	Образовательное решение	Рекомендуемые краткие примерные технические характеристики	Кол- во	Ссылка 1	Модель			
	ОБОРУДОВАНИЕ ДЛЯ ОБЯЗАТЕЛЬНЫХ НАПРАВЛЕНИЙ							
		Компьютерное и презентационное об	орудов	ание				
1	Ноутбук	Форм-фактор: ноутбук;	30	https://graviton.3l.ru/klientskie- sistemy/noutbuk-graviton-n15i-k2/	ГРАВИТОН Н15И-К2 - 1 шт. USB мышь - 1 шт.			
2	Тележка для зарядки и хранения ноутбуков	тип корпуса: метал; возможность безопасного защищенного замком хранения ноутбуков: наличие; возможность зарядки ноутбуков: наличие, поддержка ноутбуков п.1.1.1.; наличие роутера Wi-Fi стандарта 802.11n или современнее: 1 шт. поддержка ноутбуков п.1.1.1.; количество ноутбуков: от 15 штук, поддержка ноутбуков п.1.1.1.; Напряжение питания: 220В\50Гц; Потребляемая мощность, Вт (максимум): 2500; Потребляемый ток, А (максимум): 12; Длина шнура электропитания: от 2,5 метра; Защита от перенапряжения, короткого замыкания: наличие; Колеса для передвижения с тормозом: наличие.	2	https://www.komus.ru/katalog/mebel/meta llicheskaya-mebel/telezhki- spetsializirovannye/telezhki-dlya- noutbukov/telezhka-dlya-noutbukov- schoollbox-1200kh536kh973- mm/p/314738/	Schoollbox 1200x536x973 mm + HUAWEI WS5200 V2 или TP-LINK Archer A6			
3	Флипчарт	Размер рабочей области: не менее 700x1000 мм	7		Флипчарт магнитно-маркерный 70х100 см на треноге Attache Economy			

Максимальный поддерживаемый объем накопителя дополнительного вычислительного блока:

5	Цифровая лаборатория по экологии	Обеспечивает проведение учебного экологического мониторинга инструментальными методами. Набор применяется при изучении экологии, биологии, химии, географии и природоведения, а также для индивидуальных исследования и проектной деятельности школьников. Комплектация: Беспроводной мультидатчик по экологическому мониторингу с 8-ю встроенными датчиками: Датчик нитрат-ионов Датчик клорид-ионов Датчик рН с диапазоном измерения не уже чем от 0 до 14 рН Датчик влажности с диапазоном измерения 0100% Датчик освещенности с диапазоном измерения не уже чем от -20 до +140С Датчик электропроводимости с диапазоном измерения не уже чем от -20 до +140С Датчик электропроводимости с диапазоном измерения не уже чем от -20 до +50С Отдельные датчики и мультидатчики: Датчик температуры окружающей среды с диапазоном измерения не уже чем от -20 до +50С Отдельные датчики и мультидатчики: Датчик звука с функцией интегрирования с диапазоном измерения че уже чем от -20 до +50С Датчик окиси углерода с диапазоном измерения не уже чем от 0 до 50% Датчик окиси углерода с диапазоном измерения не уже чем от 0 до 50% Датчик окиси углерода с диапазоном измерения не уже чем от 0 до 2 D Датчик оптической плотности и мутности со встроенными датчиками: Датчик оптической плотности 470 нм с диапазоном измерения от 0 до 2 D Датчик оптической плотности 630 нм с диапазоном измерения от 0 до 2 D Датчик оптической плотности 630 нм с диапазоном измерения от 0 до 2 D Датчик мутности растворов с диапазоном измерения от 0 до 2 D Датчик мутности растворов с диапазоном измерения от 0 до 2 D Датчик мутности растворов с диапазоном измерения от 0 до 2 D Датчик мутности растворов обеспечения на диапазоном измерения от 0 до 2 D Датчик мутности растворов обеспечение Методические рекомендации не менее 20 работ Упаковка	5	https://rl.ru/solutions/complekts.php?id=3 242801203	DLTR-Eco-2
6	Микроскоп цифровой	Тип микроскопа: биологический Насадка микроскопа: монокулярная Назначение: лабораторный Метод исследования: светлое поле Материал оптики: оптическое стекло Увеличение микроскопа, крат: 64 — 1280 Окуляры: WF16x Объективы: 4x, 10x, 40xs (подпружиненный) Револьверная головка: на 3 объектива Тип подсветки: зеркало или светодиод Расположение подсветки: верхняя и нижняя Материал корпуса: металл Предметный столик, мм: 90 Источник питания: 220 В/50 Гц Число мегапикселей: 1	15	http://micromed-spb.ru/products/uchebnye-mikroskopy/mikroskop-shkolnyy-evrika-40kh-1280kh-s-videookulyarom-v-keyse/	Микроскоп школьный Эврика 40x-1280x с видеоокуляром в кейсе
