



Poznań, 14.02.2023 r.

ADZP-381-04/23

**Wykonawcy biorący udział w postępowaniu  
o udzielenie zamówienia publicznego**

**Odpowiedzi na zapytania w sprawie SWZ**

Zamawiający, działając na podstawie art. 135 ust. 2 ustawy z dnia 11 września 2019 roku Prawo zamówień publicznych (t.j. Dz. U. z 2022 poz.1710 z późn. zm.), prowadzonym w trybie przetargu nieograniczonego w przedmiocie: **"Zakup robota medycznego wraz z oprzyrządowaniem (narzędziami), szkoleniami dla Oddziału Urologicznego i Onkologii Urologicznej oraz Oddziału Położniczo-Ginekologicznego przy ul. Jarochowskiego 18 w Poznaniu"** udostępnia poniżej treść zapytań do Specyfikacji Warunków Zamówienia (zwanej dalej "SWZ") wraz z wyjaśnieniami.

Zamawiający niniejszym udziela odpowiedzi na zadane pytania:

**PYTANIE 1**

**Dotyczy : Załącznik 3 – Parametry techniczne  
SYSTEM ROBOTOWY**

Zestaw robota chirurgicznego składający się z następujących elementów:

1. Konsola chirurgiczna – 1szt.
2. Wózek z ramionami robotycznymi – 1szt.
3. System wizyjny– 1 szt.
4. Wyposażenie zestawu robota chirurgicznego

**Czy Zamawiający dopuści zmianę zapisu na poniższy?**

Zestaw robota chirurgicznego składający się z następujących elementów:

1. Konsola chirurgiczna – 1szt.
2. Wózki z ramionami robotycznymi – 1 - 4szt.
3. System wizyjny zinterowany w konsoli i ramionach 1 szt.
4. Wyposażenie zestawu robota chirurgicznego

**ODPOWIEDŹ: Zamawiający nie dopuszcza.**

**PYTANIE 2**

**Dotyczy : Załącznik 3 – Parametry techniczne  
KONSOLA CHIRURGICZNA – pkt.4**

Konsola umożliwiająca sterowanie ustawieniami systemu elektrochirurgii (co najmniej w zakresie: mocy, trybu i/lub efektu) z poziomu konsoli chirurgicznej z możliwością zapamiętania przez konsolę chirurgiczną co najmniej 3 typów ustawień dla narzędzi elektrochirurgicznych

**Czy Zamawiający dopuści zmianę zapisu na poniższy?**

Konsola umożliwiająca sterowanie ustawieniami systemu elektrochirurgii (co najmniej w zakresie: mocy, trybu i/lub efektu) z poziomu konsoli chirurgicznej z możliwością zapamiętania przez konsolę chirurgiczną co najmniej 3 typów ustawień dla narzędzi elektrochirurgicznych lub zaproponowanie rozwiązania alternatywnego w postaci generatora do

elektrochirurgii, który może być zlokalizowany w dowolnym miejscu na Sali operacyjnej np. obok konsoli operatora”.

**ODPOWIEDŹ: Zamawiający nie dopuszcza.**

#### **PYTANIE 3**

**Dotyczy : Załącznik 3 – Parametry techniczne**

##### **KONSOLA CHIRURGICZNA – pkt.5**

Funkcja włączania i wyłączania wizualizacji znacznika ICG (obrazowanie fluorescencyjne) przełączenie przez operatora konsoli chirurgicznej za pomocą manetek sterujących

**Czy Zamawiający dopuści zmianę zapisu na poniższy?**

Funkcja włączania i wyłączania wizualizacji znacznika ICG (obrazowanie fluorescencyjne) przełączenie przez operatora konsoli chirurgicznej za pomocą manetek sterujących lub zaproponowanie równoważnego rozwiązania w postaci dostarczenia zewnętrznego urządzenia do wizualizacji ICG ( obrazowanie fluorescencyjne)”.

