

FORMULARZ ASORTYMENTOWO-CENOWY

Dokument należy wypełnić i podpisać kwalifikowanym podpisem elektronicznym.
Zamawiający zaleca zapisanie dokumentu w formacie PDF.

Przedmiotem zamówienia jest zakup i dostawa sprzętu medycznego do rehabilitacji
na potrzeby Szpitala Ogólnego w Wysokiem Mazowieckiem.

Lp	Wyszczególnienie	Jednost. miary	Przewidywana ilość	Cena netto za jednostkę miary w PLN	Wartość netto w PLN	Stawka VAT (%)	Cena brutto za jednostkę miary w PLN	Wartość brutto w PLN
1.	Stacjonarne roboty rehabilitacyjne kończyn górnych	komplet	1					
2.	Stacjonarne roboty rehabilitacyjne kończyn górnych	komplet	1					
3.	Stacjonarne roboty rehabilitacyjne kończyn dolnych	komplet	1					
4.	Stacjonarne roboty rehabilitacyjne kończyn dolnych	komplet	1					
5.	Stacjonarne roboty rehabilitacyjne kończyn dolnych	komplet	1					
6.	Mobilne roboty rehabilitacyjne górnych partii ciała	komplet	1					
7.	Mobilne roboty rehabilitacyjne kończyn dolnych	komplet	1					
Łączna wartość w złotych:								

Zestawienie wymaganych parametrów technicznych

Uwagi i objaśnienia:

- Parametry określone jako „TAK” są parametrami granicznymi. Udzielenie odpowiedzi „nie” lub innej nie stanowiącej jednoznacznego potwierdzenia spełniania warunku będzie skutkowało odrzuceniem oferty.
- Wykonawca gwarantuje niniejszym, że sprzęt jest fabrycznie nowy, nieużywany, niebędący przedmiotem wystaw, badań naukowych, prac rozwojowych, usług badawczych, niebędący przedmiotem podemonstracyjnym i rekondycjonowanym, wcześniej niewykorzystywany w jakimkolwiek celu przez inny podmiot, dopuszczony do obrotu i stosowania na terenie Rzeczypospolitej Polskiej zgodnie z obowiązującymi przepisami prawa; kompletny, gotowy do użycia (bez konieczności dokonywania zakupów uzupełniających)

Stacjonarne roboty rehabilitacyjne kończyn górnych – 1 kpl.

Nazwa urządzenia:

Typ urządzenia:

Rok produkcji:

Kraj pochodzenia:

Zmotoryzowane urządzenie umożliwiające stacjonarne zrobotyzowane ciągłe ćwiczenia bierne stawu barkowego

LP.	WYMAGANE PARAMETRY TECHNICZNE (wartości minimalne wymagane)	Parametry	Parametry oferowane	Ocena punktowa za parametry podlegające ocenie
1.	Zmotoryzowane urządzenie umożliwiające stacjonarne zrobotyzowane ciągłe ćwiczenia bierne stawu barkowego poprzez automatyzację powtórzeń anatomicznych i prawidłowych fizjologicznie ruchów, z automatycznymi programami, sensorami kąta zgięcia i oporu, umożliwiające kontrolowane oporowanie ruchu przez pacjenta ze zmianą kierunku, ze stałą informacją zwrotną wyświetlaną na ekranie dotyczącą bieżącego kąta zgięcia i kierunku ruchu oraz dokumentacją terapii - prezentacją rejestru wyników ćwiczeń w formie graficznej.	Tak		Bez oceny
2.	Urządzenie zapewniające zgodny z anatomią i biomechaniką ruch PNF (Prorioceptive Neuromuscular Facilitation)	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
3.	Minimum trzy zsynchronizowane silniki zapewniające ruchy wielopłaszczyznowe w następujących osiach: - przodopochylenie i tyłopochylenie, - przywodzenie i odwodzenie, - rotacja wewnętrzna i zewnętrzna, - prostowanie i zginanie (z prostą lub zgiętą ręką w łokciu).	Tak		Bez oceny
4.	Wybór synchronizacji lub braku synchronizacji pracy poszczególnych silników	Tak		Bez oceny
5.	Stabilne urządzenie ze zintegrowanym fotelem o miękkim obiciu w pełni dezynfekowalnym z regulowaną pozycją oparcia pleców i zdrowego ramienia, ze stabilizacją obręczy barkowej zapobiegającej kompensacji ruchów przez pacjenta.	Tak		Bez oceny
6.	Urządzenie wyposażone w kółka transportowe i zagłówek.	Tak		Bez oceny
7.	Obsługa			
8.	Zmiana na kończynę prawą lub lewą z pomocą dedykowanego interaktywnego programu konwersji.	Tak		Bez oceny
9.	Kontrola wszystkich parametrów za pomocą pilota sterującego.	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
10.	Możliwość bezpośredniego i symultanicznego ustalania zakresów ruchu dla poszczególnych płaszczyzn na panelu danego siłownika	Tak		Bez oceny
11.	Funkcja blokady wybranych funkcji menekranu pilota	Tak		Bez oceny
12.	Pilot wyposażony w wyraźny dotykowy ekran kolorowy z regulacją jasności.	Tak		Bez oceny
13.	Intuicyjna filozofia obsługi z zastosowaniem graficznych ikon funkcyjnych na ekranie lub/i obsługa (oprogramowani) w języku polskim.	Tak		Bez oceny
14.	Bieżąca informacja o przebiegu ruchu, funkcji i programie terapii wyświetlana na ekranie pilota.	Tak		Bez oceny