7	Цифровая лаборатория по физиологии (профильный уровень)	Обеспечивает проведение исследования по функционированию человеческого организма. Комплектация: Беспроводной мультидатчик по физиологии с 5-ю встроенными датчиками: Датчик артериального давления (0250 мм рт. ст.) Датчик пульса с диапазоном измерения не уже чем от 30 до 200 уд/мин Датчик температуры тела с диапазоном измерения не уже чем от -25 до +40С Датчик частоты дыхания с диапазоном измерения не уже чем от 0 до 100 циклов/мин Датчик ускорения с показателями ±2 g; ±4 g; ±8 g Отдельные устройства: Датчик ЭКГ с диапазоном измерения не уже чем от -300 до +300 мВ) Датчик силомер с диапазоном измерения не уже чем от 0 до 40 Н Датчик освещенности с диапазоном измерения не уже чем от 0 до 180000 лк Аксессуары:	1	https://rl.ru/solutions/complekts.php?id=3 242801205	DLTR-Physiology-2

8	Цифровая лаборатория «Физика» профильная для педагога	Оосспечивает выполнение экспериментов по темам курса физики. комплектация: ьеспроводнои мультидатчик по физике с 6-ю встроенными датчиками: Цифровой датчик температуры с диапазоном измерения не уже чем от -20 до 120С Цифровой датчик абсолютного давления с диапазоном измерения не уже чем от 0 до 500 кПа Датчик магнитного поля с диапазоном измерения не уже чем от -80 до 80 мТл Датчик напряжения с диапазонами измерения не уже чем от -5 до +5В; от -10 до +10В; от -15 до +15В Датчик тока не уже чем от -1 до +1А Датчик акселерометр с показателями не менее чем: ±2 g; ±4 g; ±8 g Отдельные устройства: USB осциллограф не менее 2 канала, +/-10 В Аксессуары: Кабель USB соединительный Зарядное устройство с кабелем miniUSB USB Адаптер Вluetooth 4.1 Low Energy Конструктор для проведения экспериментов Краткое руководство по эксплуатации цифровой лаборатории	4	https://rl.ru/solutions/complekts.php?id=3 242801204	DLTR-Phys-2		
9	Цифровая лаборатория «Химия» профильная для педагога	проектно-исследовательской деятельности учащихся. Комплектация: Беспроводной мультидатчик по химии с 3-мя встроенными датчиками: Датчик рН с диапазоном измерения не уже чем от 0 до 14 рН Датчик электропроводимости с диапазонами измерения не уже чем от 0 до 200 мкСм; от 0 до 2000 мкСм Датчик электропроводимости с диапазонами измерения не уже чем от 0 до 200 мкСм; от 0 до 20000 мкСм Датчик температуры с диапазоном измерения не уже чем от -20 до +140С Отдельные датчики: Датчик оптической плотности 525 нм Аксессуары: Кабель USB соединительный Зарядное устройство с кабелем miniUSB	4	https://rl.ru/solutions/complekts.php?id=3 242801201	DLTR-Chem-2		
	Технологический профиль. РОБО						

Образовательны 10 конструктор с комплектом датчин	встроенным инерционным датчиком. Робототехнический контроллер должен иметь не менее 12 портов для подключения внешних	8	https://robotgeeks.ru/product/obrazovateln yy-konstruktor-blochnogo- programmirovaniya-2	228-3670-Ard-2-TC
---	---	---	--	-------------------

11	Образовательный набор по механике, мехатронике и робототехнике	Образовательный набор должен быть предназначен для изучения механики, мехатроники и робототехники. Образовательный набор предназначен для разработки программируемых моделей мехатронных систем и мобильных роботов, оснащенных различными манипуляционными и захватными устройствами. В состав набора должно входить: комплект конструктивных элементов из металла, комплект крепёжных элементов, комплект для сборки захватного устройства – не менее 1 шт., колеса с прорезиненным ободом – не менее 2 шт., колеса всенаправленного движения -не менее 2 шт., привод постоянного тока с интегрированной системой управления, обеспечивающей обратную связь положению, скорости и нагрузке - не менее 4 шт., датчик линии - не менее 3 шт., датчик расстояния – не менее 1 