**Załącznik nr 1 do umowy: Opis przedmiotu zamówienia**

**Znak sprawy: ZP/220/97/23**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Lp.** | **Opis parametrów/czynności serwisowych** | **Parametry wymagane** |
| **I. Robot chirurgiczny**  **Typ/model: da Vinci Xi**  **Producent: Intuitive Surgical, USA**  **Nr seryjny: SK 3296**  **Rok produkcji: 2019** | | |
| **1.** | **Wymagane podstawowe czynności serwisowe dla systemu da Vinci Xi** |  |
| 1.1 | Wykonywanie kompleksowych przeglądów technicznych wraz z niezbędnymi materiałami eksploatacyjnymi i materiałami zużywalnymi zgodnie z wymaganiami producenta i z dokumentacją przeglądu | TAK |
| 1.2 | Diagnozowanie błędów, usuwanie usterek oraz likwidowanie szkód powstałych w wyniku naturalnego zużycia części wraz z dostawą części zamiennych | TAK |
| 1.3 | Wykonywanie czynności profilaktycznych w ramach serwisu prewencyjnego | TAK |
| 1.4 | Dokonanie kontroli urządzenia po przeprowadzonej naprawie | TAK |
| 1.5 | Dokumentacja usług serwisowych włącznie z ewentualnym zaleceniem dalszych niezbędnych środków profilaktycznych | TAK |
| 1.6 | Przeprowadzenie środków zapobiegawczych w celu zwiększenia bezpieczeństwa pracy urządzenia | TAK |
| 1.7 | Dostawy oraz instalacja części zamiennych w celu zastąpienia części, które na skutek naturalnych procesów uległy całkowitemu zużyciu lub stały się nieprzydatnymi do dalszej eksploatacji, z wyłączeniem układów zewnętrznych chłodzenia i wentylacji | TAK |
| 1.8 | Zdalna diagnostyka i dostęp do dzienników systemowych (błędów), w czasie rzeczywistym 7/24 przez 365 dni w roku, pozwalająca na proaktywne wykrywanie i usuwanie potencjalnych usterek a także w celu rozwiazania problemów przedoperacyjnych i śródoperacyjnych | TAK |
| 1.9 | Kontrola poprawnego startu sytemu w trybie normalnym | TAK |
| 1.10 | Zgranie i analiza logów systemowych | TAK |
| 1.11. | Uruchomienie procedury testowej DTE (procedura ma na celu sprawdzenie poprawności działania wszystkich podzespołów wykonawczych, kalibracji manipulatorów i manetek sterujących, poprawności pracy hamulców, wyważenia manipulatorów) | TAK |
| 1.12. | Aktualizacja liczników przeglądu w systemie | TAK |
| 1.13. | Uruchomienie całego systemu i przeprowadzenie „test drive” | TAK |
| 1.14. | Wsparcie zespołu klinicznego | TAK |
| 1.15. | Infolinia całodobowa | TAK |
| 1.16 | Aktualizacja oprogramowania systemowego i aplikacyjnego | TAK |
| **2.** | **PSC (wózek pacjenta - ramiona robotyczne) – czynności dodatkowe** |  |
| 2.1. | Kontrola połączeń (sprawdzenie wtyczek, gniazd i integralności przewodów elektrycznych i światłowodów) | TAK |
| 2.2. | Kontrola i czyszczenie filtrów przeciwpyłowych | TAK |
| 2.3. | Kontrola wyświetlacza | TAK |
| 2.4. | Kontrola obecności płynów pod obudową | TAK |
| 2.5. | Kontrola działania lasera | TAK |
| 2.6. | Kontrola wyważenia wózka osi Z i siły trzymania hamulca | TAK |
| 2.7. | Kontrola wózka i sprężyn osi Z | TAK |
| 2.8. | Kontrola kabla potencjometru osi Z | TAK |
| 2.9. | Kontrola przewodów hamulcowych osi Z i przeciwnakrętek | TAK |
