**Fourniture d’une machine de mesure tridimensionnelle multiphysiques 5 axes Marché n°2025UPHFF16MMT**

**Questionnaire technique**

**Veuillez compléter intégralement les informations demandées ci-dessous pour analyser et noter votre offre**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  | |  |
| **Conformité aux Normes et Techniques de Mesure** | |  |
| Description des paramètres de texture de surface selon ISO 21920 et 25178, et ISO 12781  ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………… | |  |
| Description des trois techniques de mesure optique suivantes : Interférométrie (CSI, PSI), Confocale, et Variation de Focale ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………… | |  |
|  | |  |
| Les images couleurs peuvent-elles utiliser le mode HDR pour une meilleure visualisation des surfaces à faible et forte réflectivité sur le même échantillon ?  ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………… | |  |
| **Caractéristiques Mécaniques et Cinématiques** | |  |
| Description de l’axe de rotation X de 360° avec une répétabilité de 1 arc seconde ? ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………… | |  |
| Description de l’axe de rotation Y avec un débattement de -30° à 110° et une répétabilité de 1 arc minute ?  ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………… | |  |
| Quels types de supports d'échantillons sont disponibles (exemples : porte-pinces, support plat) ?  ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………… | |  |
| Des étalons de contrôle des axes sont-ils fournis avec le système ?  ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………… | |  |
| Quelle est la masse maximale de l'échantillon supporté par le système ? ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………… | |  |
|  | |  |
| Description des modalités des déplacements de la table ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………… | |  |
| **Plages de Déplacement et Résolutions** | |  |
| Quel est le débattement maximal en translation des axes X et Y ? ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………… | |  |
|  | |  |
| Quel est le débattement de l'axe Z motorisé ? ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………… | |  |
| Quel est le débattement et la résolution du système de déplacement de l'axe Z en haute précision ?? (Débattement minimum souhaité : 200 µm, Résolution souhaitée : 0.1 nm).  ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………… | |  |
| Les objectifs sont-ils compensés en température ?  ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………… | |  |
| **Fonctionnalités et Automatisation** | |  |
| Description des modalités de prise en charge du système du stitching et du patterning pour les axes X et Y ?  ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………… | |  |
| Descriptiondu fonctionnement du stitching et du patterning sur les axes de rotation X et Y ?  ~~………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………~~ |  | |
| Description des fonctions d'autofocus, d'autotilt et d'autolight (luminosité) ?  ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………… | |  |
| Le système est-il complètement automatisable (déplacements XYZ, Tip&Tilt, zoom, changement d'objectifs) ?  ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………… | |  |
| Description de la protection contre les collisions (crashs) des objectifs ?  ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………… | |  |
| Quel type de programmation le système supporte-t-il ? Est-il de type apprentissage ?  ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………… | |  |
| Description de l’aide de ligne de langage informatique pour faciliter la programmation ?  ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………… | |  |
| **Compatibilité Logicielle et Gestion des Données** | |  |
|  | |  |
| Description de la conservation des informations topographiques lors du passage du logiciel de mesure au logiciel d'analyse ?  ……………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………………… | |  |
|  | |  |
|  | |  |
|  | |  |
|  | |  |