Załącznik Nr 2 do SWZ

**SPECYFIKACJA TECHNICZNA**

**Urządzenie rehabilitacyjno-diagnostyczne do wczesnej rehabilitacji neurologicznej z elektromiografią – 1 zestaw**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **L.p.** | **Opis parametrów wymaganych** | **Parametry oferowane (podać)** |
| **I.** | **WYMAGANIA OGÓLNE** |  |
| 1. | Nazwa oferowanego urządzenia |  |
| 2. | Wykonawca/Producent |  |
| 4. | Model/typ |  |
| 5. | Numer katalogowy |  |
| 5. | Rok produkcji 2021 r. |  |
| 6. | Kraj pochodzenia |  |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **II.** | **WYMAGANIA TECHNICZNE** | **Wymagane** | **Oferowane**  **Podać/Opisać** |
| 1. | Jeden robot rehabilitacyjno-diagnostyczny z pełnym wyposażeniem do ćwiczeń kończyn górnych i dolnych | TAK/podać |  |
| 2. | Robot umożliwiający wykonywanie m.in. zrobotyzowanych ćwiczeń biernych, siłowych. | TAK/podać |  |
| 3. | Ćwiczenia z oporem dynamicznym: izokinetyczne, izotoniczne, elastyczne | TAK/podać |  |
| 4. | Integralne oprogramowanie z grami rehabilitacyjnymi | TAK/podać |  |
| 5. | Wbudowana reaktywna elektromiografia | TAK/podać |  |
| 6. | Wbudowana możliwość przeprowadzenia diagnostyki: dynamometrycznej oceny spastyczności, dynamometrycznej oceny siły mięśniowej, elektromiograficznej oceny unerwienia | TAK/podać |  |
| 7. | Posiada możliwość przeprowadzenia rehabilitacji: barku, łokcia, biodra, kolana, stopy, ręki dzięki odpowiednim integralnym końcówkom. | TAK/podać |  |
| 8. | Umożliwia przeprowadzanie treningu z użyciem biofeedbacku w postaci gier rehabilitacyjnych, realizowanego zarówno poprzez pozycje kończyny pacjenta (sterowaną poprzez opór dynamiczny) | TAK/podać |  |
| 9. | Wbudowana możliwość generowania raportów z treningu dostosowanych do każdego pacjenta; | TAK/podać |  |
| 10. | Wbudowana możliwość prowadzenie dokumentacji treningów pacjenta w oprogramowaniu (kartoteki pacjentów); | TAK/podać |  |
| 11. | Wbudowana możliwość połączenia robota z siecią Internet oraz dostępność systemu operacyjnego, | TAK/podać |  |
| 12. | Dedykowany fotel rehabilitacyjny, który umożliwia dostosowanie do każdej pozycji ćwiczeniowej stawów: kolanowego, biodrowego, łokcia, barku,  Nadgarstkowego, skokowego | TAK/podać |  |
| **III.** | **WYPOSAŻENIE ROBOTA:** |  |  |
| 13. | Przystawka do kończyny górnej | TAK/ podać |  |
| 14. | Przystawka do kończyny dolnej | TAK/podać |  |
| 15. | Przystawka do stopy | TAK/podać |  |
| 16. | Przystawka do przedramienia | TAK/podać |  |
| 17. | Przystawka do barku | TAK/podać |  |
| 18. | Zatrzymanie awaryjne pacjenta i kontroler | TAK/podać |  |
| 19. | Przewód zasilający dł. min. 10 m (IEC C13, 250V) | TAK/podać |  |
| 20. | 2-kanałowy kabel powierzchniowy EMG o dł. min. 1,5m | TAK/podać |  |
| 21. | Gry rehabilitacyjne | TAK/podać |  |
| 22. | Tablet z przekątną ekranu powyżej 12 “ wraz z integralnym uchwytem oraz kompatybilnym oprogramowaniem | TAK/podać |  |
| 23. | Rozdzielacz USB 4 gniazda USB | TAK/podać |  |
| 24. | 50 szt.. Elektrod EKG/EMG | TAK/podać |  |