

TEKNİK ŞARTNAME

- 1- CİHAZIN MONTAJ DEMONTAJ VE NAKLİYE İŞLEMİNİ YAPACAK OLAN FİRMA TEK YETKİ BELGESİNİ TEKLİF İLE BİRLİKTE İDAREYE SUNACAKTIR.
- 2- CİHAZIN DEMONTAJI YAPILMADAN ÖNCE HASTANE PERSONELİ REFAKATİNDE CİHAZ ÇALIŞTIRILACAK VE CİHAZIN MONTAJI YAPILDIKTAN SONRA TEKRAR ÇALIŞTIRILIP SAGLAM BİR ŞEKİLDE TESLİM ALINACAKTIR.
- 3- CİHAZIN TAŞIMA İŞLEMİ YÜKLENİCİ İLE HASTANE İDARESİ TARAFINDAN KARARLAŞTIRILIP PLANLANARAK GÜN VE SAATLERİ BELİRLENECEKTİR.
- 4- TAŞIMA İŞLEMİ YAPILMADAN YÜKLENİCİ HASTANE İDARESİNİN BELİRLLEDİĞİ PERSONELLE YERİNDE KEŞİFTE BULUNMALIDIR.
- 5- HASTANE İŞLEYİŞİNİN AKSAMAMASI NEDENİYLE EN FAZLA 2 GÜN İÇERİSİNDE TAŞIMA İŞLEMİ TAMAMLANMALIDIR.
- 6- MEVCUT İŞTE ÇALIŞACAK OLAN PERSONELLERİN TÜM YEME, İÇME, KONAKLAMA VE ULAŞIM GİDERLERİ YÜKLENİCİYE AİTTİR.
- 7- DEMONTAJ VE MONTAJ İŞLEMİNDE KULLANILACAK OLAN ARAÇ GEREÇLER VE FİTTİNG MALZEMELER YÜKLENİCİYE AİTTİR.

Fzt. İhsan KARABULUT



ROBOTİK YÜRÜME CİHAZI YILLIK BAKIM, ONARIM, KALİBRASYON TEKNİK ŞARTNAMESİ

1. Cihazın görsel ve işitsel kontrolü yapılmalıdır.
2. Cihazın mekanik kontrolleri yapılmalıdır.
3. Cihazın bant sistemi kontrolü yapılmalıdır.
4. Cihazın Görsel Motivasyon Sistemi kontrolü yapılmalıdır.
5. Cihazın karşı ağırlık sistemi mekanik kontrolü yapılmalıdır.
6. Cihazın bacak mekanizması sistemi mekanizma içi kontrolü yapılmalıdır.
7. Cihazın bacak mekanizması sistemi mekanizma cihaz bağlantı kontrolü yapılmalıdır.
8. Cihazın hasta ileri-geri vinç sistemi mekanik kontrolü yapılmalıdır.
9. Cihazın hasta vinci halat kontrolü yapılmalıdır.
10. Cihazın kolçak sistemi mekanik kontrolü yapılmalıdır.
11. Cihazın vinç kontrollü acil boşaltma sistemi mekanik kontrolü yapılmalıdır.
12. Cihazın bant sistemi elektronik kontrolü, hız senkronizasyonu ve kalibrasyonu yapılmalıdır.
13. Cihazın karşı ağırlık sistemi elektronik kontrolü, ölçüm senkronizasyonu ve kalibrasyonu yapılmalıdır.
14. Cihazın hasta ağırlık sistemi elektronik kontrolü, kuvvet senkronizasyonu ve kalibrasyonu yapılmalıdır.
15. Cihazın bacak mekanizması sistemi elektronik kontrolü, kuvvet sensörleri kontrolü, senkronizasyonu ve kalibrasyonu yapılmalıdır.
16. Cihazın operatör bilgisayar yazılım, genel kontrolü yapılmalıdır.
17. Cihazın görsel motivasyon sistemi bilgisayar yazılım, genel kontrolü yapılmalıdır.
18. Cihazın yazılımında bacak mekanizması eklem hareketleri açışal kontrolü, senkronizasyonu ve kalibrasyonu yapılmalıdır.
19. Cihazın yazılımında uzaktan erişim, yedekleme fonksiyonlarının kontrolü yapılmalıdır.
20. Cihazın yazılımındaki tüm hasta güvenlik fonksiyonlarının kontrolü yapılmalıdır.
21. İstekli TSE 12426 Hizmet Yeterlilik Belgesine sahip olmalıdır.
22. İstekli adına cihazlara müdahale edecek (bakım-onarım) teknik eleman, ilgili cihaza yönelik eğitim almış ve gerekli (bakım-onarım) sertifikalara sahip olmalıdır.
23. İstekli sözleşmenin başlangıcından bitişine kadar cihaz için %95 aktif çalışma süresi garanti etmelidir.

İhsan KARABULUT

Mehmet Akif İnan
Eğitim ve Araştırma Hastanesi
Fizyoterapist