

**Dotyczy: zapytanie ofertowe nr 2/z1-št/2018**

Zamawiający przekazuje następującą odpowiedź na zadane pytanie z dnia 27.03.2018 r.

*Pytanie nr 1:*

W związku z w/w zapytaniem prosimy o informację czy Zamawiający dopuści urządzenie o następujących parametrach:

1. System zrobotyzowanej ortozy kończyn dolnych (obejmujące kończynę od stawu biodrowego do kolanowego do stawu skokowego) współpracujące z bieżnią i systemem dynamicznego odciążenia pacjenta podczas terapii, kontrolowanymi przez komputer PC
2. System do rehabilitacji osób z dysfunkcjami chodu
3. System do aktywizacji fizjologicznej – wzorzec chodu u pacjenta
4. System wyposażony w oprogramowanie pozwalające na trening z wykorzystaniem biofeedbacku
5. System pozwalający na dostosowanie wspomaganie przez robota w zależności od zdolności pacjenta i poziomu zaawansowania treningu
6. System wyposażony w narzędzia do oceny postępów rehabilitacji
7. System przeznaczony ma być dla pacjentów ze schorzeniami, jak: urazy ortopedyczne, urazy mózgu, urazy rdzenia kręgowego, choroba Parkinsona, porażenie mózgowie, stwardnienie rozsiane
8. Szeroka możliwość dostosowania systemu dająca możliwość pracy zarówno z dziećmi jak i dorosłymi
9. Ortezy powinny być stosowane poprzez silniki elektryczne odpowiadające stawom: biodrowym i kolanowym
10. System ma być wyposażony w moduł mechaniczny umożliwiający symulację rotacji i ruchu miednicy podczas chodu (miednica o szerokości 15-55 cm) . Moduł do wykonania ruchu miednicy może być wyłączony w celu zafiksowania miednicy w jednej stałej pozycji
11. Możliwość dostosowania ortez do budowy anatomicznej pacjenta poprzez regulowaną długość ortozy w zakresie długości kończyn dolnych 20-50 cm
12. System wyposażony w bieżnię o regulowanej prędkości w zakresie 0- 3.2 km/godz. z ortezą do chodu
13. Możliwość dostosowania prędkości bieżni do prędkości ruchu ortez
14. Możliwość wykorzystania bieżni do treningu bez ortez w zakresie 0-5km/h.
15. System ma umożliwiać trening pacjentom jeżdżącym na wózkach inwalidzkich
16. Możliwość dynamicznego i statycznego odciążenia pacjenta podczas treningu
17. Odciążenie pacjenta za pomocą siłownika elektrycznego sterowane za pomocą pilota lub oprogramowania i kolumny z zawieszeniem uprząży



