|  |  |
| --- | --- |
| **Název veřejné zakázky** | **Robotický systém integrovaných duálních stabilometrických plošin pro RÚ Hostinné** |
| Zadavatel | Sdružení ozdravoven a léčeben okresu Trutnov, se sídlem Procházkova 818, Střední Předměstí, 541 01 Trutnov, IČO 001 95 201 |
| Druh řízení | zjednodušené podlimitní řízení veřejné zakázky na dodávky |

Zadavatelem stanovené technické parametry jsou vždy uvedeny jako minimální. Dodavatel je oprávněn nabídnou srovnatelné či lepší řešení.

|  |  |
| --- | --- |
| **Výrobce zařízení** | [doplní dodavatel] |
| **Model zařízení** | [doplní dodavatel] |

**Tabulka technických parametrů**

V případě, že je v požadavku zadavatele uvedeno pouze „ANO,“ uvede dodavatel v rámci nabízeného řešení ke konkrétnímu parametru alespoň „ANO,“ přičemž může doplnit i další vhodné informace.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Parametr** | **Požadavek zadavatele** | **Nabízené řešení** |
| Technické parametry platformy | | |
| Úhlová rychlost | 180° rad·s-1 | [doplní dodavatel] |
| Průměr platformy – monopedální mód | 40 cm | [doplní dodavatel] |
| Úhel plantární flexe/extenze pro terapii hlezna | ± 30° | [doplní dodavatel] |
| Úhel plantární flexe/extenze pro terapii hlezna s umístěnou oporou dolních končetin | ± 18° | [doplní dodavatel] |
| Úhel plantární flexe/extense pro stoj | ± 18° | [doplní dodavatel] |
| Úhel náklon bipedální platformy | ± 18° | [doplní dodavatel] |
| Pasivní varianta pohybu – umožňuje konání předem definovaných pohybů platformy i sedačky | ANO | [doplní dodavatel] |
| Aktivní varianta pohybu platformy a sedačky – vykonává aktivní odpor proti pohybu pacienta | ANO | [doplní dodavatel] |
| Asistovaná varianta pohybu platformy a sedačky – vykonává aktivní dopomoc pohybu pacienta | ANO | [doplní dodavatel] |
| Možnost detekce nechtěné synkinézy hrudním senzorem | ANO | [doplní dodavatel] |
| Rozhraní pro poskytnutí zpětné vazby dotykovou obrazovkou na pohyblivé konstrukci | ANO | [doplní dodavatel] |
| Volně měnitelná velikost platformy v návaznosti na typ terapie – monopedální, bipedální | ANO | [doplní dodavatel] |
| Vnější průměr platformy pro bipedální terapii | 55 cm | [doplní dodavatel] |
| Technické parametry sedačky | | |
| Robotická sedačka pro posturální terapii | ANO | [doplní dodavatel] |
| Možnost pohybu sedačky pro posturální terapii nezávisle na platformě | ANO | [doplní dodavatel] |
| Nosnost zařízení | 150 kg | [doplní dodavatel] |
| Úhel náklonu robotické sedačky v sagitální rovině | ± 13° | [doplní dodavatel] |
| Úhel náklonu robotické sedačky ve frontální rovině | ± 13° | [doplní dodavatel] |
| Ovládací prvek formou bezdrátového tabletu | ANO | [doplní dodavatel] |
| Fixační prvky pro terapii v sedě pro hlezno a koleno | ANO | [doplní dodavatel] |
| Bezpečnostní madla s variací obvodové délky pro terapii ve stoje nebo v sedě | ANO | [doplní dodavatel] |
| Nájezdová rampa s prostorem pro manipulaci s imobilním pacientem | ANO | [doplní dodavatel] |

**Klinický popis zařízení**

Zadavatel požaduje dodání systému, který splňuje výše uvedené parametry z důvodu klinického zaměření pracoviště.

Pro časné zahájení posturální rehabilitace je potřebné disponovat systémem s možností terapie vsedě s různými korekcemi pohybu. Pro tyto účely zadavatel požaduje, aby součástí systému byla druhá integrovaná platforma formou sedačky, která umožňuje velmi jemné pohyby v předem definovaných módech a s možností interakce a sledování stavu pacienta skrze virtuální realitu. Dále zadavatel požaduje propojení s hrudním senzorem, který umožní další zpřesnění terapie a okamžitou zpětnovazebnou kontrolu.

Systém musí umět poskytovat formu nácviku pohybu ze sedu do stoje díky přesnému nastavení sedačky vůči robotické platformě určené pro posturální rehabilitaci ve stoje, a to formou monopedální nebo bipedální, v závislosti na zvolené velikosti platformy.

Systém musí disponovat řadou objektivizačních testů pro vyšetření pacienta v různých pozicích: sed, stoj pro adekvátní nastavení následné terapie.

Pro umožnění terapie imobilním pacientům zadavatel požaduje, aby byl systém konstrukčně řešen s manipulačním prostorem a nájezdovou rampou podél platformy pro stoj.