

Nr sprawy D25M/251/N/21-44rj/22

Gdynia, dnia 28.06.2022r.

**Wykonawcy biorący
udział w postępowaniu**

Dotyczy postępowania o udzielenie zamówienia publicznego na „**Zakup robota chirurgicznego na potrzeby Szpitala Morskiego im. PCK w Gdyni**”

Szpital Pomorskie Sp. z o. o. (dalej Zamawiający), na podstawie art. 135 ust. 2 oraz 137 ust. 1 ustawy z dnia 11 września 2019 r. Prawo zamówień publicznych (t. j. Dz. U. z 2019 r. poz. 2019 z późn. zm.) udziela następujących odpowiedzi na pytania Wykonawców:

Pytanie 1 – dotyczy ZAŁĄCZNIKA NR 1 część B DO SWZ

Czy Zamawiający zezwoli na zaoferowanie poniższego rozwiązania tak aby zaistniało zjawisko zdrowej konkurencji a tym samym wpłynie to na konkurencyjność składanych ofert ?

	
Model	
Rok produkcji	 nie starszy niż 2021, fabrycznie nowy
Kraj pochodzenia	
PARAMETRY TECHNICZNE I INNE WARUNKI:		
Zakres zastosowań robota chirurgicznego to minimum: Urologia Ginekologia Chirurgia kolorektalna Torakochirurgia	TAK	Opisać i wskazać certyfikację/walidację w dokumentach producenta:

Szpital Pomorskie Sp. z o.o.

ul. Powstania Styczniowego 1, 81-519 Gdynia | tel. + 48 58 72 60 119; fax +48 58 72 60 332
Sąd Rejonowy Gdańsk-Północ w Gdańsku, VIII Wydział Gospodarczy KRS 0000492201
| kapitał zakładowy: 175 874 500,00 zł

NIP 586 22 86 770 | REGON 190 14 16 12 | Bank PKO BP S.A. nr 68 1440 1084 0000 0000 0011 0148
e-mail: sekretariat@szpitalpomorskie.eu | szpitalpomorskie.eu

Zestaw robota chirurgicznego składający się z następujących elementów: 1. Konsola chirurgiczna – 1szt. 2. Ramiona narzędziowe – 3 szt 3. Ramię wizyjne 4. Wyposażenie do zabiegów zestawu robota chirurgicznego		TAK	Opisać:
KONSOLA CHIRURGICZNA – 1 szt.			
1.	Konsola chirurgiczna mobilna na podstawie jezdnej, z blokadą.	TAK	
	Funkcja zapewniająca transmisję ruchów rąk operatora do ramion robotycznych, z możliwością skalowania ruchu narzędzi oraz funkcją redukcji drgań w celu zminimalizowania naturalnego drżenia rąk i przypadkowych ruchów ręki operatora. <i>(funkcjonalność wymagana bez względu na sposób technicznego osiągnięcia wymaganej funkcjonalności, z zastrzeżeniem, że <u>skalowanie narzędzi odbywać się będzie co najmniej w trzech trybach.</u>)</i>	TAK	Należy podać liczbę trybów skalowania narzędzi i opisać:
2.	Funkcja umożliwiająca sterowanie narzędziami chirurgicznymi oraz kamerą endoskopową 3D <i>Wymagane bez względu na sposób technicznego osiągnięcia wymaganej funkcjonalności, z zastrzeżeniem:</i>	TAK	
3.	Funkcja umożliwiająca sterowanie ustawieniami systemu elektrochirurgii (co najmniej w zakresie: trybu i/lub efektu) z poziomu konsoli chirurgicznej	TAK	
4.	Funkcja włączania i wyłączania wizualizacji znacznika ICG (obrazowanie fluorescencyjne) za	TAK	