	Możliwość wyboru ekran standardowego oraz szczegółowego z większą ilością informacji.			
15.	Oskalowane elementy regulacyjne szyny z wymiarami wysokości osi stawu, długości ramienia, przedramienia, kąta ustawienia łokcia	Tak		Bez oceny
16.	Funkcja „nowy pacjent” resetująca ustawienia dla nowego pacjenta i ustawiająca urządzenie w pozycji wyjściowej	Tak		Bez oceny
17.	Łączny czas terapii – zapis całkowitego czasu terapii.	Tak		Bez oceny
18.	Możliwość ustawiania głośności sygnałów dźwiękowych.	Tak		Bez oceny
19.	Menu serwisowe dla celów serwisu.	Tak		Bez oceny
20.	Minimalny zakres wzrostu pacjenta 120 – 210 cm	Tak		Bez oceny
21.	Waga pacjenta minimum do 175 kg	Tak		Bez oceny
22.	Minimalny zakres ruchu w stawie barkowym: przywodzenie/odwodzenie 0° - 30° - 160°	Tak		Bez oceny
23.	Minimalny zakres ruchu w stawie barkowym: przodopochylenie/tyłopochylenie 110° - 0° - 10°	Tak		Bez oceny
24.	Minimalny zakres ruchu w stawie barkowym: podnoszenie 30° - 160°	Tak		Bez oceny
25.	Minimalny zakres ruchu w stawie barkowym: rotacja wewnętrzna/rotacja zewnętrzna 90° - 0° - 90°	Tak		Bez oceny
26.	Minimalny zakres ruchy w stawie barkowym: zginanie/prostowanie 0° - 30° - 160°	Tak		Bez oceny
27.	Minimalny zakres ustawień w stawie łokciowym wyprost/zgięcie 0° - 90°	Tak		Bez oceny
28.	Minimum ruchy wielopłaszczyznowe, zsynchronizowane i realizacja ćwiczeń zgodnych z koncepcją PNF	Tak		Bez oceny
29.	Regulacja prędkości pracy w minimum 20 poziomach.	Tak		Bez oceny
30.	Pauza nastawiana w zakresie minimum: od 0 do 30 sekund	Tak		Bez oceny
31.	Nastawy w czasie rzeczywistym – urządzenie porusza się odpowiednio w czasie ustawiania zakresu ruchu w celu uniknięcia urazów	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
32.	Automatyczna zmiana kierunku ruchu po zatrzymaniu pracy.	Tak		Bez oceny
33.	Adaptacyjna, automatyczna zmiana kierunku ruchu przy oporze – autorewers, z regulowanym zakresem tolerancji w minimum 20 poziomach.	Tak		Bez oceny
34.	Klasa ochronności II zabezpieczająca przed porażeniem elektrycznym bezpośrednim i pośrednim	Tak		Bez oceny
35.	Aparat zgodny z normą IEC 60601-1-2:2014 i IEC 60601-1-11:2010 kompatybilności elektromagnetycznej.	Tak		Bez oceny
36.	Programy, schematy ruchu i funkcje			
37.	Ćwiczenie ciągle bez limitu czasu	Tak		Bez oceny
38.	Programowany czas ćwiczenia od 1 min do 12 godzin - ustawiany co minutę z funkcją prezentacji pozostałego czasu ćwiczenia w czytelnej formie	Tak		Bez oceny

