



Wrocław, 02 października 2024 r.

**4. Wojskowy Szpital Kliniczny
z Polikliniką SPZOZ we Wrocławiu**
ul. Rudolfa Weigla 5, 50-981 Wrocław

L. dz. 1073/SZP/2024

dotyczy: postępowania prowadzonego w trybie przetargu nieograniczonego na Dostawa robota chirurgicznego z wyposażeniem – 1 kpl. oraz narzędzi i materiałów zużywalnych do chirurgii robotycznej w okresie 24 miesięcy od daty zawarcia umowy”, znak sprawy 4WSzKzP.SZP.2612.105.2024

ZAWIADOMIENIE O WYBORZE NAJKORZYSTNIEJSZEJ OFERTY

Zamawiający działając na podstawie art. 253 ust. 1 pkt 1) Pzp i dziękując za udział w postępowaniu o udzielenie zamówienia publicznego informuje, że na podstawie art. 239 ust. 1 i 2 PZP uznał za najkorzystniejszą ofertę złożoną przez:

- 1. Synektik S.A. – ul. Józefa Piusa Dziekońskiego 3, 00-728 Warszawa NIP 521-31-97-880**

Na podstawie kryteriów oceny ofert określonych w SWZ Zamawiający podaje punktację przyznaną ofercie nr 1

Lp.	Kryterium wraz ze szczegółowym opisem sposobu oceny	Ilość punktów	Punktacja Synektik
1	Cena	60	60 pkt.
2	Ocena techniczna	20	20 pkt.
3	Termin dostawy Roboty chirurgicznego z wyposażeniem : do 3 tygodni – 10 pkt., do 4 tygodni – 5 pkt., do 5 tygodni – 0 pkt.,	10	do 5 tygodni – 0 pkt.,
4	wymiar gwarancji Roboty chirurgicznego z wyposażeniem (gwarancja 24 miesiące – 0 pkt, gwarancja 36 miesięcy – 2,5 pkt, gwarancja 48 miesięcy – 5 pkt, gwarancja 60 miesięcy – 7,5 pkt, gwarancja 72 miesiące – 10 pkt.)	10	48 miesięcy – 5 pkt
RAZEM:		100 pkt.	85 pkt.

L.P.	PARAMETRY TECHNICZNE	PARAMETR WYMAGANY/PUNKTOWANY	Punkcja Synektik
A.	PARAMETRY OGÓLNE		
1	<p>Zakres zastosowań robota chirurgicznego to minimum:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Urologia 2. Ginekologia 3. Chirurgia ogólna i kolorektalna 4. Laryngologia <p>Należy opisać i wskazać certyfikację/walidację w dokumentach producenta.</p>	<p>TAK, podać</p> <p><u>Parametr punktowany:</u> Dodatkowa zwalidowana klinicznie funkcjonalność w obszarze <i>Torako-chirurgia</i> Tak-20 pkt Nie- 0 pkt</p>	Tak-20 pkt
	KONSOLA CHIRURGICZNA – 1 szt.		
4	<p>Zapewniająca transmisję ruchów rąk operatora do ramion robotycznych, z możliwością skalowania ruchu narzędzi oraz funkcją redukcji drgań w celu zminimalizowania naturalnego drżenia rąk i przypadkowych ruchów ręki operatora</p> <p>funkcjonalność wymagana bez względu na sposób technicznego osiągnięcia wymaganej funkcjonalności, z zastrzeżeniem, że <u>skalowanie narzędzi odbywać się będzie co najmniej w trzech trybach.</u></p>	<p>TAK</p> <p><u>Parametr punktowany:</u> Ilość trybów skalowania:</p> <p>1 tryb: 0 pkt. 2 tryby: 10 pkt. 3 tryby: 20 pkt.</p>	3 tryby: 20 pkt.