шт., закумулуяторная батарея – не менее 1 шт., зарядное устройство – не менее 1 шт. В состав набора должен входить программируемый контроллер, обеспечивающий возможность осуществлять разработку программируемый контроллер, обеспечивать иппаратную и программируемый контроллер должен обеспечивать аппаратную и программируемый контроллер должен осрежать следующие интерфейсы: цифровые и аналоговые порты – не менее 50шт, USB, USART, I2C, SPI, ISP, Висtооth, WiFi. Программируемый контроллер должен содержать интерфейс (для подключения приводов и датчиков робототехнического набора), реализованный на базе шины RS-485 – не менее 12шт. Программируемый контроллер должен содержать силовой порт для подключения внешней нагрузки или моторов – не менее 2шт. В состав набора должен входить модуль технического зрения — не менее 1шт. Модуль технического эрения должен обеспечивать возможность коммуникации с аналогичными модулями посредством шины на базе последовательного интерфейса с целью дальнейшей передачи результатов измерений группы модуль технического зрения должен обеспечивать возможность осуществлять настройку модуль технического зрения должен обеспечивать возможность осуществлять настройку модуль технического зрения настройку экспозиции, баланса белого, цветоразностных составлношей ображ	3	https://robotgeeks.ru/product/obrazovateln yy-nabor-po-mehanike-mehatronike-i- robototehnike-3	TB-0441C-17
12	Образовательный набор по электронике, электромеханике и микропроцессорной технике	Набор должен быть предназначен для проведения учебных занятий по изучению основ мехатроники и робототехники, практического применения базовых элементов электроники и схемотехники, а также наиболее распространенной элементной базы и основных технических решений, применяемых при проектировании и прототипировании различных инженерных, кибернетических и встраиваемых систем. В состав набора должны входить комплектующие и устройства, обладающие конструктивной, электрической, аппаратной и программной совместимостью друг с другом. В состав набора должен входить комплект конструктивных элементов из металла для сборки Ооразовательный наоор должен оыть предназначен для изучения роботойскимеских	6	https://robotgeeks.ru/collection/custom_ki ts/product/obrozovat-nabor-po-elektronike- electromehanike-i-mikroproc-tehnike	AR-DEK-STR-02
13	Ооразовательный наоор для изучения многокомпонентных	технологий, основ информационных технологий и технологий промышленной автоматизации, а также технологий прототипирования и аддитивного производства.	6	ts/product/obrazovatelniy-nabor-dlya- izucheniya-robot-sistem-i-manipul-	AR-RSK-WRS-02

Учебный робот-манипулятор с предназначен для освоения обучающимися основ робототехники, для подготовки обучающихся к внедрению и последующему использованию роботов в промышленном производстве. Количество осей робота манипулятор - четыре. Перемещение инструмента в пространстве по трем осям должно управляться шаговыми двигателями. Напряжение питания шаговых двигательных проботь манипулятор с серводвигатель четвертой оси должен обеспечивать поворот инструмента. Угол поворота манипулятора на основании вокрут вертикальной оси не менее 180 градусов. Для определения положения манипулятора не менее 90 градусов. Угол поворота заднего плеча манипулятора не менее 90 градусов. Угол поворота заднего плеча манипулятора не менее 100 градусов. Угол поворота предначетных элементов для проведения соревновательных элементов для проведения соревнований автономных мобильных роботов Комплект полей и соревновательных элементов для проведения соревновательными элементов для проведения соревновательными элементами Тесhnolab. Питуска ехашенты пложения положения и соревновательными элементов для проведения соревновательными элементов для проведения соревновательными элементами Тесhnolab. Питуска существо осей роботов в промотов	14	Комплект для изучения