	graficznej na ekranie pilota			
39.	Schemat PNF – proprioceptywne torowanie ruchu	Tak		Bez oceny
40.	Schemat fali – ruchy falowane przypominające kształt ósemki	Tak		Bez oceny
41.	Program izolacji – ruchy separowane w trzech płaszczyznach w ramach jednego ćwiczenia	Tak		Bez oceny
42.	Funkcja regulacji pozycji zatrzymania silników w programie izolacji	Tak		Bez oceny
43.	Programy oscylacji – powtarzanie ruchu w obrębie ostatnich 10° przed osiągnięciem ustawionych jako maksimum wartości dla minimum odwiedzenia, tyłopochylenia i zewnętrznej rotacji. Ruch w obrębie ostatnich 10° powtarzany zgodnie z ustawionymi cyklami z mniejszą prędkością.	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
44.	Program rozgrzewki – płynne i stopniowe rozszerzenie do ustawionego zakresu ruchu w minimum 15 cyklach.	Tak		Bez oceny
45.	Program rozszerzania ruchu dla minimum tyłopochylenia, odwodzenia, rotacji wewnętrznej i zewnętrznej – automatyczne poszerzanie zakresu ruchu zgodnie z zaprogramowaną ilością cykli poprzez kontrolowaną próbę przekroczenia limitu o 5° z zabezpieczeniem autorewersu przy oporze.	Tak		Bez oceny
46.	Cykle – wybór ilości powtórzeń dla izolacji, oscylacji i rozciągania w zakresie minimum 5 -20 cykli	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
47.	Pozostałe			
48.	Zasilanie elektryczne 220-240V 50/60 Hz, przewodem zasilającym bezpośrednim bez zastosowania dodatkowych zasilaczy i przewodów.	Tak		Bez oceny
49.	Dokumentacja przebiegu terapii - rejestr wyników ćwiczeń w formie graficznej wyświetlany na ekranie pilota oddzielnie minimum dla przodo/tyłopochyl., odwodzenia/przywodzenia, rotacji wewn/zewn.	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
50.	Karty pamięci do zapisu indywidualnych danych terapii pacjenta.	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
51.	Paszport techniczny (dostarczany wraz z urządzeniem)	Tak		Bez oceny
52.	Gwarancja 24 miesiące	Tak		Bez oceny
53.	Szkolenie z obsługi zakończone certyfikatem	Tak		Bez oceny

Stacjonarne roboty rehabilitacyjne kończyn górnych – 1 kpl.

Nazwa urządzenia:

Typ urządzenia:

Rok produkcji:

Kraj pochodzenia:

LP.	WYMAGANE PARAMETRY TECHNICZNE (wartości minimalne wymagane)	Parametry	Parametry oferowane	Ocena punktowa za parametry podlegające ocenie
1.	Rękawica do rehabilitacji dłoni, nadgarstka, kończyny górnej	Tak		Bez oceny
2.	Ruch dłoni można obserwować na monitorze w postaci obrazu 3D	Tak		Bez oceny
3.	Posiada możliwość automatycznego wczytania danych z ostatniej sesji terapeutycznej.	Tak		Bez oceny
4.	Sprzęt aktywuje mechanizmy prostowania i zginania międzypaliczkowego śródreżcza wszystkich palców dłoni,	Tak		Bez oceny
5.	Zastosowanie u dzieci i dorosłych	Tak		Bez oceny
6.	oprogramowanie zawiera ćwiczenia: a) pasywna mobilizacja b) terapia obserwacji działania c) ćwiczenia funkcjonalne d) kompensacja wagi kończyny górnej e) trening bilateralny f) terapia obserwacji działania g) aktywna mobilizacja h) interaktywne gry / dłoni i) interaktywne gry / ręka j) interaktywne gry / nadgarstek k) ćwiczenia poznawcze	Tak		Bez oceny
7.	Posiada interaktywne gry które mogą skupiać się zarówno na palcach, jak i na ruchach nadgarstka i ręki.	Tak		Bez oceny
8.	Łatwe do dezynfekcji silikonowe rękawice są dostępne w 6 rozmiarach (XXS, XS, S, M, L, XL). Część wewnętrzna dłoni pozostaje niezakryta, aby ułatwić dopasowanie nawet w przypadku spastyczności, ograniczyć pocenie się i ułatwić pacjentowi chwytanie przedmiotów.	Tak		Bez oceny
9.	Urządzenia dodatkowo posiada oprogramowanie z efektami dźwiękowymi i wizualnymi oraz symultaniczną animacją 3D;	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
10.	Urządzenie dostosowuje poziom trudności samodzielnie w oparciu o umiejętności pacjenta	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
11.	Para dynamicznych podpór kompensujących ciężar ręki i ułatwiających ćwiczenia funkcjonalne	Tak		. Bez oceny
12.	Czujniki do wykrywania aktywnych ruchów i grania w gry interaktywne;	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
13.	Wózek z szufladami do przechowywania rękawic i	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.