**ODPOWIEDŹ: Zamawiający nie dopuszcza.**

#### **PYTANIE 4**

**Dotyczy : Załącznik 3 – Parametry techniczne**

##### **KONSOLA CHIRURGICZNA – pkt. 6**

Wykaz istotnych elementów składowych konsoli:

- a) manetki sterujące (lewa i prawa),
- b) pulpit sterujący (lewy i prawy),
- c) przeglądarka stereoskopowa,
- d) ekran dotykowy,
- e) panel przełączników nożnych

**Czy Zamawiający dopuści zmianę zapisu na poniższy?**

Wykaz istotnych elementów składowych konsoli:

- a) manetki sterujące (lewa i prawa),
- b) pulpit sterujący (lewy i prawy),
- c) przeglądarka stereoskopowa lub monitor 3D
- d) ekran dotykowy,
- e) panel przełączników nożnych lub zaproponowanie równoważnego rozwiązania w postaci przeniesienia funkcjonalności pedałów nożnych do manetek ręcznych

**ODPOWIEDŹ: Zamawiający dopuszcza.**

#### **PYTANIE 5**

**Dotyczy : Załącznik 3 – Parametry techniczne**

##### **KONSOLA CHIRURGICZNA – pkt. 8**

Pulpity sterujące lewy i prawy – umieszczone po obu stronach podłokietnika konsoli chirurgicznej umożliwiające co najmniej:

- a) włączenie zasilania,
- b) wyłączenie awaryjne,
- c) regulację parametrów ergonomicznych stanowiska, zapewniających operatorom o różnej budowie ciała komfort pracy podczas zabiegów.

**Czy Zamawiający dopuści zmianę zapisu na poniższy?**

Pulpity sterujące lewy i prawy – umieszczone po obu stronach podłokietnika konsoli chirurgicznej umożliwiające co najmniej:

- a) włączenie zasilania lub zaproponowanie równoważnego rozwiązania włączenia zasilania w dowolnym miejscu na konsoli,
- b) wyłączenie awaryjne,
- c) regulację parametrów ergonomicznych stanowiska, zapewniających operatorom o różnej budowie ciała komfort pracy podczas zabiegów

**ODPOWIEDŹ: Zamawiający nie dopuszcza.**

#### **PYTANIE 6**

**Dotyczy : Załącznik 3 – Parametry techniczne  
KONSOLA CHIRURGICZNA – pkt. 9**

Panel przełączników nożnych – umieszczony u podstawy konsoli chirurgicznej, umożliwiający co najmniej:

- a) sterowanie kamerą,
- b) przełączanie ramion,
- c) włączanie i wyłączanie głównych sterowników ramion i narzędzi chirurgicznych (sprzęgło)
- d) sterowanie urządzeniami elektrochirurgicznymi (aktywacja koagulacji mono i bipolarnej)

**Czy Zamawiający dopuści zmianę zapisu na poniższy?**

Panel przełączników nożnych – umieszczony u podstawy konsoli chirurgicznej, lub sterowanie za pomocą manetek ręcznych umożliwiający co najmniej:

- a) sterowanie kamerą,
- b) przełączanie ramion,
- c) włączanie i wyłączanie głównych sterowników ramion i narzędzi chirurgicznych (sprzęgło)
- d) sterowanie urządzeniami elektrochirurgicznymi (aktywacja koagulacji mono i bipolarnej).