	pomocą osobnego systemu dostarczonego przez Oferenta		
5.	Wykaz istotnych elementów składowych konsoli: - manetki sterujące (lewa i prawa), - pulpit sterujący (lewy i prawy), - ekran	TAK	
6.	Manetki sterujące odzwierciedlające faktyczne ruchy rąk operatora umożliwiające chirurgowi sterowanie narzędziami oraz kamerą endoskopową wewnątrz ciała pacjenta. z zachowaniem kierunku ruchu, tj. ruch ręki operatora w prawo, powoduje ruch narzędzia w prawo, ruch ręki operatora w lewo powoduje ruch narzędzia w lewo, obrót manetki powoduje obrót przegubowy/artykulacyjny narzędzia zgodny z ruchem ręki operatora.	TAK	
7.	Pulpity sterujące lewy i prawy – umieszczone po obu stronach podłokietnika konsoli chirurgicznej umożliwiające co najmniej: - wyłączenie awaryjne, - regulację parametrów ergonomicznych stanowiska, zapewniających operatorom o różnej budowie ciała komfort pracy podczas zabiegów .	TAK	
8.	<p>Obrazowanie na ekranie 3D do wyboru:</p> <p>a) dostarczająca dwa niezależne obrazy do prawego i lewego oka operatora – tworzące obraz stereoskopowy (3D) pola operacyjnego z możliwością wyświetlania obrazu 2D,</p> <p>b) Wyświetla w polu widzenia operatora komunikaty oraz ikony z informacjami o stanie systemu.</p>	<p>Tworząca obraz 3D NIE* – 0 pkt TAK* – 10 pkt *- niepotrzebne skreślić</p> <p>Tworząca obraz stereoskopowy 3D wraz z maksymalnie dwoma obrazami pomocniczymi (ze źródeł zewnętrznych np.: USG). NIE* – 0 pkt TAK* – 20 pkt *- niepotrzebne skreślić</p>	<p>Opisać z uwzględnieniem wymogu granicznego i parametrów ocenianych jeśli są zaoferowane:</p>

9.	Funkcja konsoli chirurgicznej, która umożliwia operatorowi przeniesienie wzroku z pola operacyjnego w przestrzeń sali operacyjnej, bez konieczności wyzwalania rąk z manetek sterujących, z zachowaniem stałej, niezmienniej pozycji narzędzi wewnątrz ciała pacjenta w celu uniknięcia niezamierzonych niekontrolowanych ruchów narzędzi w ciele pacjenta.	TAK	
10.	Obraz pola chirurgicznego w polu widzenia chirurga 3D z zastosowania okularów 3D (polaryzowanych lub aktywnych)	TAK	
11.	Zintegrowany z konsolą chirurgiczną panel służący operatorowi wybieraniu funkcji konsoli, co najmniej w zakresie: a) wyświetlenia informacji o narzędziach i endoskopie; b) przypisania narzędzi do określonej konfiguracji rąk oraz nóg; c) sterowania ustawieniami manetek: wysprzężenia manetek, skalowania ruchu, przypisania manetek do wskazanej ręki operatora; d) pozycjonowanie endoskopu i sterowania jego funkcjami; e) sterowania ustawieniami obrazu i dźwięku oraz zapisu; f) sterowania funkcjonalnościami: wybór obrazu na konsoli chirurgicznej - 2D/3D g) sterowania danymi konta	TAK	

	użytkownika konsoli chirurgicznej;		
12.	Konsola chirurgiczna	Z możliwości integracji z drugą konsolą (nie stanowiącą przedmiotu zamówienia) umożliwiającą współpracę operatorów każdej z konsol, polegającą na możliwości przekazania uprawnień zarządzania wszystkimi dostępnymi narzędziami oraz endoskopem. NIE* – 0 pkt TAK* – 20 pkt *- niepotrzebne skreślić	
WÓZEK Z RAMIONAMI ROBOTYCZNYMI – 1 szt.			
13.	Narzędziowe ramiona robotyczne mobilne , modułarne pozwalające na zakres obrotu	360-539 stopni* – 0 pkt. 540 i więcej stopni* – 10 pkt. *- niepotrzebne skreślić	Opisać:
14.	Przeguby nastawcze służące do ustawiania ramion na platformie operacyjnej w celu ustalenia punktu centralnego. (każde ramie osobny punkt centralny)	TAK	
15.	Ramiona robotycznie z 3 przegubami umożliwiające swobodną konfigurację ustawień portów przy pacjencie	TAK	