	akcesoriów			
14.	Zawiera 5 liniowych siłowników elektrycznych. Każdy siłownik łączy się ze stalowym drutem. Druty pchają i ciągną, aby wygenerować zgięcie i wyprost palców	Tak		Bez oceny
15.	Stół w kształcie C ; 160x90cm; Podnoszony na 2 kolumnach (58-103 cm); Kolor blatu: biały	Tak		Bez oceny
16.	Zestaw silikonowych palców + nakładki na końcówkę palca 1 szt. dla każdego rozmiaru silikonowego palca +nakładka na końcówkę palca; łącznie: 18 jednostek	Tak		Bez oceny
17.	2 dynamiczne wsporniki ręki (12 poziomów siły: 900-4800 gramów): 1 lewy + 1 prawy	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
18.	Silikonowa obejmka + zestaw rękawic - 1 para dla każdego rozmiaru, łącznie: 12 szt.	Tak		Bez oceny
19.	2 akcesoria do stabilizacji nadgarstka: 1 mały rozmiar + 1 duży rozmiar	Tak		Bez oceny
20.	Napięcie robocze: 24 V	Tak		Bez oceny
21.	Prąd roboczy: maks. 6,5A	Tak		Bez oceny
22.	Sprzęt do pracy ciągłej	Tak		Bez oceny
23.	Gwarancja 24 miesiące	Tak		Bez oceny
24.	Paszport techniczny (dostarczany wraz z urządzeniem)	Tak		Bez oceny
25.	Szkolenie z obsługi zakończone certyfikatem	Tak		Bez oceny

Stacjonarne roboty rehabilitacyjne kończyn dolnych – 1 kpl.

Nazwa urządzenia:

Typ urządzenia:

Rok produkcji:

Kraj pochodzenia:

LP.	WYMAGANE PARAMETRY TECHNICZNE (wartości minimalne wymagane)	Parametry	Parametry oferowane	Ocena punktowa za parametry podlegające ocenie
1.	Urządzenie do terapii rezonansem stochastycznym	Tak		Bez oceny
2.	Urządzenie do terapii schorzeń ortopedycznych, neurologicznych, zaburzeń ruchu	Tak		Bez oceny
3.	Urządzenie połączone z barierką zabezpieczającą	Tak		Bez oceny

4.	Obudowa z materiału łatwego do dezynfekcji	Tak		Bez oceny
5.	Zasilanie 230V 50/60 Hz	Tak		Bez oceny
6.	Możliwość programowania trybów pracy pod pacjenta	Tak		Bez oceny
7.	Zintegrowane oprogramowanie pozwalające na indywidualne dobieranie programów terapeutycznych do wybranych schorzeń ortopedycznych i neurologicznych	Tak		Bez oceny
8.	Dwie poruszające się niezależnie w trzech płaszczyznach platformy ,na których może stać pacjent	Tak		Bez oceny
9.	Ruchy platform losowo/stochastyczne	Tak		Bez oceny
10.	Maksymalne obciążenie min. 150 kg	Tak		Bez oceny
11.	Ekran dotykowy do ustawiania parametrów urządzenia	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
12.	Gwarancja 24 miesiące	Tak		Bez oceny
13.	Paszport techniczny (dostarczany wraz z urządzeniem)	Tak		Bez oceny
14.	Szkolenie z obsługi zakończone certyfikatem	Tak		Bez oceny

Stacjonarne roboty rehabilitacyjne kończyn dolnych – 1 kpl.

Nazwa urządzenia:

Typ urządzenia:

Rok produkcji:

Kraj pochodzenia:

LP.	WYMAGANE PARAMETRY TECHNICZNE (wartości minimalne wymagane)	Parametry	Parametry oferowane	Ocena punktowa za parametry podlegające ocenie
	Parametry ogólne			
1.	Zmotoryzowane urządzenie umożliwiające stacjonarne zrobotyzowane ciągłe ćwiczenia bierne kończyn dolnych poprzez automatyzację powtórzeń anatomicznych i prawidłowych fizjologicznie ruchów, z automatycznymi programami, sensorami kąta zgięcia i oporu,	Tak		Bez oceny