6	<p>Umożliwia sterowanie funkcjonalnościami, w co najmniej w zakresie:</p> <ul style="list-style-type: none"> ✓ wysprzęglania, włączania i wyłączenia znacznika ICG za pomocą manetek sterujących- zintegrowana na poziomie oprogramowania robota chirurgicznego ✓ włączania i wyłączenia sygnału pochodzącego ze źródeł zewnętrznych i wyświetlanych na konsoli chirurgicznej – uruchamianie za pomocą manetek sterujących i / lub przełączników nożnych ✓ haptycznej zmiany powiększenia cyfrowego obrazu za pomocą manetek sterujących i / lub przełączników nożnych ✓ możliwości wykonania pełnego obrotu nadgarstkowego we wskazanym kierunku prawo lub lewo do osiągnięcia pełnego zakresu obrotu kąтового w osi wzdłużnej narzędzia – za pomocą jednego płynnego ruchu dłoni operatora bez konieczności używania dodatkowych przycisków lub sprzęgła. ✓ Umożliwiająca sterowanie ustawieniami systemu elektrochirurgii z poziomu konsoli chirurgicznej (co najmniej w zakresie: mocy, trybu i/lub efektu) Możliwość wywołania presetów systemu elektrochirurgii z poziomu konsoli chirurgicznej ✓ Wymagana możliwość sterowania ustawieniami elektrochirurgii przez oprogramowanie robota chirurgicznego ✓ Funkcja umożliwiająca automatyczne przełączenie przez operatora konsoli chirurgicznej- kąta prezentacji obrazu z endoskopu 30 stopni w dół i 30 stopni w górę 	<p>TAK, podać</p> <p><u>Parametr punktowany:</u></p> <p>Możliwość zapamiętania przez konsolę chirurgiczną i wywołania z poziomu konsoli chirurgicznej co najmniej 3 typów ustawień (presetów) dla narzędzi elektrochirurgicznych</p> <p>Tak-20 pkt Nie- 0 pkt</p>	Tak-20 pkt
9	<p>Panel przełączników ręcznych lub nożnych <u>umożliwiający co najmniej:</u></p> <ol style="list-style-type: none"> a) sterowanie kamerą, b) przełączanie ramion robotycznych, c) włączanie i wyłączenie głównych sterowników ramion i narzędzi chirurgicznych (sprzęgło) d) sterowanie urządzeniami elektrochirurgicznymi (aktywacja koagulacji mono i bipolarnej) 	<p>TAK, podać</p> <p><u>Parametr punktowany:</u></p> <p>Możliwość włączania wizualizacji znacznika ICG z poziomu manetek sterujących konsoli chirurgicznej</p> <p>Tak – 20 pkt Nie- 0 pkt</p>	Tak – 20 pkt

10	<p>Wizualizacja obrazu w konsoli chirurgicznej</p> <p>a) Obraz pola operacyjnego z możliwością wyświetlania 2D lub 3D HD</p> <p>b) Z wyświetlonymi komunikatami oraz ikonami w polu widzenia operatora dotyczącymi informacji o stanie systemu,</p>	<p>TAK , podać</p> <p><u>Parametr punktowany:</u> Przeglądarka stereoskopowa:</p> <p>a) dostarczająca dwa niezależne obrazy do prawego i lewego oka operatora – tworzące obraz stereoskopowy (3D HD) pola operacyjnego z możliwością wyświetlania obrazu 2D</p> <p>Tak – 20 pkt Nie- 0 pkt</p> <p>b) tworząca obraz stereoskopowy 3D HD wraz z maksymalnie dwoma obrazami pomocniczymi (ze źródeł zewnętrznych np.: USG)</p> <p>Tak – 20 pkt Nie- 0 pkt</p>	<p>a) Tak – 20 pkt</p> <p>b) Tak – 20 pkt</p>
11	<p>Funkcja konsoli chirurgicznej, która umożliwia operatorowi przeniesienie wzroku z pola operacyjnego przeglądarki stereoskopowej w przestrzeń sali operacyjnej, bez konieczności wyzwalania rąk z manetek sterujących, z zachowaniem stałej, niezmiennej pozycji narzędzi wewnątrz ciała pacjenta w celu uniknięcia niezamierzonych niekontrolowanych ruchów narzędzi w ciele pacjenta. Funkcjonalność zapewniona przez algorytm software polegający na zablokowaniu (zamrożeniu) narzędzi w polu</p>	<p><u>Parametr punktowany:</u></p> <p>Tak – 20 pkt Nie- 0 pkt</p>	<p>Tak – 20 pkt</p>