16.	Ramiona robotyczne współpracujące z artykulacyjnymi narzędziami chirurgii robotycznej a) Artykulacyjne monopolarne narzędzia elektrochirurgiczne co najmniej 2 typy b) Artykulacyjne bipolarne narzędzia elektrochirurgiczne co najmniej 1 typ c) Artykulacyjne graspery co najmniej 1	TAK	
17.	Ramiona robotyczne współpracujące z artykulacyjnymi i specjalistycznymi narzędziami chirurgii robotycznej Narzędzia posiadające certyfikat CE.	TAK	
18.	Endoskop możliwość osadzenia endoskopu chirurgii robotycznej w każdym miejscu wokół pacjenta	TAK	
19.	Endoskop - możliwość wyboru optyki 0 st i 30 st.	TAK	
20.	Endoskop - możliwość sterowania funkcjami endoskopu (ustawienia kąta widzenia, horyzontu, z poziomu głowicy kamery endoskopu zainstalowanego w ramieniu robotycznym	TAK	
SYSTEM WIZYJNY – 1 szt.			
21.	System wizyjny – współpracujący z konsolą	TAK	
22.	System wizyjny - wyposażony co najmniej w: a) tor wizyjny o wysokiej rozdzielczości HD; b) głowicę kamery o 10 krotnym	TAK	

	<p>powiększeniu optycznym 3D, z endoskopem z końcówką prostą (0 stopni) i endoskopem z kątem patrzenia (30 stopni)</p> <p>c) źródło światła</p> <p>d) monitor minimum 21" wyświetlający obraz z endoskopu</p> <p>e) panel sterujący na ekranie monitora- umożliwiający regulację co najmniej:</p> <ul style="list-style-type: none"> - ustawienia parametrów obrazu pola operacyjnego, - sterowanie parametrami endoskopu i konfiguracja sygnałów wideo i audio, <p>f) możliwość sterowania sygnałami na zewnątrz do monitorów zewnętrznych i źródeł streamingowych realizowana za pomocą monitora konsoli</p>		
23.	<p>Układ sterowania kamery - podłączony do kamery za pomocą pojedynczego przewodu</p>	TAK	
<p>WYPOSAŻENIE ZESTAWU ROBOTA CHIRURGICZNEGO</p>			

24.	Zestaw narzędzi i akcesoriów posiadających certyfikat CE do wykonania 250 zabiegów z zakresu: Urologii, Ginekologii, Chirurgii kolorektalnej, Torakochirurgii (wielorazowe narzędzia chirurgiczne z głowicą przegubową / artykulacyjną: dostępne narzędzia zgodnie z wymaganiami powyżej, trokary współpracujące z ramionami robotycznymi, obłożenia jednorazowe ramion i kolumny, kable mono-bipolarne, uszczelki jednorazowe, osłony nożyc monopolarnych)	TAK	
25.	System elektrochirurgii	TAK	Podać producenta, typ i opisać:
26.	Wykonawca na czas obowiązywania umowy udostępni trenażer służący do nauki i do oceny sprawności manualnej operatorów, według wcześniej ustalonego harmonogramu.	TAK	Podać producenta, typ:

Odpowiedź: Zamawiający przy tak skonstruowanym wniosku o wyjaśnienie treści SWZ, nie jest w stanie się do niego jednoznacznie odnieść, albowiem Pytający przedstawił pełną specyfikację techniczną swojego produktu bez odniesienia się do załączonego do SWZ zestawienia parametrów poprzez wskazanie konkretnych parametrów, które miałyby być zmodyfikowane w stosunku do pierwotnego opisu SWZ.

**WSZYSTKIE WPROWADZONE ZMIANY STAJĄ SIĘ INTEGRALNĄ CZĘŚCIĄ SWZ I ZASTĘPUJĄ LUB UZUPEŁNIAJĄ
ZAPISY SWZ W ODPOWIEDNIM ZAKRESIE.**

Z poważaniem

Beata Martyn-Mrozowska

Przewodnicząca Komisji Przetargowej


DYREKTOR
DS. ZAMÓWIEŃ PUBLICZNYCH I IT
mgr Beata Martyn-Mrozowska

Szpitala Pomorskie Sp. z o.o.

ul. Powstania Styczniowego 1, 81-519 Gdynia | tel. + 48 58 72 60 119; fax +48 58 72 60 332
Sąd Rejonowy Gdańsk-Północ w Gdańsku, VIII Wydział Gospodarczy KRS 0000492201
| kapitał zakładowy: 175 874 500,00 zł

NIP 586 22 86 770 | REGON 190 14 16 12 | Bank PKO BP S.A. nr 68 1440 1084 0000 0000 0011 0148
e-mail: sekretariat@szpitalepomorskie.eu | szpitalepomorskie.eu