	umożliwiający kontrolowane oporowanie ruchu przez pacjenta ze zmianą kierunku, ze stałą informacją zwrotną wyświetlaną na ekranie dotyczącą bieżącego kąta zgięcia i kierunku ruchu oraz dokumentacją terapii - prezentacją rejestru wyników ćwiczeń w formie graficznej.			
2.	Szyna z układem kinematycznym gwarantującym zgodny fizjologicznie ruch kończyny dla dorosłych i dzieci	Tak		Bez oceny
3.	Obsługa			
4.	Kontrola wszystkich parametrów za pomocą pilota sterującego.	Tak		Bez oceny
5.	Blokada klawiatury pilota przed przypadkową zmianą parametrów.	Tak		Bez oceny
6.	Wyraźny ekran pilota. Ze względów ergonomii i użytkowania także przez osoby starsze wyklucza się ekrany dotykowe.	Tak		Bez oceny
7.	Intuicyjna filozofia obsługi z zastosowaniem graficznych ikon funkcyjnych na ekranie	Tak		Bez oceny
8.	Bieżąca informacja o przebiegu ruchu, funkcji i programie terapii wyświetlana na ekranie pilota.	Tak		Bez oceny
9.	Oskalowane elementy regulacyjne szyny z wymiarami długości uda i podudzia.	Tak		Bez oceny
10	Wygodnie regulowana pozycja oparcia uda, podudzia i stopy za pomocą bloczków zaciskowych.	Tak		Bez oceny
11	Funkcja „nowy pacjent” resetująca ustawienia dla nowego pacjenta i ustawiająca urządzenie w pozycji wyjściowej	Tak		Bez oceny
12	Funkcja „transport” automatyczne ustawienie się szyny w pozycji do transportu	Tak		Bez oceny
13	Łączny czas terapii – zapis całkowitego czasu terapii.	Tak		Bez oceny
14	Menu serwisowe dla celów serwisu.	Tak		Bez oceny
15	Zakresy			
16	Minimalny zakres wymiarów uda od 31 do 49 cm i podudzia od 25-57 cm	Tak		Bez oceny
17	Minimalny zakres wzrostu pacjenta 120 – 200 cm	Tak		Bez oceny
18	Waga pacjenta minimum do 150 kg	Tak		Bez oceny
19	Minimalny zakres ruchu biernego w stawie kolanowym od -10° do 120°	Tak		Bez oceny
20	Minimalny zakres ruchu biernego w stawie biodrowym od 0° do 115°	Tak		Bez oceny
21	Regulacja pozycji stawu skokowego w zakresie zginania podszwowego/grzbietowego bez ograniczeń, a w zakresie inwersji/ewersji od 40° do 40°, wraz zachowaniem możliwości aktywnego ruchu rezystancyjnego i ćwiczeń izometrycznych.	Tak		Bez oceny
22	Regulacja prędkości pracy w minimum 20 poziomach.	Tak		Bez oceny
23	Pauza w wyproście/zgięciu nastawiana w zakresie minimum: od 0 do 59 sekund - regulowana co 1 sekundę i od 1 do 59 minut - regulowana co 1 minutę.	Tak		Bez oceny
24	Bezpieczeństwo			
25	Nastawy w czasie rzeczywistym – urządzenie porusza się odpowiednio w czasie ustawiania zakresu ruchu w celu uniknięcia urazów	Tak		Bez oceny
26	Zatrzymanie ruchu szyny po naciśnięciu	Tak		Bez oceny