| 2.10. | Naciąg linki hamulca osi Z | TAK |
| 2.11. | Kontrola ruchu robota w trybie samodzielnym przy zasilaniu sieciowym | TAK |
| 2.12. | Kontrola ruchu robota w trybie samodzielnym przy zasilaniu bateryjnym | TAK |
| 2.13. | Pomiar bezpieczeństwa elektrycznego | TAK |
| **3.** | **VSC (wózek wizyjny) – czynności dodatkowe** |  |
| 3.1. | kontrola połączeń (sprawdzenie wtyczek, gniazd i integralności przewodów elektrycznych i światłowodów) | TAK |
| 3.2. | Kontrola i czyszczenie filtrów przeciwpyłowych | TAK |
| 3.3. | Kontrola i czyszczenie monitora dotykowego | TAK |
| 3.4. | Kontrola i ewentualna regulacja ramienia monitora | TAK |
| 3.5. | Wymiana generatora ERBE (raz w roku) | TAK |
| 3.6. | Pomiar bezpieczeństwa elektrycznego | TAK |
| 3.7. | SSC (konsola chirurga) | TAK |
| 3.8. | Kontrola połączeń (sprawdzenie wtyczek, gniazd i integralności przewodów elektrycznych i światłowodów) | TAK |
| 3.9. | Kontrola i czyszczenie filtrów przeciwpyłowych | TAK |
| 3.10. | Kontrola zespołu wózka podnośnego wizjera 3D pod kątem ruchu zerowego | TAK |
| 3.11. | Kontrola mechanizmu sterowania i hamulca | TAK |
| 3.12. | Kontrola i czyszczenie soczewek wizjera 3D | TAK |
| 3.13. | Kontrola, czyszczenie i kalibracja ekranu dotykowego konsoli | TAK |
| 3.14. | Kontrola działania ustawień ergonomicznych konsoli | TAK |
| 3.15. | Kontrola działania ustawień ergonomicznych konsoli | TAK |
| 3.16. | Założenie testowego użytkownika, przypisanie ustawień do użytkownika, kontrola działania, skasowanie użytkownika testowego | TAK |
| 3.17. | Pomiar bezpieczeństwa elektrycznego | TAK |
| **II. Stół operacyjny**  **Typ/model: TruSystem 7000dv**  **Producent: Trumpf Medical**  **Nr seryjny: 107650863**  **Rok produkcji: 2019** | | |
| **1.** | **Wymagane czynności serwisowe dla stołu** |  |
| 1.1. | Wykonywanie kompleksowych przeglądów technicznych wraz z niezbędnymi materiałami eksploatacyjnymi i materiałami zużywalnymi zgodnie z wymaganiami producenta i z dokumentacją przeglądu | TAK |
| 1.2. | Pomiar bezpieczeństwa elektrycznego | TAK |
| 1.3. | Diagnozowanie błędów, usuwanie usterek oraz likwidowanie szkód powstałych w wyniku naturalnego zużycia części wraz z dostawą oryginalnych części zamiennych | TAK |
| 1.4. | Dokonanie kontroli urządzenia po przeprowadzonej naprawie | TAK |
| **III. Insuflator**  **Typ/model: PneumoClear FM300**  **Producent: IStryker**  **Nr seryjny: 1911CE0683**  **Rok produkcji: 2019** | | |
| **1.** | **Wymagane czynności serwisowe dla insuflatora** |  |
| 1.1. | Wykonywanie kompleksowych przeglądów technicznych wraz z niezbędnymi materiałami eksploatacyjnymi i materiałami zużywalnymi zgodnie z wymaganiami producenta i z dokumentacją przeglądu | TAK |
| 1.2. | Pomiar bezpieczeństwa elektrycznego | TAK |
| 1.3. | Diagnozowanie błędów, usuwanie usterek oraz likwidowanie szkód powstałych w wyniku naturalnego zużycia części wraz z dostawą oryginalnych części zamiennych | TAK |
| 1.4. | Dokonanie kontroli urządzenia po przeprowadzonej naprawie | TAK |