**ODPOWIEDŹ: Zamawiający nie dopuszcza.**

#### **PYTANIE 7**

**Dotyczy : Załącznik 3 – Parametry techniczne  
KONSOLA CHIRURGICZNA – pkt.10**

Przeglądarka stereoskopowa:

- a) dostarczająca dwa niezależne obrazy do prawego i lewego oka operatora – tworzące obraz stereoskopowy (3D) pola operacyjnego z możliwością wyświetlania obrazu 2D,
- b) Wyświetlająca w polu widzenia operatora komunikaty oraz ikony z informacjami o stanie systemu

**Czy Zamawiający dopuści zmianę zapisu na poniższy?**

Przeglądarka stereoskopowa:

- a) dostarczająca dwa niezależne obrazy do prawego i lewego oka operatora – tworzące obraz stereoskopowy (3D) pola operacyjnego z możliwością wyświetlania obrazu 2D lub zaproponowanie równoważnego rozwiązania wytwarzania obrazu 3D na monitorze przy użyciu okularów 3D
- b) Wyświetlająca w polu widzenia operatora komunikaty oraz ikony z informacjami o stanie systemu.

**ODPOWIEDŹ: Zamawiający nie dopuszcza.**

#### **PYTANIE 8**

**Dotyczy : Załącznik 3 – Parametry techniczne  
KONSOLA CHIRURGICZNA – pkt.12**

Obraz pola chirurgicznego w polu widzenia chirurga 3D bez zastosowania okularów 3D (polaryzowanych lub aktywnych)

**Czy Zamawiający dopuści zmianę zapisu na poniższy?**

Obraz pola chirurgicznego w polu widzenia chirurga 3D.

**ODPOWIEDŹ: Zamawiający nie dopuszcza.**

#### **PYTANIE 9**

**Dotyczy : Załącznik 3 – Parametry techniczne  
KONSOLA CHIRURGICZNA – pkt.13**

Zintegrowany z konsolą chirurgiczną panel dotykowy (touchpad) 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: wysprężenia manetek, skalowania ruchu, przypisania manetek do wskazanej ręki operatora;
- d) programowania przez operatora wartości energii dostarczonej do narzędzi;
- e) pozycjonowanie endoskopu i sterowania jego funkcjami;
- f) sterowania ustawieniami obrazu i dźwięku oraz zapisu;
- g) sterowania funkcjonalnościami sygnałów zewnętrznych (co najmniej: obrazu z USG, CT, kamer zewnętrznych);
- h) sterowania funkcjonalnościami: skalowania ruchu, cyfrowego powiększenia obrazu, sterowaniem odległości roboczej, telestracji i sposobu wyświetlania obrazu na konsoli chirurgicznej - 2D/3D);
- i) sterowania danymi konta użytkownika konsoli chirurgicznej;
- j) w przypadku integracji z drugą konsolą chirurgiczną - przekazywania drugiemu operatorowi kontroli nad narzędziami oraz endoskopem, sterowanie wirtualnym wskaźnikiem

**Czy Zamawiający dopuści możliwość zaoferowania poniższych parametrów?**

Wszelkie funkcje sterowane za pomocą manetek i na ekranie monitora.

**ODPOWIEDŹ: Zamawiający nie dopuszcza.**

**PYTANIE 10**

**Dotyczy : Załącznik 3 – Parametry techniczne**

**WÓZEK Z RAMIONAMI ROBOTYCZNYMI – pkt.15**

Wózek z ramionami robotycznymi mobilny, pojedynczy wózek wyposażony w: kolumnę z przegubami nastawczymi, czterema uniwersalnymi ramionami robotycznymi zamocowanymi do pojedynczej kolumny- zapewniający ruchy narzędzi chirurgicznych realizowane przez zagięcie kątowe/artykulację końcówek narzędzi chirurgicznych.

**Czy Zamawiający dopuści zmianę zapisu na poniższy?**

Wózek z ramionami robotycznymi mobilny, pojedynczy wózek wyposażony w: kolumnę z przegubami nastawczymi, czterema uniwersalnymi ramionami robotycznymi zamocowanymi do pojedynczej kolumny- zapewniający ruchy narzędzi chirurgicznych realizowane przez zagięcie kątowe/artykulację końcówek narzędzi chirurgicznych lub

Mobilne pojedyncze wózki wyposażone w: kolumnę z przegubami nastawczymi, czterema ramionami robotycznymi zamocowanymi na mobilnych cokołach- zapewniający ruchy narzędzi chirurgicznych realizowane przez zagięcie kątowe/artykulację końcówek narzędzi chirurgicznych.

