各预留 16 个电性穿墙接头孔位和一个光电屏蔽套线缆引出位，屏蔽箱背面有四块功能过墙板，其中一块用于光电屏蔽套线缆引出位，另外三块采用盲板封堵预留；（需要提供实物图片说明屏蔽箱的各项标书要求内容，不提供或提供图片无法说明的不得分）

●1.13 配置空气阻尼防震台，能够与屏蔽箱一体化设计，采用孔式空气阻尼系统的总固有频率：垂直：1.2-1.5 Hz，水平：1.5-1.7Hz；

●1.14 配置负压真空泵，空气流量：7L/min，真空度可达：-250mm/Hg；

●1.15 配置 20 盒钨材质直流探针，针尖直径 5 μm 的 5 盒，10 μm 的 5 盒，20 μm 的 10 盒；