|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **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 RTG 2. Z wykorzystaniem importu danych ze skanu MRI 3. 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. piszczelowa Referencja 2-bolcowa z offsetem, lewa k. piszczelowa Szczypce  Rama referencyjna podstawy  Interfejs instrumentu ramienia  Prowadnica cięcia A 1 Prowadnica cięcia B 1 Prowadnica cięcia A 2 Prowadnica cięcia B 2 Wskaźnik do rejestracji  Rama referencyjna ramienia  Płytka identyfikacyjna 1  Płytka identyfikacyjna 2 Skrzynka na instrumentarium | TAK |  |
| 14 | Elementy jednorazowego użytku:  Stały, rozszerzony gwóźdź 3,2 × 150 mm, opakowanie 2 szt Stały, rozszerzony gwóźdź 3,2 × 80 mm, opakowanie 2 szt | TAK |  |
| 15 | Zestaw trakerów nawigujących do kolana Obłożenie jednostki robotycznej - opakowanie 20 szt Obłożenie 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 |
|  |  |  |
|  |  |  |