**ODPOWIEDŹ: Zamawiający nie dopuszcza.**

**PYTANIE 11**

**Dotyczy : Załącznik 3 – Parametry techniczne**

**WÓZEK Z RAMIONAMI ROBOTYCZNYMI – pkt.16**

Napęd elektryczny wózka umożliwiający sterowanie ruchem podczas transportu oraz dokowania

**Czy Zamawiający dopuści zmianę zapisu na poniższy?**

Napęd elektryczny lub ręczny wózka umożliwiający sterowanie ruchem podczas transportu oraz dokowania.

**ODPOWIEDŹ: Zamawiający nie dopuszcza.**

**PYTANIE 12**

**Dotyczy : Załącznik 3 – Parametry techniczne**

**WÓZEK Z RAMIONAMI ROBOTYCZNYMI – pkt.17**

Kolumna robotyczna z możliwością co najmniej obrotu ramion kolumny względem osi pionowej i poziomej, z systemem laserowym umożliwiającym ustalanie centralnego punktu dokowania

**Czy Zamawiający dopuści zmianę zapisu na poniższy?**

Kolumna robotyczna z możliwością co najmniej obrotu ramion kolumny względem osi pionowej i poziomej, z systemem umożliwiającym ustalanie centralnego punktu dokowania.

**ODPOWIEDŹ: Zamawiający nie dopuszcza.**

#### **PYTANIE 13**

**Dotyczy : Załącznik 3 – Parametry techniczne**

##### **WÓZEK Z RAMIONAMI ROBOTYCZNYMI – pkt.20**

Ramiona robotyczne współpracujące z artikulacyjnymi narzędziami chirurgii robotycznej

- a) Artikulacyjne monopolarne narzędzia elektrochirurgiczne co najmniej 3 typy – TAK
- b) Artikulacyjne bipolarne narzędzia elektrochirurgiczne co najmniej 3 typy – TAK
- c) Artikulacyjne graspery co najmniej 4 typy - TAK
- d) Artikulacyjne imadło – minimum 2 typy- TAK

**Czy Zamawiający dopuści zmianę zapisu na poniższy?**

Ramiona robotyczne współpracujące z artikulacyjnymi narzędziami chirurgii robotycznej

- a) Artikulacyjne monopolarne narzędzia elektrochirurgiczne co najmniej 3 typy – TAK
- b) Artikulacyjne bipolarne narzędzia elektrochirurgiczne co najmniej 1 typ – TAK
- c) Artikulacyjne graspery co najmniej 2 typy - TAK
- d) Artikulacyjne imadło – minimum 1 typ- TAK

**ODPOWIEDŹ: Zamawiający nie dopuszcza.**

#### **PYTANIE 14**

**Dotyczy : Załącznik 3 – Parametry techniczne**

##### **WÓZEK Z RAMIONAMI ROBOTYCZNYMI – pkt.21**

Ramiona robotyczne współpracujące z artikulacyjnymi i specjalistycznymi narzędziami chirurgii robotycznej

- a) Jednorazowe sterylne, artikulacyjne narzędzie bipolarne chirurgii robotycznej do uszczelniania i cięcia naczyń krwionośnych do średnicy 7mm, chwytania i dysekcji – TAK
  - b) Jednorazowy sterylny, artikulacyjny stapler chirurgii robotycznej, z prostą końcówką bransz - o długości szycia (45 lub 60 mm) wraz z możliwością wyboru kompletu magazynków sześciorzędowych zszywek o wysokości (w przedziale 2,5mm-4,6mm). - TAK
  - c) Wielorazowa artikulacyjna klipsownica Medium-Large, Large lub Mała. - TAK
- Jednorazowe sterylne Klipsy nie stanowią przedmiotu zamówienia
- d) Dostarczenie Zamawiającemu 10 szt narzędzi zaawansowanych ( do wyboru Zamawiającego).

