.......................................... **ZAŁĄCZNIK 1.2**

 *( pieczęć wykonawcy )*

**Zestawienie Parametrów Technicznych oraz Funkcjonalnych wymaganych oraz ocenianych w ramach kryterium numer 2 oraz sposób punktacji**

#### ZADANIE NR 2 – Stół operacyjny z wyposażeniem 1 kpl.

* Nazwa ………………………………..
* Model ………………………………..
* Producent ………………………………..
* Rok produkcji ………………………………..

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **Lp.** | **Opis przedmiotu zamówienia****(parametry wymagane/oceniane)** | **Wartości wymagane/ oceniane** | **Punktacja** | **Treść oferty****(parametry oferowane)\*** |
| **I.** | WYMAGANIA OGÓLNE |  |
|  | Stół operacyjny mobilny na podstawie jezdnej z min. 4 podwójnymi kołami | TAK | Bez punktacji |  |
|  | Koła o średnicy pozwalającej na łatwe manewrowanie stołem oraz transport pacjentaŚrednica w [mm]  | Podać> 110 mm | 0 - 10 |  |
|  | Stół z dodatkowym piątym kołem kierunkowym aktywowanym w celu łatwiejszego manewrowania stołem lub z napędem własnym | TAK | 10 |  |
| NIE | 0 |
|  | Wymiary stołu [cm] długość  | Podać> 195  | 0-5 |  |
| szerokość z szynami bocznymi  | > 55 |  |
|  | Kolumna stołu  | Teleskopowa | Bez punktacji |  |
|  | Pokrycie kolumny stołu. (Dopuszcza się częściowy fartuch gumowy.) | panele ze stalinierdzewnej | 10 |  |
| inne | 0 |
|  | Konstrukcja blatu modułowa pozwalająca na dobór odpowiedniej konfiguracji i długości blatu w zależności od rodzaju zabiegu | TAK | 10 |  |
| NIE | 0 |
|  | Stół blokowany za pomocą centralnego hamulca kół  | TAK | Bez punktacji |  |
|  | Centralny hamulec zamontowany po obu stronach osi długiej stołu. | TAK | 10 |  |
| NIE | 0 |
|  | Możliwość zamiany miejscami segmentu plecowego z nożnym | TAK | 10 |  |
| NIE | 0 |
|  | Poszczególne elementy blatów łączone na zasadzie gniazda wpustowego (np. szybkozłączka, hak, zatrzask, gniazdo-czop), bez dodatkowych manipulacji w innych płaszczyznach oraz bez użycia narzędzi i pokręteł (jedno kliknięcie/osadzenie powinno stanowić bezpieczne połączenie elementów) | TAK | Bez punktacji |  |
|  | Pilot bezprzewodowy ze wskaźnikiem naładowania baterii ładowany bezprzewodowo ładowarce indukcyjnej | TAK | Bez punktacji |  |
|  | Pilot wyposażony w przyciski oznaczone czytelnymi, podświetlanymi piktogramami ułatwiającymi pracę w zacienionej sali operacyjnej | TAK | 10 |  |
| NIE | 0 |
|  | Blat stołu przezierny dla promieniowania RTG – Przystosowany do monitorowania ramieniem C.  | TAK | Bez punktacji |  |
|  | Brak umiejscowienia poprzeczek wzmacniających mogących przesłaniać obraz RTG, dopuszcza się częściową nieprzezierność segmentu przedłużenia pleców. | TAK | 10 |  |
| NIE | 0 |
|  | Blat stołu dzielony | TAK | Bez punktacji |  |
|  | Blat stołu dzielony na min. 4 segmenty:- podgłówek – odłączony, z możliwością podwójnej regulacji kąta ustawienia głowy- segment plecowy- siedzisko z wycięciem ginekologicznym- segment nożny dzielonySekcja nóg 2-dzielna z możliwością odwiedzenia na boki całego podnóżka w zakresie min. 120 ° - 2 szt. | TAK | 20  |  |
| NIE | 0 |
|  | Zakres mechanicznej regulacji segmentów nóg wspomaganej sprężyną gazową  | Podać > -90°/+10° | 0 -5 |  |
|  | Podgłówek regulowany manualnie w dwóch płaszczyznach za pomocą dźwigni odpowiadających za poszczególne osie/płaszczyzny.  | TAK | Bez punktacji |  |
|  | Zakres regulacji podgłówka w zakresie | Podać> -45°/+25° | 0 -5 |  |
|  | Sterowana za pomocą pilota regulacja elektrohydrauliczna następujących ruchów (wg zakresów podanych w poniżej wyspecyfikowanych punktach):- wysokość blatu- regulacja pozycji Trendelenburga/anty-Trenedelenburga- regulacja przechyłów bocznych- regulacja płyty plecowej- pozycja „0” za pomocą jednego przycisku- pozycja flex/reflex- przełączenie trybów: pozycja normalna/odwrócona  | TAK | Bez punktacji |  |
|  | Powrót blatu do pozycji wyjściowej (pozycja „0”) po naciśnięciu i przytrzymaniu jednego przycisku na pilocie | TAK | Bez punktacji |  |
|  | Funkcje ustawienia blatu stołu do pozycji „flex” i „reflex” realizowane za pomocą jednego przycisku lub po wybraniu tej funkcji na pilocie | TAK | Bez punktacji |  |
