**Postępowanie nr: 30 Z TP 21**

**Załącznik nr 1-1 do SWZ**

*Nazwa i adres Wykonawcy* ..............................

**Opis przedmiotu zamówienia**

**ZESTAWIENIE WYMAGANYCH PARAMETRÓW
TECHNICZNO-UŻYTKOWYCH GRANICZNYCH
PRZEDMIOTU ZAMÓWIENIA**

**PAKIET 1: Przedmiot zamówienia:** **Egzoszkielet**

(CPV:) 33158400-6

Producent:………………………

Oferowany model: ……………………

Rok produkcji aparatu: 2020/2021

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **L.p.** | **Opis wymagań** | **Parametr graniczny** | **Parametr punktowany** | **Potwierdzenie parametru punktowanego** |
|  | Egzoszkielet wspomagany do reedukacji chodu – szt.1 | - | - | - |
|  | Urządzenie musi pozwalać na dopasowanie do różnych rozmiarów pacjentów w czasie poniżej 5 minut | Tak | - | - |
|  | Zakres wzrostu pacjentów od min. 1.55 m do 1.90 m | Tak | - | - |
|  | Szerokość bioder do min. 45 cm | Tak | 45 cm – 0 pkt.> 45- 10 pkt. |  |
|  | Masa pacjenta do 100 kg | Tak | - | - |
|  | System musi posiadać dwa zestawy baterii aby umożliwiać ciągłą pracę | Tak | - | - |
|  | System musi posiadać komplet (2 szt.) ładowarek do baterii | Tak | - | - |
|  | Urządzenie wyposażone w uchwyt dla terapeuty na plecaku dla bezpieczeństwa pacjenta | Tak/Nie | Tak- 10 pkt.Nie- 0 pkt. |  |
|  | Urządzenie wyposażone w punkt do podwieszenia urządzenia do zewnętrznego systemu odciążenia | Tak/Nie | Tak- 10 pkt.Nie- 0 pkt. |  |
|  | Urządzenie musi zapewniać dźwiękową informację zwrotną dla pacjenta sygnalizującą zajęcie przez niego właściwej pozycji do wykonania kroku | Tak | - | - |
|  | Urządzenie musi posiadać stałe połączenie pomiędzy tułowiem a biodrem aby uzyskać odpowiednie wsparcie dla kręgosłupa | Tak | - | - |
|  | Urządzenie wyposażone w blokowalne i regulowane stawy biodrowe w zakresie przywodzenia/odwodzenia, aby umożliwić łatwy transfer pacjenta | Tak/Nie | Tak- 10 pkt.Nie- 0 pkt. |  |
|  | Urządzenie musi posiadać możliwość mechanicznej regulacji sztywności stawu skokowego | Tak | - | - |
|  | Urządzenie musi posiadać możliwość zdalnego połączenia z serwisem w celu diagnostyki systemu | Tak | - | - |
|  | Urządzenie musi posiadać automatyczną blokadę stawu kolanowego w przypadku zaniku zasilania | Tak | - | - |
|  | Urządzenie musi dostarczać terapeucie w czasie rzeczywistym, podczas sesji, dane na temat postępów pacjenta i umożliwiać dopasowanie parametrów chodu poprzez ręczny interfejs (pilot) | Tak | - | - |
|  | Urządzenie musi dostarczać terapeucie w czasie rzeczywistym, podczas sesji, dane na temat symetrii długości kroku oraz czasu fazy przenoszenia | Tak | - | - |
|  | Urządzenie musi przenosić cały swój ciężar bezpośrednio na ziemię poprzez swoją konstrukcję, w taki sposób, aby pacjent nie odczuwał masy urządzenia | Tak | - | - |
| 18. | Urządzenie musi być dostarczone wraz z zestawem akcesoriów umożliwiających dopasowanie do rozmiaru pacjenta | Tak | - | - |
| 19. | Urządzenie musi posiadać moduł transmisji danych aby umożliwić ich przesyłanie do zewnętrznego serwera | Tak | - | - |
| 20. | Pacjent musi mieć możliwość treningu we własnym obuwiu  | Tak | - | - |
| 21. | Wykonywanie kroków musi być kontrolowane poprzez przenoszenie obciążenia przez pacjenta, tak aby pacjent miał kontrolę nad wykonywaniem kroków i zatrzymywaniem się | Tak | - | - |
| 22. | Urządzenie musi umożliwiać trening i terapię pacjentom z różnymi poziomami uszkodzenia w tym w odcinku szyjnym, zarówno z całkowitym jak i częściowym przerwaniem rdzenia, po udarze i w innych przypadkach neurologicznych | Tak | - | - |
| 23. | Urządzenie musi umożliwiać trening na różne sposoby, w tym: wyzwalanie kroków z interfejsu terapeuty, wyzwalanie kroków z interfejsu pacjenta, wyzwalanie kroków przez odpowiedni balans ciałem | Tak | - | - |
| 24. | Urządzenie musi umożliwiać regulację stopnia wspomagania dla każdej nogi niezależnie w zakresie od 0% do 100% mocy silników. Regulacja może się odbywać albo na bazie informacji zebranych przez urządzenie albo na wskazanie terapeuty. | Tak | - | - |
| 25. | Urządzenie musi umożliwiać trening chodu do tyłu oraz chodu do boku z możliwością modyfikacji zakresu wspomagania silników robota | Tak | - | - |
| 26. | Urządzenie musi posiadać programy przygotowujące do właściwego treningu chodu w postaci: treningu przenoszenia obciążenia z informacją zwrotną oraz zintegrowaną możliwością wykonywania wykroków i kroków w miejscu  | Tak | - | - |
| 27. | Urządzenie musi umożliwiać wykonanie minimum 3 rodzajów przysiadów z możliwością modyfikacji zakresu pomocy robota oraz kąta wykonywania przysiadu do 90 stopni  | Tak | - | - |
| 28. | Urządzenie wyposażone w zintegrowany licznik pomiaru liczby wykonanych przysiadów | Tak/Nie | Tak- 10 pkt.Nie- 0 pkt. |  |
| 29. | Urządzenie musi umożliwiać wykonanie minimum 3 różnych rodzajów testu chodu z zintegrowanym pomiarem czasu testu | Tak | - | - |
| **II.** | **Gwarancja 24 miesięcy** | Tak | - | - |