Narzędzie posiadające certyfikat CE na dzień składania ofert.

**Czy Zamawiający dopuści zmianę zapisu na poniższy?**

Ramiona robotyczne współpracujące z artikulacyjnymi i specjalistycznymi narzędziami chirurgii robotycznej

- a) Jednorazowe sterylne, artikulacyjne narzędzie bipolarne chirurgiczne do uszczelniania i cięcia naczyń krwionośnych do średnicy 7mm, chwytania i dysekcji – TAK
- b) Jednorazowy sterylny, artikulacyjny stapler chirurgiczny, z prostą końcówką bransz – o długości szycia (45 lub 60 mm) wraz z możliwością wyboru kompletu magazynków sześciorzędowych zszywek o wysokości (w przedziale 2,5mm-4,6mm).
- c) Wielorazowa klipsownica Medium-Large, Large lub Mała. Jednorazowe sterylne Klipsy nie stanowią przedmiotu zamówienia
- d) Dostarczenie Zamawiającemu 10 szt narzędzi zaawansowanych (do wyboru Zamawiającego).

Narzędzie posiadające certyfikat CE na dzień składania ofert.

**ODPOWIEDŹ: Zamawiający nie dopuszcza.**

#### **PYTANIE 15**

**Dotyczy : Załącznik 3 – Parametry techniczne**

##### **WÓZEK Z RAMIONAMI ROBOTYCZNYMI – pkt.22**



Endoskop - Wymagana możliwość osadzenia endoskopu chirurgii robotycznej w każdym z ramion robotycznych wózka robotycznego, bez konieczności zmiany kaniuli (lub założenia redukcji kaniuli)-TAK

**Czy Zamawiający dopuści zmianę zapisu na poniższy?**

Endoskop - Wymagana możliwość osadzenia endoskopu chirurgii robotycznej w każdym z ramion robotycznych wózka robotycznego, bez konieczności zmiany kaniuli (lub założenia redukcji kaniuli) lub w każdej z kaniul bez konieczności zmiany kaniuli (lub założenia redukcji kaniuli).

**ODPOWIEDŹ: Zamawiający nie dopuszcza.**

**PYTANIE 16**

**Dotyczy : Załącznik 3 – Parametry techniczne**

**WÓZEK Z RAMIONAMI ROBOTYCZNYMI – pkt.24**

Endoskop - sterowanie funkcjami endoskopu (ustawienia kąta widzenia, horyzontu, wykonania zdjęcia) z poziomu głowicy kamery endoskopu zainstalowanego w ramieniu robotycznym

**Czy Zamawiający dopuści zmianę zapisu na poniższy?**

Endoskop - sterowanie funkcjami endoskopu (ustawienia kąta widzenia, horyzontu) z poziomu konsoli lub głowicy kamery endoskopu zainstalowanego w ramieniu robotycznym.

**ODPOWIEDŹ: Zamawiający dopuszcza.**

**PYTANIE 17**

**Dotyczy : Załącznik 3 – Parametry techniczne**

**SYSTEM WIZYJNY – pkt.25**

System wizyjny - zintegrowany, na kolumnie mobilnej, współpracujący z systemem chirurgii robotycznej

**Czy Zamawiający dopuści zmianę zapisu na poniższy?**

System wizyjny - zintegrowany, na konsoli i kolumnie mobilnej, współpracujący z systemem chirurgii robotycznej.