12	<p>Funkcje konsoli chirurgicznej sterowane przez operatora konsoli: co najmniej w zakresie:</p> <p>a) wyświetlenia informacji o narzędziach i endoskopie;</p> <p>b) przypisania określonej konfiguracji narzędzi do rąk;</p> <p>c) sterowania ustawieniami manetek: wysprzężenia manetek, skalowania ruchu, przypisania manetek do wskazanej ręki operatora;</p> <p>d) pozycjonowanie endoskopu i sterowania jego funkcjami;</p> <p>e) sterowania ustawieniami obrazu oraz zapisu;</p> <p>f) sterowania funkcjonalnościami: skalowania ruchu, cyfrowego lub optycznego powiększenia obrazu, sterowaniem odległości roboczej i sposobu wyświetlania obrazu na konsoli chirurgicznej - 2D/3D);</p>	<p>TAK, podać</p> <p><u>Parametry punktowane:</u></p> <p>a) możliwość przypisania określonej konfiguracji narzędzi do rąk i nóg operatora (elektrokoagulacji) Tak – 20 pkt Nie- 0 pkt</p> <p>b) sterowania ustawieniami dźwięku (mikrofonu konsoli chirurgicznej i głośnika z kolumny ramion robotycznych) Tak – 20 pkt Nie- 0 pkt</p> <p>c) sterowania funkcjonalnościami sygnałów zewnętrznych (co najmniej: obrazu z USG, CT, kamer zewnętrznych); Tak – 20 pkt Nie- 0 pkt</p> <p>d)sterowanie funkcją telestracji Tak – 20 pkt Nie- 0 pkt</p> <p>e)sterowania danymi konta użytkownika konsoli chirurgicznej; Tak – 20 pkt Nie- 0 pkt</p>	<p>a) Tak – 20 pkt.</p> <p>b) Tak – 20 pkt</p> <p>c) Tak – 20 pkt</p> <p>d) Tak – 20 pkt</p> <p>e) Tak – 20 pkt</p>
13	Konsola chirurgiczna	<p>TAK, podać</p> <p><u>Parametr punktowany:</u> z możliwości integracji z drugą Konsolą (nie stanowiącą przedmiotu zamówienia) umożliwiającą współpracę operatorów każdej z konsol, polegającą na możliwości przekazania uprawnień zarządzania wszystkimi dostępnymi narzędziami oraz endoskopem, sterowanie wirtualnym wskaźnikiem</p> <p>Tak – 20 pkt Nie- 0 pkt</p>	Tak – 20 pkt
WÓZEK/KI ROBOTYCZNY/E PACJENTA			

15	<p>Wózek robotyczny pacjenta z:</p> <p>a) 4 szt uniwersalnych ramion robotycznych lub 4 szt wózków robotycznych z pojedynczymi ramionami robotycznymi (z czego 1 szt wózka dedykowana do endoskopu z kamerą)</p>	<p>TAK, podać Parametr punktowany: mobilny, pojedynczy wózek wyposażony w: kolumnę z przegubami nastawczymi, czteroma uniwersalnymi ramionami robotycznymi zamocowanymi do pojedynczej kolumny-zapewniający ruchy narzędzi chirurgicznych realizowane przez zagięcie kątowe/artykulację końcówek narzędzi chirurgicznych w zakresie minimum 540 stopni Tak – 50 pkt Nie- 0 pkt</p>	Tak – 50 pkt
16	Wózek/ki robotyczne mobilne	<p>TAK, podać Parametr punktowany: Napęd elektryczny wózka: a) umożliwiający sterowanie ruchem podczas transportu oraz dokowania Tak – 20 pkt Nie- 0 pkt</p>	Tak – 20 pkt
17	<p>Kolumna(y) robotyczna(e) z możliwością co najmniej:</p> <p>a) obrotu ramion względem osi pionowej i poziomej, b) możliwością ustalenia pivotu ramion/enia robotycznych/ego</p>	<p>TAK, podać Parametr punktowany: a) obrotu ramion kolumny względem osi pionowej i poziomej, z systemem laserowym umożliwiającym ustalenie centralnego punktu dokowania Tak – 20 pkt Nie- 0 pkt</p>	Tak – 20 pkt
23	<p>Endoskopy, w ramach dostawy:</p> <p>a) 4 szt endoskopu z końcówką 30°, 3D HD b) Wszystkie endoskopy zintegrowane z kamerą/ami c) O minimalnym powiększeniu optycznym 10 krotnym d) O minimalnym powiększeniu cyfrowym 4 krotnym e) Wbudowany laser podczerwieni w celu wizualizacji znacznika ICG</p>	<p>TAK, podać Parametr punktowany: Możliwość osadzenia endoskopu chirurgii robotycznej w każdym z ramion robotycznych wózka robotycznego, bez konieczności zmiany kaniuli (lub założenia redukcji kaniuli) i bez konieczności przestawiania wózka robotycznego w polu operacyjnym Tak – 20 pkt Nie- 0 pkt</p>	Tak – 20 pkt