|  | Regulacja wysokości w zakresie […] cm | Podać> 62 - 110 | 0 -10 |  |
|  | Regulacja nachylenia wzdłużnego (pozycja Trendelenburga, anty-Trendelenburga) w zakresie | Podać> -30° do +30° | 0 -10 |  |
|  | Regulacje nachyleń bocznych w obie strony w zakresie | Podać> -20° do +20° | 0 - 5 |  |
|  | Regulacja nachylenia płyty plecowej w zakresie  | Podać> -40° do +60° | 0 - 5 |  |
|  | Sygnalizacja braku blokady kół przed próbą zmiany ustawień stołu, który nie został wcześniej unieruchomiony | TAK | 5 |  |
| NIE | 0 |
|  | System antykolizyjny, zabezpieczający przed kolizja elementów blatu oraz niepozwalający na uderzenie elementem blatu o podłoże (system zatrzymujący ruch w przypadku możliwego wystąpienia kolizji i informujący o zaistniałej sytuacji) | TAK | Bez punktacji |  |
|  | Czujnik antykolizyjny w kolumnie stołu zabezpieczający przed uszkodzeniem obudowy kolumny w przypadku kolizji z przedmiotami lub elementami wyposażenia znajdującymi się na pokrywie podstawy stołu podczas opuszczania blatu stołu. Czujnik powinien powodować zatrzymanie ruchu stołu w dół w przypadku napotkania przeszkody. | TAK | Bez punktacji |  |
|  | Materace przeciwodleżynowe, demontowalne, odporne na środki dezynfekcyjne, zespalane bezszwową metodą, o grubości […] mm | Opisać > 50 | 0 - 5 |  |
|  | Materac z funkcja pamięci kształtu | TAK | 5 |  |
| NIE | 0 |
|  | Mocowanie materacy do stołu przy pomocysamoprzylepnych pasków żelowych  | TAK | 2 |  |
| Inna metoda mocowania | NIE | 0 |
|  | Dodatkowy panel sterujący umieszczony na kolumnie stołu, odejmowalny umożliwiający sterowanie stołem poza obrębem stołuMożliwość awaryjnej regulacji przechyłów bocznych i wzdłużnych blatu, sekcji pleców oraz wysokości stołu w przypadku awarii głównej pompy elektrycznej lub rozładowania głównego akumulatora za pomocą nożnej pompy hydraulicznej z jednoczesnym wyborem funkcji na awaryjnym panelu na kolumnie stołu | TAK  | 10  |  |
| NIE | 0 |
|  | Zasilanie stołu akumulatorowe wbudowane w stół- wskaźnik stanu naładowania baterii na pilocie | TAK  | Bez punktacji |  |
|  | Szyny sprzętowe ze stali nierdzewnej o przekroju wzdłuż wszystkich segmentów blatu, po obu stronach stołu. | TAK  | Bez punktacji |  |
|  | Możliwość pracy z sieci 230V w trybie awaryjnym | TAK  | 20  |  |
| NIE | 0 |
|  | Dopuszczalne obciążenie stołu […] kg | Podać> 420 | 0 -10 |  |
|  | Max. waga pacjenta umożliwiająca użycie stołu w dowolnym położeniu […] kg | Podać> 320 | 0 -10 |  |
|  | Możliwość włączenia funkcji powolnego startu ruchów stołu do wykorzystania w sytuacjach wymagających bardzo precyzyjnej zmiany ustawień  | TAK | Bez punktacji |  |
|  | **Wyposażenie:** |  |  |  |
|  | Anestezjologiczna podpórka ręki wraz z dwoma pasami mocującymi, o długości min 60 cm, na przegubie kulowym, ustawiana przy pomocy jednej dźwigni z zaciskiem uniwersalnym do mocowania na szynie bocznej stołu - **1 szt.** | TAK | Bez punktacji |  |
|  | Chirurgiczna podpórka ręki do łatwego i szybkiego pozycjonowania ramienia pacjenta w dowolnej pozycji wraz z dwoma pasami mocującymi, regulowana w dowolnym kierunku za pomocą tylko jednego pokrętła, z zaciskiem uniwersalnym do mocowania na szynie bocznej stołu, długa min 45 cm, - **1 kpl.** | TAK | Bez punktacji |  |
|  | Pas mocujący nogi do podpórek Göpel, długość min. 1400 mm – **2 szt.** | TAK | Bez punktacji |  |
|  | Pas mocujący brzuszny regulowany na rzep, długość minimum 1350 mm – **2 szt.** | TAK | Bez punktacji |  |
|  | Pas mocujący podudzie regulowany na rzep – **2 szt.** | TAK | Bez punktacji |  |
|  | Podpórka boczna pleców wraz z uchwytem mocującym do szyny bocznej stołu – **1 szt.** | TAK | Bez punktacji |  |
|  | Zaciski mocujące akcesoria do szyny bocznej stołu – **3 szt.**  | TAK | Bez punktacji |  |
|  | Stolik do operacji ręki, przezierny dla RTG (płyta karbonowa) z materacem antystatycznym, o wymiarach min. 800x500 mm, mocowany do szyny bocznej – **1 szt.**  | TAK | Bez punktacji |  |

Miejscowość ................................ data ........................

 ...................................................

 podpis wykonawcy