**ODPOWIEDŹ: Zamawiający nie dopuszcza.**

**PYTANIE 18**

**Dotyczy : Załącznik 3 – Parametry techniczne**

**SYSTEM WIZYJNY – pkt.26**

System wizyjny - wyposażony co najmniej w:

- a) tor wizyjny o wysokiej rozdzielczości HD;
- b) głowicę kamery o minimum 10 krotnym powiększeniu optycznym i minimum 4 krotnym powiększeniu cyfrowym 3D, z funkcją wizualizacji znacznika ICG (obrazowanie fluorescencyjne), z endoskopem z końcówką prostą (0 stopni) i endoskopem z kątem patrzenia (30 stopni)
- c) źródło światła
- d) monitor minimum 24" wyświetlający obraz z endoskopu (lewego lub prawego kanału optycznego) oraz obraz z przeglądarki 3D konsoli chirurgicznej, obrazy zewnętrzne (USG,CT );
- e) panel sterujący na ekranie monitora- umożliwiający regulację co najmniej:
  - ustawienia parametrów obrazu pola operacyjnego,
  - sterowanie parametrami endoskopu i konfiguracja sygnałów wideo i audio,
- f) sterowanie sygnałami na zewnątrz (w konfiguracji 2D i 3D) do monitorów zewnętrznych i źródeł streamingowych realizowane za pomocą monitora dotykowego wchodzącego w skład wózka toru wizyjnego systemu chirurgii robotycznej;

**Czy Zamawiający dopuści zmianę zapisu na poniższy?**

System wizyjny - wyposażony co najmniej w:

- a) tor wizyjny o wysokiej rozdzielczości HD;

- b) głowicę kamery o minimum 10 krotnym powiększeniu optycznym, z funkcją wizualizacji znacznika ICG (obrazowanie fluorescencyjne) - osobno, z endoskopem z końcówką prostą (0 stopni) i endoskopem z kątem patrzenia (30 stopni)
- c) źródło światła
- d) monitor minimum 24" wyświetlający obraz z endoskopu
- e) panel sterujący na ekranie monitora- umożliwiający regulację co najmniej:
  - ustawienia parametrów obrazu pola operacyjnego,
  - sterowanie parametrami endoskopu i konfiguracja sygnałów wideo i audio,
- f) sterowanie sygnałami na zewnątrz (w konfiguracji 2D i 3D) do monitorów zewnętrznych i źródeł streamingowych realizowane za pomocą monitora dotykowego wchodzącego w skład wózka toru wizyjnego systemu chirurgii robotycznej lub sterowanie sygnałami na zewnątrz (w konfiguracji 2D i 3D) do monitorów zewnętrznych.

**ODPOWIEDŹ: Zamawiający nie dopuszcza.**

## **PYTANIE 19**

**Dotyczy : Załącznik 3 – Parametry techniczne**

### **WYPOSAŻENIE ZESTAWU ROBOTA CHIRURGICZNEGO – pkt.31**

Wykonawca zobowiązuje się dostarczyć w ramach wyposażenia:

- a) 1szt- Wózek wsadowy (rack/stelaż) do narzędzi chirurgii robotycznej automatycznej myjni-dezynfektora posiadanej przez Zamawiającego (producent MMM, model Uniclean II PL-15-2)
- b) Dostosowanie programu mycia i dezynfekcji automatycznej myjni- dezynfektora do wymagań narzędzi chirurgii robotycznej
- c) 3szt- Konektor do podłączenia endoskopu chirurgii robotycznej do automatycznej myjnidezynfektora ( producent MMM, model Uniclean II PL)
- d) Doposażenie posiadanego przez Zamawiającego sterylizatora wysokotemperaturowego Selectomat PL w program sterylizacji wysokotemperaturowej dla narzędzi chirurgii robotycznej
- e) 2 szt - kosz na narzędzia wielokrotnego użytku (instrumenty) i akcesoria (kaniule, kable). Kosz powinien być kompatybilny do oferowanych narzędzi chirurgii robotycznej
- f) 1 szt -lupa o min 2 krotnym powiększeniu z oświetleniem
- g) 4 szt - plastikowe wanny z pokrywą i/lub kranem o długości adekwatnej do długości narzędzi chirurgii robotycznej
- h) 10 szt- szczotka wielorazowa do mycia maszynowego do czyszczenia narzędzi chirurgicznych - z nylonowym włosiem