	dowolnego przycisku – każdy przycisk, ze względu na bezpieczeństwo, stanowi przycisk awaryjny.			
27	Automatyczna zmiana kierunku ruchu po zatrzymaniu pracy.	Tak		Bez oceny
28	Automatyczna zmiana kierunku ruchu przy oporze – autorewers.	Tak		Bez oceny
29	Możliwość kontrolowanego oporowania ruchu szyny przez pacjenta ze zmianą kierunku w dowolnym punkcie ustawionego zakresu w nastawianych minimum 25 poziomach siły oddziaływania.	Tak		Bez oceny
30	Oparcia kończyny wykonane z elastycznego tworzywa w pełni dezynfekowane środkami bez konieczności rozcieńczania.	Tak		Bez oceny
31	Aparat zgodny z normą IEC 60601-1-2:2014 i IEC 60601-1-11:2010 kompatybilności elektromagnetycznej.	Tak		Bez oceny
32	Programy			
33	Ćwiczenie ciągle bez limitu czasu	Tak		Bez oceny
34	Programowany czas ćwiczenia od 1 min do 24 godzin - ustawiany co minutę z funkcją prezentacji pozostałego czasu ćwiczenia w czytelnej formie graficznej na ekranie pilota	Tak		Bez oceny
35	Program rozgrzewki – płynne i stopniowe rozszerzenie do ustawionego zakresu ruchu w minimum 15 cyklach, rozpoczynając ruch od środka tego zakresu	Tak		Bez oceny
36	Program rozciągania prostowania – automatyczne poszerzanie zakresu ruchu w kierunku wyprostu poprzez minimum 10-krotną kontrolowaną próbę przekroczenia limitu o 5° z zabezpieczeniem autorewersu przy oporze	Tak		Bez oceny
37	Program rozciągania zgięcia – automatyczne poszerzanie zakresu ruchu w kierunku zgięcia poprzez minimum 10-krotną kontrolowaną próbę przekroczenia limitu o 5° z zabezpieczeniem autorewersu przy oporze	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
38	Sekwencyjny i kombinacyjny program automatycznie łączący funkcję rozgrzewki, rozciągania prostowania, oscylacji prostowania, rozciągania zgięcia, oscylacji zgięcia i relaksacji (odwrócony program rozgrzewki) w obrębie jednego zabiegu.	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
39	Cykliczny program umożliwiający powolne doprowadzenie do zaprogramowanego zakresu ruchu w minimum 3 fazach – fazie ruchów w zakresie maksymalnie mniejszym o 5° od nastawionego, fazie rozszerzającym zakres o maksimum 1° w każdym cyklu oraz fazie pełnych ruchów do zakończenia terapii	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
40	Program oscylacji prostowania	Tak		Bez oceny
41	Program oscylacji zgięcia	Tak		Bez oceny
42	Program elektrostymulacji – umożliwiający stosowanie terapii CPM w synchronizacji z elektrostymulacją po podłączeniu dedykowanego elektrosymulatora	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
43	Pozostałe			
44	Zasilanie elektryczne 220-240V 50/60 Hz, przewodem zasilającym bezpośrednim bez zastosowania dodatkowych zasilaczy i przewodów.	Tak		Bez oceny

45	Dokumentacja przebiegu terapii - rejestr wyników ćwiczeń w formie graficznej wyświetlany na ekranie pilota	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
46	W komplecie elektrostymulator do zsynchronizowanej, 2-kanalowej stymulacji EMS wraz z przewodem łączącym.	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
47	Gwarancja 24 miesiące	Tak		Bez oceny
48	Paszport techniczny (dostarczany wraz z urządzeniem)	Tak		Bez oceny
49	Szkolenie z obsługi zakończone certyfikatem	Tak		Bez oceny

Stacjonarne roboty rehabilitacyjne kończyn dolnych – 1 kpl.

Nazwa urządzenia:

Typ urządzenia:

Rok produkcji:

Kraj pochodzenia:

LP.	WYMAGANE PARAMETRY TECHNICZNE (wartości minimalne wymagane)	Parametry	Parametry oferowane	Ocena punktowa za parametry podlegające ocenie
1.	System do badań i rehabilitacji kończyn górnych - dolnych oraz tułowia Składa się z: a. fotel b. dynamometr c. oprogramowanie d. komputer z monitorem (monitor o przekątnej min. 19") e. min. 12 adapterów ruchu	Tak		Bez oceny
2.	System zapewnia następujące ćwiczenia i tryby testowania – opory. Prędkość : min. 0,5 - 500 ° / sek Maksymalny moment siły: min.700 Nm a. koncentryczny b. ekscentryczny c. izotoniczny d. izometryczny e. ciągły ruch pasywny f. inercyjny	Tak		Bez oceny
3.	Prędkości są ustawiane niezależnie dla każdego kierunku za pomocą oprogramowania.	Tak		Bez oceny
4.	System umożliwia użytkownikowi spersonalizowanie zakresów i wartości domyślnych, np. Ograniczenie prędkości mimośrodowej ze względów bezpieczeństwa.	Tak		Bez oceny
5.	System zapewnia trzy zakresy mechanizmów zatrzymywania ruchu: a. Dwa mechaniczne ograniczniki, których nie można usunąć z zakresu tarczy dynamometru b. Programowe (elektroniczne) zatrzymania ustawiane przez komputer. Pozycję ograniczników można zobaczyć na ekranie. c. Firmware zatrzymuje się w punktach, których nie można przekroczyć w każdej podanej pozycji, w	Tak		Bez oceny

