|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
|  | **PARAMETR/WARUNEK** | **WARTOŚC WYMAGANA** | **WARTOŚĆ OFEROWANEGO PARAMETRU, OPISAĆ** |
| 1 | Mobilny robot rehabilitacyjny kończyn dolnych – 1 szt, nieużywane do prezentacji, rok produkcji min. 2023, wyklucza się aparaty demo, rekondycjonowane itd. | TAK |  |
|  | Ćwiczenia:  - czynne-oporowe,  - czynne-wspomagane,  - wspomagane-elektromiograficzne,  - bierne. | TAK |  |
|  | Ćwiczenia z oporem dynamicznym:  - izokinetyczne,  - izotoniczne,  - izometryczne. | TAK |  |
|  | Wbudowana funkcjonalność generowania zrobotyzowanego ruchu wspomaganego lub czynnego wyzwalanego poprzez aktywność elektryczną mięśni wykrywaną powierzchniowo - elektromiografię (reaktywna elektromiografia). | TAK |  |
|  | Wbudowana możliwość oceny:  - siły mięśniowej,  - zakresu ruchu biernego i czynnego,  - aktywności mięśniowej przy pomocy elektromiografii powierzchniowej | TAK |  |
|  | Dostosowanie do pacjenta we wszystkich etapach rehabilitacji i w zależności od poziomu siły mięśniowej (Lovett 0-5) :  Ruch czynny - oporowy (Lovett 3-5)  Ruch czynny - wspomagany (Lovett 3)  Ruch wspomagany - wyzwalany elektromiograficznie (Lovett 1-2)  Ruch bierny (Lovett 0-1) | TAK |  |
|  | Czynna praca z pacjentami zarówno z niedowładem jak i spastycznością | TAK |  |
|  | Biofeedback – informacja zwrotna dla pacjenta i terapeuty | TAK |  |
|  | Generowanie raportów z oceny i ćwiczeń pacjenta | TAK |  |
|  | Możliwość tworzenia bazy danych pacjentów | TAK |  |
|  | Predefiniowane protokoły ćwiczeń | TAK |  |
|  | Wbudowany elektromiograf w minimalnych parametrach pomiarowych:  Ilość kanałów elektromiograficznych:  co najmniej 4, próbkowane jednoczesne  Szum linii podstawowej: <0,5 μV RMS  Szum odniesienia na wejściu: 10 μVpp (10 sekund danych surowych)  Częstotliwość próbkowania elektromiografii:1 000 próbek na sekundę na kanał  Rozdzielczość wewnętrzna:24 bity  Współczynnik CMRR elektromiografii:73dB  Impedancja wejściowa elektromiografii:10MΩ  Czułość elektromiografii: 1μV RMS | TAK |  |
|  | Dokładność pomiarowa czujników siły lub dynamometrów:  Dokładność pomiaru momentu obrotowego± 0,2 Nm | TAK, podać |  |
|  | Maksymalna prędkość obrotowa: co najmniej 20 °/s | TAK, podać |  |
|  | Praca synchroniczna jednoczesna co najmniej 2 napędów | TAK |  |
|  | Monitor dotykowy | TAK |  |
|  | 5 paczek Elektrod do EMG (50 szt.) | TAK, podać |  |
|  | Czas reakcji na zgłoszenie awarii w okresie gwarancji max. 3 dni robocze | TAK, podać |  |
|  | Czas naprawy aparatu bez konieczności wymiany części lub podzespołów max. 5 dni roboczych | TAK, podać |  |
|  | Możliwość zgłaszania awarii telefon, email | TAK |  |
|  | Autoryzacja producenta na sprzedaż zaoferowanego urządzenia | TAK |  |
|  | Instrukcja obsługi w języku polskim (przy dostawie) | TAK |  |
|  | Paszport techniczny (przy dostawie) | TAK |  |
|  | Gwarancja | Min. 36 miesięcy, podać |  |
|  | Dostawa do 29.11.2023r | Tak |  |
|  | Uruchomienie urządzenia i szkolenie dla personelu medycznego w zakresie eksploatacji i obsługi urządzenia w terminie do 28.04.2024r. | Tak |  |