**Załącznik nr 1 do SWZ**

**11. System do reedukacji chodu z modułem dla terapii dorosłych i dzieci- 1 sztuka**

Nazwa handlowa: ………………………… Producent: …………………………………

Model: ……………………………………. Rok produkcji: ………………………………

|  |  |
| --- | --- |
| **Lp.** | **Opis wymaganych parametrów technicznych** |
|  | System przeznaczony do reedukacji chodu |
|  | System wyposażony w zrobotyzowane ortezy kończyn dolnych (obejmujące kończynę od stawu biodrowego do stawu skokowego), współpracujące z bieżnią i systemem dynamicznego odciążenia pacjenta, kontrolowanymi przez stację terapeuty, w tym jedna uniwersalna orteza dla pacjentów dorosłych i pediatrycznych |
|  | System aktywujący fizjologiczny wzorzec chodu u pacjenta |
|  | System wyposażony w oprogramowanie pozwalające na trening z wykorzystaniem biologicznego sprzężenia zwrotnego |
|  | Biologiczne sprzężenia zwrotne umożliwiające trening ukierunkowany na parametry podczas chodu |
|  | System z możliwością dostosowania wspomaganie przez robota w zależności od możliwości pacjenta i poziomu zaawansowania treningu |
|  | System umożliwiający trening pacjentom jeżdżącym na wózkach inwalidzkich |
|  | System wyposażony w rampę najazdową dla pacjentów na wózkach inwalidzkich |
|  | System wyposażony w regulowane poręcze na wysokość (do min. 105 cm) |
|  | System wyposażony w narzędzia do oceny postępu rehabilitacji tj. ocena zakresu ruchu, ocena siły izometrycznej, ocena spastyczności |
|  | Sterowanie ortezami za pomocą silników elektrycznych odpowiadające stawom: biodrowym i kolanowym |
|  | Kontrola ruchu w stawach (ustawianie zakresów kątowych) |
|  | Możliwość dostosowania ortez dla długości uda w zakresie min. 35-47 cm lub szerszym |
|  | Możliwość dostosowania ortez dla długości uda w zakresie 21-35 cm lub szerszym |
|  | Możliwość dostosowania ortez do budowy anatomicznej pacjenta poprzez regulowaną długość ortezy w części udowej i części podudzia. |
|  | Możliwość dostosowania szerokości miednicy pacjenta za pomocą precyzyjnego pokrętła |
|  | Możliwość prowadzenia treningu z ortezami do min. 3,2 km/h |
|  | Możliwość prowadzenia treningu na bieżni bez ortez do min. 10 km/h |
|  | Możliwość dostosowania prędkości bieżni do prędkości ruchu ortez |
|  | Możliwość w pełni dynamicznego i statycznego odciążenia pacjenta podczas treningu do poziomu min. 80 kg |
|  | Stała informacja o poziomie odciążenia na widoczna ekranie terapeuty |
|  | Odciążenie pacjenta za pomocą siłownika elektrycznego sterowanego za pomocą pilota lub oprogramowania |
|  | Maksymalna masa użytkownika ≥135 kg. |
|  | Powierzchnia pasa bieżni min. 140x65 cm |
|  | Oprogramowanie umożliwiające kontrolę ruchu w stawach (ustawienie zakresów kątowych) w sposób symetryczny i asymetryczny |
|  | Pomiar wzorca chodu w czasie rzeczywistym (m.in. osiągane kąty, siły) |
|  | Urządzenie z wizualizacją jakości chodu w czasie rzeczywistym |
|  | Urządzenie pozwalające na kontrolę siły wspomagającej ruch pacjenta (rejestracja w czasie rzeczywistym) i prezentacja poziomu aktywności pacjenta podczas chodu |
|  | Możliwość dostosowania trudności ćwiczeń w zależności od możliwości ruchowych pacjenta (ustawienia siły prowadzącej ruch kończyny w sposób symetryczny i asymetryczny) |
|  | System umożliwiający wyświetlanie podsumowania z treningu i generowanie raportów |
|  | System z automatycznym zatrzymaniem w momencie wykrytego ruchu niezgodnego ze wzorcem lub pojawienia się spastyczności u pacjenta |
|  | Oprogramowanie w języku polskim |
|  | Możliwość wyposażenia systemu w uprzęże o różnych rozmiarach (min. 7 rozmiarów) |
|  | Maksymalne wymiary systemu: 360x240x260cm. |
|  | System wyposażony w ekran pacjenta min. 32’’ |
|  | Zasilanie 230V / 50-60 Hz |