

Mobilny robot do rehabilitacji kończyn dolnych szt. 1

Lp.	Opis	Parametry oferowane (podać)
1.	Producent	
2.	Nazwa-model/typ	
3.	Kraj pochodzenia	
4.	Rok produkcji 2023	

Mobilny robot do rehabilitacji kończyn dolnych

Lp.	
1.	Robot umieszczony na podstawie jezdnej z blokadą kół, z uchwytem transportowym
2.	Wysokość podstawy robota umożliwia wsunięcie jej pod standardowe łóżko szpitalne, w celu prowadzenia terapii łóżku pacjenta
3.	Ramię robota siedmioosiowe - posiadające 7 stopni swobody, odtwarzające ruch terapeuty
4.	Szybkołączące umożliwiające mocowanie i demontaż akcesoriów, wyposażone w przyciski: przycisk do mocowania akcesoriów, przycisk do demontażu akcesoriów oraz przycisk do ważenia kończyny i rejestracji ruchu.
5.	Kolorowa dioda LED na ramieniu robota sygnalizująca gotowość do pracy, pierwszy ruch, pauzę, użycie wyłącznika bezpieczeństwa
6.	Tryby pracy: bierny, czynno-bierny oraz czynny
7.	Sterowanie poprzez ekran działający w trybie terapeuty oraz w trybie pacjenta, ekran mocowany na ruchomym ramieniu, umożliwiającym skierowanie ekranu w stronę pacjenta.
8.	Tryb pacjenta umożliwia pacjentowi śledzenie przebiegu ćwiczenia w trakcie terapii
9.	Dźwiękowa sygnalizacja początku i końca ruchu
10.	Wizualizacja graficzna w czasie rzeczywistym ruchów koncentrycznych i ekscentrycznych
11.	Wizualizacja graficzna w czasie rzeczywistym siły w trybie czynnym
12.	Możliwość ustawienia liczby powtórzeń, serii powtórzeń, prędkości ruchu, oporu w trybie czynnym oraz czasu przerwy pomiędzy seriami
13.	Możliwość łączenia 4 różnych rodzajów ruchu w ramach jednej sesji terapeutycznej
14.	Funkcja asysty, pozwalająca na ukończenie ruchu pacjentowi z pomocą robota, w sytuacji gdy pacjent nie będzie w stanie sam ukończyć ruchu, włączana w razie potrzeby
15.	Tworzenie indywidualnych kart pacjenta
16.	Zapis każdej sesji terapeutycznej, tworzenie historii przebiegu terapii dla każdego pacjenta
17.	Wyłącznik dla pacjenta umożliwiający zatrzymanie oraz wznowienie terapii oraz wyłącznik bezpieczeństwa na obudowie robota
18.	Zabezpieczenie w przypadku niespodziewanego ruchu pacjenta – automatyczne zatrzymanie pracy robota
19.	Wyposażenie: mocowania umożliwiające rehabilitację kończyn dolnych w pozycji leżenia na plecach, w pozycji leżenia na boku, w pozycji leżenia na brzuchu.
20.	Zasilanie sieciowe 230 V i awaryjne – bateryjne
21.	Wyrób medyczny