Numer referencyjny postępowania:

**SZP/DT-SERW/30/2023**

**Załącznik nr 2 do SWZ**

# **SZCZEGÓŁOWY OPIS PRZEDMIOTU ZAMÓWIENIA**

# **OPIS WYMAGANYCH PARAMETRÓW TECHNICZNYCH**

**Mobilny robot rehabilitacyjny kończyn dolnych - 1 sztuka**

**Nazwa handlowa: …………………………… Model: …………………………………….**

**Producent: ……………………………………**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Lp. | **Opis wymaganych parametrów technicznych** | **Parametry oferowanego urządzenia** |
|  | Urządzenie fabrycznie nowe, rok produkcji: 2023. |  |
|  | Mobilny robot rehabilitacyjny do kończyn dolnych |  |
|  | Robot umieszczony na podstawie jezdnej z blokadą kół, z uchwytem transportowym |  |
|  | Wysokość podstawy robota umożliwiająca wsunięcie jej pod standardowe łóżko szpitalne, w celu prowadzenia terapii na łóżku pacjenta |  |
|  | Ramię robota siedmioosiowe - posiadające min. 7 stopni swobody, odtwarzające ruchy terapeuty |  |
|  | Szybkozłącze umożliwiające mocowanie i demontaż akcesoriów, wyposażone w przyciski min.: do montażu/demontażu akcesoriów, do ważenia kończyny i rejestracji ruchu |  |
|  | Sygnalizacja świetlna na ramieniu robota potwierdzająca gotowość do pracy, pierwszy ruch, pauzę, użycie wyłącznika bezpieczeństwa |  |
|  | Tryby pracy: bierny, czynny oraz bierny ze wspomaganiem |  |
|  | Sterowanie poprzez ekran działający w trybie terapeuty oraz w trybie pacjenta, ekran mocowany na ruchomym ramieniu, umożliwiającym skierowanie ekranu w stronę pacjenta. |  |
|  | Tryb pacjenta umożliwiający pacjentowi śledzenie przebiegu ćwiczenia w trakcie terapii |  |
|  | Dźwiękowa sygnalizacja początku i końca ruchu |  |
|  | Wizualizacja graficzna w czasie rzeczywistym ruchów koncentrycznych i ekscentrycznych |  |
|  | Wizualizacja graficzna w czasie rzeczywistym pomiarów siły w trybie czynnym |  |
|  | Możliwość ustawienia liczby powtórzeń, serii powtórzeń, prędkości ruchu, oporu w trybie czynnym oraz czasu przerwy pomiędzy seriami |  |
|  | Możliwość przeprowadzania ćwiczeń w pozycji leżącej oraz siedzącej |  |
|  | Możliwość łączenia 4 różnych rodzajów ruchu w ramach jednej sesji terapeutycznej |  |
|  | Funkcja pozwalająca na ukończenie ruchu pacjentowi z pomocą robota, w sytuacji gdy pacjent nie będzie w stanie sam ukończyć ruchu, włączana w razie potrzeby |  |
|  | Tworzenie indywidualnych kart pacjenta |  |
|  | Zapis każdej sesji terapeutycznej, tworzenie historii przebiegu terapii dla każdego pacjenta |  |
|  | Możliwość powtórzenia poprzedniej sesji terapeutycznej bez konieczności dokonywania nowych ustawień |  |
|  | Graficzna prezentacja wyników sesji terapeutycznych umożliwiająca ocenę postępów pacjenta |  |
|  | Wyłącznik dla pacjenta umożliwiający zatrzymanie oraz wznowienie terapii |  |
|  | Wyłącznik bezpieczeństwa na obudowie robota |  |
|  | Zabezpieczenie w przypadku niespodziewanego ruchu pacjenta – automatyczne zatrzymanie pracy robota |  |
|  | Uchwyt do ćwiczeń w pozycji leżącej oraz uchwyt do ćwiczeń w pozycji bocznej. |  |
|  | Podstawa stopy z regulacją kąta min. -20° do 70° oraz z regulacją długości i wysokości |  |
|  | Zasilanie sieciowe 230V, 50 Hz oraz akumulatorowe w razie zaniku zasilania podstawowego |  |
|  | Transfer danych dotyczących sesji terapeutycznej na wskazany adres email |  |
|  | Funkcja rehabilitacji kończyn górnych |  |