	oparciu o fizjologię każdego stawu.			
6.	Żaden protokół ćwiczeń ani testów nie jest uruchamiany bez wstępnego ustawienia stoperów oprogramowania. Użytkownik aktywnie je potwierdza.	Tak		Bez oceny
7.	W oprogramowaniu pojawiają się komunikaty ostrzegawcze przypominające użytkownikowi o konieczności umieszczenia mechanicznych ograniczników.	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
8.	System zapewnia zatrzymanie awaryjne, które może zostać naciśnięte w dowolnym momencie przez pacjenta lub przez użytkownika, aby zatrzymać działanie. Istnieje możliwość zakończenia funkcji silnika przez naciśnięcie przycisku awaryjnego znajdującego się na skrzynce elektroniki.	Tak		Bez oceny
9.	Miękko wyścielany fotel z pełnym zakresem regulacji.	Tak		Bez oceny
10.	Fotel może być transferowany horyzontalnie.	Tak		Bez oceny
11.	Fotel można obracać o 360 stopni i stabilizować za pomocą pedału nożnego.	Tak		Bez oceny
12.	Siedzisko fotela jest odchylane elektrycznie.	Tak		Bez oceny
13.	Siedzisko fotela można przesuwać horyzontalnie za pomocą siłownika elektrycznego.	Tak		Bez oceny
14.	Oparcie pleców fotela można odchylić.	Tak		Bez oceny
15.	Regulowane uchwyty rączek pokryte miękkim materiałem dla dodatkowego komfortu.	Tak		Bez oceny
16.	Regulowana podpora odcinka szyjnego.	Tak		Bez oceny
17.	Pacjent jest stabilizowany pięcioma oddzielnymi pasami na rzepy.	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
18.	Maksymalna długość fotela w pozycji horyzontalnej to 175cm.	Tak		Bez oceny
19.	Dynamometr: a. Na środku osi obrotu znajduje się wskaźnik laserowy b. Dynamometr można podnosić elektrycznie. c. Dynamometr można obracać o 360 stopni, a jego mocowanie jest kontrolowane za pomocą łatwego systemu pedałów. d. Dynamometr można przechylać.	Tak		Bez oceny
20.	Oprogramowanie umożliwia wyszukiwanie pacjenta w kolejności alfabetycznej.	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
21.	Oprogramowanie umożliwia zapisywanie i odzyskiwanie protokołów.	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
22.	Użytkownik może ustawić anatomiczne zero. Istnieją obrazy pokazujące, gdzie znajduje się anatomiczne zero dla każdego stawu.	Tak		Bez oceny
23.	Korekcja grawitacji wymaga pomiaru tylko pod jednym kątem.	Tak		Bez oceny
24.	Dostępna jest internetowa prezentacja momentu obrotowego w różnych formatach graficznych.	Tak		Bez oceny
25.	Istnieją możliwości uzyskania informacji zwrotnych (feedback), które zachęcają badanego do osiągnięcia lepszych wyników.	Tak		Bez oceny
26.	Użytkownik może ustawić czas trwania skurczu izometrycznego.	Tak		Bez oceny
27.	Użytkownik może ustawić maksymalny moment obrotowy i opóźnienie czasowe na krawędziach	Tak		Bez oceny

	pamięci ROM w trybie CPM.			
28.	Użytkownik może rejestrować i zapisywać wyniki pacjenta we WSZYSTKICH dostępnych trybach.	Tak		Bez oceny
29.	Użytkownik może zmienić ROM $\pm 9^\circ$ w menu czasu rzeczywistego i bez konieczności powrotu do poprzednich menu.	Tak		Bez oceny
30.	Istnieją dwa rodzaje raportów, które można wygenerować z testu: analityczne i bilateralne. Dodatkowo jest raport z postępów, raport z ćwiczeń i raport biofeedbacku.	Tak		Bez oceny
31.	Istnieją narzędzia do powiększania i kursory, które umożliwiają analizę krzywych i pomiary różnicowe.	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
32.	Użytkownik może wybrać wyświetlanie wartości osobno dla każdej grupy mięśni lub łącznie dla agonisty i antagonisty.	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
33.	Wydrukowany raport można łatwo wygenerować i wyeksportować w formacie PDF .	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
34.	Zarówno w przypadku raportu analitycznego, jak i raportu dwustronnego możliwe jest odznaczenie skurczów, aby maksymalny moment obrotowy był poniżej określonej wartości. Oznacza to eliminację nieprawidłowo wykonanych skurczów.	Tak		Bez oceny
35.	Istnieją dwie różne graficzne prezentacje raportu postępu, jedna z słupkami, a druga z liniami.	Tak		Bez oceny
36.	Raport z ćwiczeń przedstawia następujące parametry dla każdego zestawu i dla pełnego protokołu, pracę całkowitą, maksymalny moment obrotowy, maksymalną pracę.	Tak		Bez oceny
37.	W raporcie biofeedbacku obliczany jest procent czasu realizacji celu.	Tak		Bez oceny
38.	5 różnych typów raportów: analityczne dla każdej strony przy danym oporze, obustronne - numeryczne i graficzne, raport z osiągniętych postępów, raport przeglądowy ćwiczeń oraz raport treningu biofeedback.	Tak		Bez oceny
39.	Komplet akcesoriów do oceny i treningu stawów: barkowego, łokciowego, nadgarstkowego, biodrowego, kolanowego, skokowego.	Tak		Bez oceny
40.	Komplet adapterów do terapii zajęciowej w ilości min. 12 sztuk kompatybilnych z urządzeniem i przeznaczonych do oceny i treningu stawów: barkowego, łokciowego, nadgarstkowego, biodrowego, kolanowego, skokowego	Tak		Bez oceny
41.	Gwarancja 24 miesiące	Tak		Bez oceny
42.	Paszport techniczny (dostarczany wraz z urządzeniem)	Tak		Bez oceny
43.	Szkolenie z obsługi zakończone certyfikatem	Tak		Bez oceny