операционных систем реального времени и систем управления автономных мобильных роботов	Комплект для разработки и изучения моделей программируемых автономных мобильных роботов. Учебный комплект должен позволять разрабатывать блочно-модульную конструкцию мобильного робота. В состав мобильного робота должно входить: Привод ведущих колес - не менее 2шт. Привод должен представлять собой электромеханическую сборку на основе двигателя постоянного тока, редуктора, датчика положения вала и встроенной системы управления. Система управления привода должна обеспечивать возможность объединения приводов с помощью последовательного интерфейса, возможность задания параметров контуров управления, управление вращением привода по скорости и положению, контроль нагрузки. Программируемый контроллер - не менее 1шт. Программируемый контроллер должен обладать интерфейсами - USB, UART, TTL, RS485, CAN для коммуникации с подключаемыми внешними устройствами, а также цифровыми и аналоговыми портами ввода/вывода. Одноплатный микрокомпьютер - не менее 1 шт. Одноплатный микрокомпьютер должен представлять собой устройство с архитектурой микропроцессора ARM, должен обладать не менее 2 вычислительными ядрами с тактовой частотой не менее 1ГГц. Лазерный сканирующий дальномер - не менее 1шт. Лазерный сканирующий дальномер должен обеспечивать диапазон измерения дальности до объектов не менее 2.5 метров и сектор сканирования не менее 360 угловых градусов. Датчик линии — не менее 3 шт. Датчик должен обеспечивать детектирование линии на контрастном фоне и передавать данные в программируемый контроллер о ее наличии путем передачи аналогового сигнала или цифрового сигнала, либо путем передачи цифрового пакета данных. Датчика цвета — не менее 1 шт. Датчик должен различать цветовой оттенок расположенного рядом с ним объекта в RGB нотации и обеспечивать передачу данных в программируемый контроллер о значении каждого цветового канала в виде цифрового пакета данных. Массив ИК-датчиков, ресположенных на одной линии. Система технического зрения - не менее 1 шт. Система технического зрения должен обладать совместимостью с различными про	1	https://robotgeeks.ru/product/komplekt- dlya-izucheniya-oper-sistem-real-vremeni	AR-AMR-EDU-04
Комплект полей и соревновательных элементов для проведения соревнований автономных 1 technolab ru/vexia/products/1050/	15	робот- манипулятор с модульными сменными насадками	для подготовки обучающихся к внедрению и последующему использованию роботов в промышленном производстве. Количество осей робота манипулятора - четыре. Перемещение инструмента в пространстве по трем осям должно управляться шаговыми двигателями. Напряжение питания шаговых двигателей не более 12 В. Серводвигатель четвертой оси должен обеспечивать поворот инструмента. Угол поворота манипулятора на основании вокруг вертикальной оси не менее 180 градусов. Для определения положения манипулятора при повороте вокруг вертикальной оси должен использоваться энкодер. Угол поворота заднего плеча манипулятора не менее 90 градусов. Угол поворота перелнего плеча манипулятора не менее 100 градусов.	1	duct/obrazovatelnyy-komplekt-na-baze- uchebnogo-manipulyatora-dobot-magician s-komplektom-datchikov	манипулятора DOBOT Magician с комплектом датчиков
	16			1		

17	Образовательный набор для изучения технологий связи и IoT	"Образовательный набор предназначен для изучения основ применения технологий ""Интернет вещей"" и связи в робототехнических системах. В состав набора должен входить комплект конструктивных элементов из металла для сборки модели мобильного робота с захватным устройством. В состав набора должен входить комплект конструктивных элементов для сборки модели «умного» здания. Все комплектующие и устройства, входящие в состав набора, должны быть совместимы друг с другом конструктивным, электрическим, аппаратным и программным образом. В состав набора