|  |
| --- |
| **Ortopedyczny robot chirurgiczny** **PRODUCENT…………………………………….……….….****MODEL - …………………………………….…..****KRAJ POCHODZENIA - ………………………….…………………......****NAZWA KATALOGOWA - ………………………….…………………......****ROK PRODUKCJI - ………………. nie wcześniej niż 2023 r. (fabrycznie nowy)** |
| **PARAMETRY TECHNICZNE I INNE WARUNKI** |
| **L.p.** | **Parametr/Warunek** | **Parametr wymagany** | **OPISAĆ PARAMETR TECHNICZNY W OFEROWANYM PRZEDMIOCIE ZAMÓWIENIA****UWAGA – W przypadku określenia przez Zamawiającego parametru granicznego (np. min/max) Wykonawca wpisuje konkretną liczbę w oferowanym przedmiocie zamówienia.**  |
| **I** | **Ortopedyczny robot chirurgiczny**  |  |  |
| 1 | System wspomagający procedurę implementacji całkowitej alloplastyki stawu kolanowego - minimum 3 różne systemy endoprotez stawu kolanowego | TAK |  |
| 2 | Możliwość pracy w 3 trybach chirurgicznych z użyciem ramienia robotycznego:1. Z wykorzystaniem importu danych ze zdjęć RTG2. Z wykorzystaniem importu danych ze skanu MRI3. Imageless - autonomiczny bezkosztowy tryb kinematyczny umożliwiający zabieg wszczepienia endoprotezy bez importowania danych obrazowych pacjenta | TAK |  |
| 3 | Możliwość wykorzystania technik implantacji stawu kolanowego metodą gap balancing, measured resection, personalized alignment i metodą hybrydową | TAK |  |
| 4 | Możliwość swobodnego wybrania kolejności resekcji kostnej uda i piszczeli pacjenta | TAK |  |
| 5 | Oprogramowanie dedykowane do robota chirurgicznego oprogramowanie do planowania śródoperacyjnego wykorzystuje kinematykę tkanek miękkich, umożliwia precyzyjne pozycjonowanie implantu i dostosowuje rozwiązanie dla każdego pacjenta bez konieczności dodatkowego przedoperacyjnego obrazowania | TAK |  |
| 6 | System składający się z dwóch urządzeń: - robot ze zintegrowanymi: ramieniem robotycznym oraz monitorem LCD- jednostka optyczna z monitorem LCD | TAK |  |
| 7 | Wymiary robota: 1500mm x 1205mm x 650mm | TAK |  |
| 8 | Waga robota 320kg | TAK |  |
| 9 | Wymiary jednostki optycznej: 1945mm x 845mm x 771mm | TAK |  |
| 10 | Waga jednostki optycznej 140kg | TAK |  |
| 11 | System robota nie wymagający do obsługi kwalifikowanego operatora lub radiologa | TAK |  |
| 12 | Cyfrowa dokumentacja i archiwizacja przebiegu zabiegu i wyników pooperacyjnych | TAK |  |
| 13 | Instrumentarium wielokrotnego użytku: Wkrętak z łbem sześciokątnym 3,5 mm Korpus uniwersalnego narzędzia do walidacji Digitalizator do dystalnego i tylnego kłykcia Referencja 2-bolcowa, k. udowa Referencja piszczeli A Referencja piszczeli B Referencja 2-bolcowa z offsetem, prawa k. piszczelowaReferencja 2-bolcowa z offsetem, lewa k. piszczelowaSzczypce Rama referencyjna podstawy Interfejs instrumentu ramienia Prowadnica cięcia A 1Prowadnica cięcia B 1Prowadnica cięcia A 2Prowadnica cięcia B 2Wskaźnik do rejestracji Rama referencyjna ramienia Płytka identyfikacyjna 1 Płytka identyfikacyjna 2Skrzynka na instrumentarium  | TAK |  |
| 14 | Elementy jednorazowego użytku:Stały, rozszerzony gwóźdź 3,2 × 150 mm, opakowanie 2 sztStały, rozszerzony gwóźdź 3,2 × 80 mm, opakowanie 2 szt | TAK |  |
| 15 | Zestaw trakerów nawigujących do kolanaObłożenie jednostki robotycznej - opakowanie 20 sztObłożenie monitora - opakowanie 20 szt | TAK |  |
| 16 | Zgodność z wymogami IEC60601 lub równoważne | TAK |  |
| 17 | Dodatkowe wyposażenie:Szafa mobilna do przechowywania akcesoriów niezbędnych do pracy na robocie | TAK |  |

|  |
| --- |
| **Osoby upoważnione do podpisania oświadczenia w imieniu Wykonawcy**  |
| Imię i Nazwisko | Data | Podpis |
|  |  |  |
|  |  |  |