### **Czy Zamawiający dopuści możliwość zaoferowania poniższego wyposażenia?**

Wykonawca zobowiązuje się dostarczyć w ramach wyposażenia:

- a) 1szt- Wózek wsadowy (rack/stelaż) do narzędzi chirurgii robotycznej automatycznej myjni-dezynfektora posiadanej przez Zamawiającego
- b) Dostosowanie programu mycia i dezynfekcji automatycznej myjni- dezynfektora do wymagań narzędzi chirurgii robotycznej
- c) 3 szt- Konektor do podłączenia endoskopu chirurgii robotycznej do automatycznej myjnidezynfektora
- d) Doposażenie posiadanego przez Zamawiającego sterylizatora wysokotemperaturowego Selectomat PL w program sterylizacji wysokotemperaturowej dla narzędzi chirurgii robotycznej
- e) 2 szt - kosz na narzędzia wielokrotnego użytku (instrumenty) i akcesoria (kaniule, kable). Kosz powinien być kompatybilny do oferowanych narzędzi chirurgii robotycznej.

**ODPOWIEDŹ: Zamawiający nie dopuszcza.**

## **PYTANIE 20**

**Dotyczy SWZ, rozdział XI, pkt. 1., ppkt. 1.1**

Prosimy o potwierdzenie, że w przypadku, gdy w materiałach informacyjnych (wskazanych przez Zamawiającego katalogach, folderach, ulotkach informacyjnych producenta) któryś z parametrów nie będzie opisany lub opis może być traktowany jako niejasny Zamawiający dopuszcza złożenie stosownego oświadczenia autoryzowanego dystrybutora lub wykonawcy

potwierdzającego wymagany punkt. Biorąc pod uwagę bogate doświadczenie Zamawiającego jeżeli chodzi o zakup sprzętu medycznego, jak i naszą wiedzę, żaden z producentów nie tworzy dokumentacji zawierającej wszystkie parametry, które w danym postępowaniu opisuje Zamawiający, w związku z czym bardzo często, jedynym rozwiązaniem jest przedstawienie stosownego oświadczenia potwierdzającego dany parametr czy funkcjonalność.

**ODPOWIEDŹ: Tak, Zamawiający potwierdza powyższe.**

#### **PYTANIE 21**

**Dotyczy załącznika nr 8 – Projektowane postanowienia umowy, § 5 pkt 2**

„przeprowadzenia obowiązkowych szkoleń uprawniającego do obsługi Robota chirurgicznego (szkolenia podstawowe) w terminie do 14 tygodni od daty zawarcia umowy przy czym szkolenia zostaną potwierdzone podpisaniem przez strony protokołów ze szkolenia .”

Czy Zamawiający miał na myśli szkolenia przeprowadzone przez certyfikowanego serwisanta, z obsługi systemu chirurgii robotycznej, w miejscu instalacji, dla wyznaczonego zespołu zakończone podpisaniem protokołu zdawczo – odbiorczego - skutkującego wystawieniem faktury? Natomiast szkolenia dla zespołu pielęgniarstwa (pielęgniarek czystych, brudnych i cyrkulujących) ze szczegółowej obsługi systemu chirurgii robotycznej oraz narzędzi chirurgii robotycznej – w terminie dogodnym dla obu stron – zgodnym z zaproponowanym przez Dostawcę harmonogramem szkolenia?