должно входить: привод постоянного тока с датчиком положения - не менее 2шт, сервопривод большой – не менее 2шт, сервопривод малый – не менее 2шт, камера - не менее 1шт, программируемый контроллер – не менее 1шт, аккумулятор – не менее 1шт, зарядное устройство — не менее 1шт. В состав набора должен входить комплект интеллектуальных сенсорных устройств. Интеллектуальные сенсорные устройства должны представлять собой устройство на основе вычислительного микроконтроллера и встроенным ифровым и аналоговым интелрефейсом для передачи данных, а также встроенным последовательным интерфейсом для объединения друг с другом в сенсорные системы. Комплект интеллектуальных сенсорных устройств должен содержать – модуль светодиода – не менее 2шт, модуль RGB светодиода – не менее 2шт, модуль взукового излучателя – не менее 1шт, модуль измерения температуры и влажности окружающей среды — не менее 1шт, модуль тактовой кнопки — не менее 3шт, модуль датчика освещенности — не менее 1шт, модуль детчика освещенности — не менее 1шт, модуль тактовой кнопки — не менее 2шт, модуль датчика положения в пространстве — не менее 1шт, модуль концевого прерывателя — не менее 1шт. В состав набора должен вобеспечивать возможность программирования на языке	3	https://robotgeeks.ru/product/obrazovateln iy-nabor-dlya-izucheniya-tehnologiy- svyazi-i-iot	AR-DEK-IOT
18	Автономный робот манипулятор с колесами всенаправленного движения	Учебная модель автономного мобильного робота с манипулятором. Мобильный робот должен представлять собой четырехколесную платформу всенаправленного движения. Двигатели бесщеточные 4 шт, камера с углом обзора 120 градусов с 5 мп. В состав комплекта должно входить: Механический захват инфракрасный лазер 2-х оссвой подвес аккумулятор колеса всенаправленного движения программируемый контроллер с возможностью программирования в среде блочно-графического типа и в свободно распространяемых средах разработки с помощью текстового языка программирования датчик звука датчик следования линии FPV режим возможность управления с мобильного устройства через приложение программирования на языках Python, Scratch а также система технического зрения для автоматического обнаружения и распознавания заданных объектов в рабочей зоне. Поддержка RaspberryPi наличие Поддержка Arduino наличие Поддержка Місго:bit наличие Сменный механический захват, устанавливаемый на подвижную платформу сверху наличие Механический захват, устанавливаемый на переднюю часть подвижной платформы наличие Возможность менять инфракрасную пушку на механический захват наличие	4	https://educube.ru/products/dji- robomaster-s1-edu/	DJI Robomaster Edu
19	Набор для быстрого прототипирования электронных устройств на основе микроконтроллерной платформы	Микроконтроллерная платформа Arduino: наличие, комплект радиодеталей и проводов: наличие, макетная плата: наличие	8	https://evolvector.ru/evn20_2010	ЭВН20.2010-КВ

20	Набор для быстрого прототипирования электронных устройств на основе микроконтроллерной платформы со встроенным интерпретатором	Микроконтроллерная платформа со встроенным интерпретатором JavaScript: наличие, комплект радиодеталей: наличие, плата расширения: наличие	8	https://evolvector.ru/evn20_2110	ЭВН20.2110-КВ
21	Набор для быстрого прототипирования электронных устройств на основе одноплатного компьютера	Одноплатный компьютер: наличие, карта памяти с предустановленной операционной системой: наличие, блок питания: наличие, комплект кабелей для подключения: наличие	8	https://evolvector.ru/evn20_3010	ЭВН20.3010-КВ