24	Endoskop - Możliwość sterowania funkcjami endoskopu (ustawienia kąta widzenia, horyzontu, wykonania zdjęcia) z poziomu konsoli chirurgicznej	TAK, podać Parametr punktowany: Możliwość sterowania funkcjami endoskopu z poziomu głowicy kamery endoskopu zainstalowanego w ramieniu robotycznym Tak – 20 pkt Nie- 0 pkt	Tak – 20 pkt
27	System wskaźników laserowych umożliwiających co najmniej: a) Pozycjonowanie ramion robotycznych względem kaniuli b) Laser poziomy do znakowania możliwych kolizji podczas ruchu wózka pacjenta	TAK, podać Parametr punktowany: Możliwość ustawienia limitu wysokości w celu uniknięcia kolizji z innymi elementami wyposażenia sali operacyjnej Tak – 20 pkt Nie – 0 pkt	Tak – 20 pkt
SYSTEM WIZYJNY – 1 szt.			
31	System wizyjny - wyposażony co najmniej w: a) tor wizyjny o wysokiej rozdzielczości HD b) Endoskopy (parametry wymagane opisane w punkcie 23) c) monitor minimum 24" wyświetlający obraz z endoskopu (lewego lub prawego kanału optycznego) d) panel sterujący na ekranie monitora-umożliwiający regulację co najmniej: ✓ ustawienia parametrów obrazu pola operacyjnego, ✓ sterowanie parametrami endoskopu i konfiguracja sygnałów min.wideo, e) możliwość sterowania sygnałami na zewnątrz (w konfiguracji 2D i 3D) do monitorów zewnętrznych i źródeł streamingowych	TAK, podać Parametr punktowany: Monitor toru wizyjnego wyświetlający obraz z przegłdarki 3D HD konsoli chirurgicznej, obrazy zewnętrzne (USG, CT); Tak – 20 pkt Nie- 0 pkt	Tak – 20 pkt
WYPOSAŻENIE ZESTAWU ROBOTA CHIRURGICZNEGO			
54	Steryliizator niskotemperaturowy do sterylizacji endoskopu systemu chirurgii robotycznej	TAK, Podać producent, typ	
56	Komora sterylizatora prostokątna wykonana z aluminium lub ze stali nierdzewnej	TAK, podać Aluminium 10 pkt Stal nierdzewna 0 pkt	Aluminium 10 pkt
66	Wbudowana lampa UV monitorująca stężenie nadtlenu wodoru w komorze	Tak – 10 pkt Nie – 0 pkt	Tak – 10 pkt
90	Wbudowana drukarka zarówno po stronie wyladowczej jak i zaladowczej	TAK, opisać Drukarka termiczna: 10 pkt Drukarka atramentowa: 0pkt	Drukarka termiczna: 10 pkt

Z upoważnienia

KOMENDANTA

4. Wojskowego Szpitala Klinicznego z Polikliniką
SPZOZ we Wrocławiu
Piotr Strąk