***Załącznik nr 1.4 do SWZ***

***na dostawę sprzętu robotycznego do rehabilitacji***

***Szp-241/ZP-091/2023***

**Zestawienie wymaganych minimalnych parametrów techniczno – użytkowych**

**Zadanie nr 4**

Przedmiot zamówienia **– mobilny robot do terapii kończyny górnej wyposażony w 2 silniki sterujące ruchem – 1 szt.,**

Nazwa własna…………………………………………………………...........................

Oferowany typ /model ………………………………………………………….............

Nazwa producenta ………………………………………………………………………

Nr katalogowy…………………………………………………………………...............

Kraj pochodzenia / rok produkcji ……………………………………………………….

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
|  | **PARAMETR/WARUNEK** | **WARTOŚC WYMAGANA** | **WARTOŚĆ OFEROWANEGO PARAMETRU, OPISAĆ** |
| 1 | 2 | 3 | 4 |
|  | Urządzenie fabrycznie nowe, nieużywane do prezentacji, rok produkcji min. 2023, wyklucza się aparaty demo, rekondycjonowane itd. | TAK, podać |  |
|  | Robot do terapii kończyny górnej wyposażony w 2 silniki sterujące ruchem | TAK, podać |  |
|  | Robot wyposażony w siedzisko do terapeuty z regulacją pracy na lewej i prawej kończynie górnej bez konieczności wstawania pacjenta | TAK, podać |  |
|  | Zakres odwiedzenia / przywodzenia ze stałą rotacją min. 20° -160° | TAK, podać |  |
|  | Zakres odwiedzenia / przywodzenia zsynchronizowanego z rotacją przywodzenia: min. 20° / Odwiedzenia min. 160° rotacji wewnętrznej min. 30° / rotacji zewnętrznej min. 90° | TAK, podać |  |
|  | Zakres rotacji ze stałym odwiedzeniem / przywodzeniem min. 60° wewnętrzna min -90° zewnętrzna | TAK, podać |  |
|  | Zakres zgięcie / wyprost min. 20° - 180° | TAK, podać |  |
|  | Zakres odwodzenia horyzontalnego min. od -30° do 110° | TAK, podać |  |
|  | Możliwość rozbudowy o moduł do ruchu w stawie łokciowym w zakresie od min. -10° to 135° | TAK, podać |  |
|  | Regulacja prędkości  | TAK, podać |  |
|  | Maksymalna waga użytkownika | Min. 130 kg |  |
|  | Wzrost użytkownika | Min. 140-200 cm |  |
|  | Zakres pauzy | Min. 0-900 s  |  |
|  | Regulacja siły inwersji | Min. 6 stopni |  |
|  | Możliwość zaprogramowania  | Min. 16 programów własnych |  |
|  | Zmiana kierunku ruchu przy oporze (autorewers przy spastyce) | TAK, podać |  |
|  | Blokada pilota | TAK, podać |  |
|  | Funkcja pomiaru zakresu minimalnego i maksymalnego | TAK, podać |  |
|  | Montaż ustawienia szyny ułatwiony dzięki kolorowym znacznikom punktowym na elementach robota | TAK, podać |  |
|  | Wymiary | Maks. min. 85 x 70 x 50 cm |  |
|  | Waga | Maks. 45 kg |  |
|  | Na wyposażeniu moduł do pracy z robotem w pozycji leżącej:• 7-sekcyjny blat (stół) z pivotem• Regulowany zagłówek w zakresie min. -70º do +40º za pomocą sprężyny gazowej• Boczki podgłówka opuszczane• Sekcja środkowa regulowana elektrycznie w zakresie min. 0-30 stopni• Podstawa z systemem 4 unoszonych kół kierunkowych oraz 4 stopkami• Wymiary (dł x szer.) min. 2050x690 mm• Wysokość regulowana elektrycznie min. 510÷990 mm* • Maksymalne obciążenie dynamiczne min. 225 kg
 | TAK, podać |  |
|  | Pobór mocy | Maks. 50 W |  |
|  | Gwarancja | Min. 24 miesiące |  |

\*) w kolumnie należy opisać parametry oferowane i podać zakresy

Parametry określone w kolumnie nr 2 są parametrami granicznymi, których nie spełnienie spowoduje odrzucenie oferty. Brak opisu w kolumnie 4 będzie traktowany jako brak danego parametru w oferowanej konfiguracji urządzeń.