22	Базовый робототехнический набор	Образовательный набор должен представлять собой набор для разработки программируемых моделей автономных роботов. В состав набора должны входить: конструктивные, соединительные и крепежные элементы из пластика и алюминия - не менее 100 шт, программируемый контроллер - не менее 1 шт, электродвигатели постоянного тока с крутящим моментом не менее 3,6 кг/см - не менее 2 шт, датчики и электронные компоненты - не менее 6 шт, аккумуляториую батарею с напряжением не менее 6В и емкостью не менее 1500 мАч - не менее 1 шт, зарядное устройство для аккумуляторной батареи - не менее 1 шт. Программируемый контроллер должен содержать: порты для аналоговых датчиков - не менее 3 шт, порт для 12С устройств - не менее 1 шт, порт для сервоприводов - не менее 6 шт, порт для моторов - не менее 2 шт, порт для энкодеров - не менее 2 шт, объем flash памяти не менее 32 кБ. Программируемый контроллер должен обеспечивать возможность программирования роботов в среде блочно-графического типа или в свободно распростраиземых средах разработки с помощью текстового языка программирования. Датчики и электронные компоненты должны содержать: Ультразвуковой датчик расстояния должен обеспечивать собранную модель возможностью измерять расстояние не менее 4 метров - не менее 1шт, Кнопка-модуль должен обеспечивать собранную модель возможностью определять нажатия на кнопку - не менее 1 шт, Датчик цвета должен обеспечивать собранную модель возможностью определения цвета объекта, предназначен для измерения RGB-составляющих и уровня освещенности, датчик должен содержать не менее 12 светочувствительных элементов - не менее 1 шт, Зуммер-модуль должен обеспечивать собранную модель возможность воспроизводить звуки, номинальная частота не менее 4КТ ц, интенсивность не менее 80 дБ- не менее 1 шт, Зуммер-модуль должен обеспечивать возможность подключения собранных робототехнических моделей к сты, 1от облакам и веб-сервисам, рабочее напряжение модула - 3,3В, портов ввода вывода модуля - не менее 5 - не менее 1 шт, Мини-реле с рабочим напряжением в диапазоне от 3	8	https://www.standart- 21.ru/catalog/komplekty-dlya-raboty-v- gruppe/nabor-eko-s-komplektom- datchikov-dlya-obucheniya- programmirovaniyu-i-rabote-s- dannymi/?clear_cache=Y	STCD_3 НАБОР ЭКО С КОМПЛЕКТОМ ДАТЧИКОВ ДЛЯ ОБУЧЕНИЯ ПРОГРАММИРОВАНИЮ И РАБОТЕ С ДАННЫМИ

23	Программный- аппаратный комплекс по робототехнике	компьютеризированная система для тренировки и проведения экспериментов для ооразования и повышения квалификации в области электротехники и электроники и цифровых технологий Состав: Модуль контрольно-измерительный интерфейс -не менее 1 шт. Встроенный процессор Интерфейс USB, скорость передачи данных не менее 12Мбит/сек Интерфейс WLAN 2,4 ГГц, IEEE 802.11 b/g/n Шина для подключения экспериментальных карт Выходы: Программируемый аналоговый выход, +/- 10B, 0.2A, DC-5МГц, разъемы BNC и 2мм	1	https://e- vektor.ru/index.php?route=product/produc t&path=71_78&product_id=761	ПАК робо Lucas		
24	Лабораторный комплекс для изучения робототехники, 3D моделирования и промышленного дизайна	Комплекс состоит из сборно-разборного 3D принтера, ручного 3D сканера и программного обеспечения по фотограмметрии. Сборно-разборный 3D принтер. Область печати: 200 мм x 200 мм x 200 мм Максимальная скорость печати, см3/ч:> 30 Скорость перемещения печатающей головки, мм/с:≥ 80 Тип совместимого с 3D-принтером пластика: PETG, SBS, PLA, ABS Интерфейс подключения: USB Flash Калибровка платформы:Полуавтоматическая Количество сопел на печатающей головке: от 1 шт Минимальная толщина слоя: ≥ 0.01 и < 0.05 мм Диаметр сопла: ≥ 0.3 и < 0.5 мм Максимальная температура печатающей головки: ≥ 250 град. С Охлаждение зоны печати: Двухстороннее Максимальная температура платформы для печати:< 150 град. С Тип платформы для печати: Подогреваемая съемная на зажимах, фиксируемая на платформе Наличие закрытого корпуса: Нет Формат файлов для печати: GCODE Тип управления принтером: Панель управления с дисплеем на корпусе устройства Тип направляющих: конструкционный профиль Ручной 3D сканер. Точность сканирования: ≥ 0.05 и < 0.1 мм Скорость сканирования: № 10.0 устрана: нет Длина USB-провода:≥ 3 м Технология 3D-сканирования: отптическая Загрузка пресетов(шаблонов) сканера:наличие Функции постобработки: Обрезка модели, Разделение модели на отдельные части, Удаление лишних элементов, Удаление отверстий, создание фотореалистичной текстуры, сравнение 3D моделей между собой, измерение размеров моделей методом фотограмметрии: наличие Чуправление поворотным столом по Wi-Fi: Да Минимальное обеспечение для создания столом по Wi-Fi: Да Минимальное расстояние сканирования: <25 см	3	https://www.3dquality.ru/catalog/product/ Planeta3d-komplekt-Ultimate/	Planeta3D Ultimate		