Mobilne roboty rehabilitacyjne górnych partii ciała – 1 kpl.

Nazwa urządzenia:

Typ urządzenia:

Rok produkcji:

Kraj pochodzenia:

LP.	WYMAGANE PARAMETRY TECHNICZNE (wartości minimalne wymagane)	Parametry	Parametry oferowane	Ocena punktowa za parametry podlegające ocenie
1.	Elektryczne urządzenie do ćwiczeń kończyn górnych i dolnych	Tak		Bez oceny
2	Regulacja prędkości: min. 21 - 59 obrotów na minutę (skala 5-cio stopniowa)	Tak		Bez oceny
3	Zasilanie: 220 – 240 V	Tak		Bez oceny
4	Maksymalne obciążenie: 150 W (skala 5-cio stopniowa)	Tak		Bez oceny
5	Elektryczny rotor z dwoma trybami pracy: 10 poziomów oporu w trybie aktywnych ćwiczeń 10 prędkości w trybie pasywnym	Tak		Bez oceny
6	Elektroniczny panel sterowania umożliwia: Pomiar i kontrola czasu Pomiar i kontrola obrotów	Tak		. Bez oceny
7	Wyposażenie standardowe: Uchwyty proste, podnóżki, statyw	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
8	Wskazują rzeczywisty poziom obciążenia jako procent wybranego poziomu obciążenia	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
9	Gwarancja 24 miesiące	Tak		Bez oceny
10	Paszport techniczny (dostarczany wraz z urządzeniem)	Tak		Bez oceny
11	Szkolenie z obsługi zakończone certyfikatem	Tak		Bez oceny

Mobilne roboty rehabilitacyjne kończyn dolnych – 1 kpl.

Nazwa urządzenia:

Typ urządzenia:

Rok produkcji:

Kraj pochodzenia:

LP.	WYMAGANE PARAMETRY TECHNICZNE (wartości minimalne wymagane)	Parametry	Parametry oferowane	Ocena punktowa za parametry podlegające ocenie
1.	Aktywny i Pasywny Trenażer do ćwiczeń górnej i dolnej partii ciała	Tak		Bez oceny
2.	Możliwość wyboru ćwiczeń wszystkich kończyn równocześnie	Tak		Bez oceny
3.	10 poziomów oporu dla aktywnych ćwiczeń i 10 prędkości do ćwiczeń pasywnych	Tak		Bez oceny

4	Funkcja Auto reverse (anty-kurcze) zapewnia rozluźnienie napiętych mięśni w trybie pasywnym	Tak		Bez oceny
5	Ergonomiczna konstrukcja, która podczas ćwiczeń zapewnia użytkownikowi maksymalny komfort, istnieje możliwość regulacji kąta nachylenia korpusu	Tak		Bez oceny
6	Automatyczne zwiększenie oporu, w momencie zwiększenia się prędkość obrotowe	Tak		Bez oceny
7	Możliwość bezpośredniego przystawienia wózka inwalidzkiego,	Tak		Bez oceny
8	4 regulowane zakresy ruchu rączek i podnóżków	Tak		Bez oceny
9	Wyświetlacz: Czytelny ekran LCD	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
10	Programy z biofeedbackiem	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
11	10 poziomów oporu i 10 prędkości	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
12	Wyświetlane dane: czas, tętno, MET / kalorie, odległość (mile / km), RPM, Moc (W):	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
13	Możliwość ustawienia stałej mocy w watach aby obciążenie pozostało stałe poprzez cały program	Tak/Nie		Tak – 5 pkt. Nie – 0 pkt.
14	Gwarancja 24 miesiące	Tak		Bez oceny
15	Paszport techniczny (dostarczany wraz z urządzeniem)	Tak		Bez oceny
16	Szkolenie z obsługi zakończone certyfikatem	Tak		Bez oceny