	Технологический профиль. БИО						

25	Учебно- исследовательская лаборатория биосигналов и нейротехнологий	В состав входят: Сенсор Тип 1 не менее 1 шт., обеспечивает возможность регистрации сигнала электрической активности мышц (электромиограммы, ЭМГ). Регистрация должна осуществляется неинвазивно, сухими электродами. Возможностью крепления к руке человека, что должно давать возможность регистрировать электрическую активности мышцы в области, над которой располагается крепление. При напряжении мышцы должна быть обеспечена возможность наблюдения пучности сигнала (т.е. присутствие ЭМГ), при расслаблении мышцы - ее отсутствие. Сенсор Тип 2 не менее 1 шт., обеспечивает возможность регистрации сигнала фотоплетизмогораммы (ФПГ) оптическим путем, за счет изменения отраженного от кровеносных сосудов света, объем которых изменяется под воздействием пульсовой волны. Сенсор должен быть обеспечен возможностью крепления к подушечке пальца человека. Сенсор Тип 3 не менее 1 шт., обеспечивает возможность: регистрации сигнала электрокардиограммы (ЭКГ) не инвазивным способом; регистрации I, II и III отведений; подключения электродов к сенсору с помощью соединительных проводов, оборудованных ТоисһРтооf разъемами. Сенсор Тип 4 не менее 1 шт., обеспечивает возможность: регистрации сигнала кожногальванической реакции (КГР), регистрация которого осуществляется на постоянном токе; подключения к телу человека с помощью сухих электродов, подключение которых к сенсору осуществляется с помощью ТоисһРтооf разъемовв. Сенсор Тип 5 не менее 1 шт., обеспечивает возможность: регистрации сигнала электрической активности мозга (ЭЭГ) с помощью сухих лекиродов, подключение которых к сенсору осуществляется с помощью тоисһРтооf разъемов. Сенсор Тип 5 не менее 1 шт., обеспечивает возможность: регистрации сигнала электрической активности мозга (ЭЭО) с помощью сухих лекиродов, керкородов на поверхности головы. Сенсор Тип 6 не менее 1 шт., обеспечивает возможность: регистрации сигнала влектродов на поверхности головы. Сенсор Тип 6 не менее 1 шт., обеспечивает возможность: регистрации сигнала колебания грудной клетки (Сенсор дыхания); опредачния зактро	15	https://bitronicslab.com/digitlab	Цифровая лаборатория в области нейротехнологий. Практикум по биологии. BiTronics Lab
26	Аналитические весы	Предназначены для точных измерений массы, позволяют контролировать изменения массы с точностью 0,1 мг.	1	http://www.optimum- lab.ru/product/analiticheskie-vesy-vl-224v- gosmetr/	Аналитические весы ВЛ-224В https://www.nv-lab.ru/catalog_info.php?ID=2569
27	3д принтер профессиональный	Тип принтера: FDM, FFF, материал (основной): PLA, количество печатающих головок: не менее 1, рабочий стол: с подогревом, рабочая область (XYZ): от 300×300×400 мм, максимальная скорость печати: не менее 150 мм/сек, минимальная толщина слоя: не более 20 мкм, закрытый корпус: наличие, охлаждение зоны печати: наличие	1	https://imprinta.ru/herculesstrong	Hercules Strong/можно зенит смотреть тз
28	Пластик для 3д печати	Тип пластика: PLA, толщина нити: не менее 1,75 мм	35	https://rec3d.ru/plastik-dlya-3d- printerov/pla/	РLA 750 г (1.75 мм)
29	Спектрофотометр	Предназначен для определения оптической плотности, коэффициентов пропускания и концентрации разнообразных растворов	1	https://ekosf.ru/product/pe-5300vi/	ПЭ-5300ВИ – Спектрофотометр