**ODPOWIEDŹ: Tak, Zamawiający potwierdza powyższe, że** miał na myśli szkolenia przeprowadzone przez certyfikowanego serwisanta, z obsługi systemu chirurgii robotycznej, w miejscu instalacji, dla wyznaczonego zespołu zakończone podpisaniem protokołu zdawczo – odbiorczego - skutkującego wystawieniem faktury. Natomiast szkolenia dla zespołu pielęgniarstwa (pielęgniarek czystych, brudnych i cyrkulujących) ze szczegółowej obsługi systemu chirurgii robotycznej oraz narzędzi chirurgii robotycznej – w terminie dogodnym dla obu stron – zgodnym z zaproponowanym przez Dostawcę harmonogramem szkolenia.

#### **PYTANIE 22**

**Dotyczy załącznika nr 8 – Projektowane postanowienia umowy, § 5 pkt 4**

„zapewnienia usługi asysty merytorycznej podczas pierwszych 20 zabiegów realizowanych przez każdy z zespołów operacyjnych”

Czy Zamawiający miał na myśli zapewnienie usługi merytorycznej wspieranych przez certyfikowanego przez producenta specjalistę wsparcia klinicznego w 20 zabiegach (niekoniecznie pierwszych) dla każdego zespołu lecz zgodnie z oczekiwaniami zespołu (lub wcześniej zaproponowanym harmonogramem)?

**ODPOWIEDŹ: Tak, Zamawiający miał na myśli zapewnienie usługi merytorycznej wspieranych przez certyfikowanego przez producenta specjalistę wsparcia klinicznego w 20 zabiegach (niekoniecznie pierwszych) dla każdego zespołu lecz zgodnie z oczekiwaniami zespołu ( lub wcześniej zaproponowanym harmonogramem). Dokonano modyfikacji zapisów w PPU.**

#### **PYTANIE 23**

**Dotyczy załącznika nr 8 – Projektowane postanowienia umowy, § 3 pkt 3 „- koszty licencji nieograniczonej w czasie, obowiązującej na terenie RP i miejscu licencji z prawem do przekazania na rzecz SZOZnMiD w Poznaniu, udzielenia sublicencji na użytkownika zgodnie z przeznaczeniem urządzenia na korzystanie z oprogramowania służącego do obsługi urządzeń wchodzących w skład Robota chirurgicznego, zgodnie z jego przeznaczeniem oraz w okresie gwarancji, do pełnej wersji oprogramowania z dostępem do wirtualnej platformy do ćwiczeń umiejętności operatorskich”**



Zwracamy się do Zamawiającego z prośbą o wykreślenie powyższego zapisu. W przypadku oferowanego przez nas systemu chirurgii robotycznej – producent przygotował umowę, która nie definiuje pojęcia „użytkownika”, a producent nie udziela sublicencji. Z oprogramowania mogą korzystać wszyscy, którzy zostali przeszkoleni w procesie szkolenia producenta. Powyższe jest ogólnie ustalone przez producenta robota chirurgicznego i nie podlega żadnym negocjacjom, bez względu na wymagania stawiane przez Zamawiających. Dystrybutor sprzętu, nie ma możliwości zmiany warunków licencyjnych, co w tym przypadku może doprowadzić do braku możliwości złożenia ważnej oferty przetargowej. Jednocześnie wychodząc naprzeciw oczekiwaniom Zamawiającego, załączamy dokument „UMOWA LICENCYJNA UŻYTKOWNIKA KOŃCOWEGO” przygotowany przez producenta sprzętu, która obowiązuje we wszystkich placówkach posiadających wysokospecjalistyczny sprzęt medyczny w postaci robota chirurgicznego, zakupiony od naszej spółki.

**ODPOWIEDŹ: Zamawiający dokonał stosownej modyfikacji.**

Jednocześnie Zamawiający działając na podstawie art. 137 ust. 1 i 2 ustawy Pzp, informuje o dokonaniu zmian w zapisach Specyfikacji warunków zamówienia (zwanej dalej: SWZ) poprzez II modyfikację następującego dokumentu:

- Załącznik nr 8 do SWZ - PPU

Wszystkie zmiany zostały zaznaczone na czerwono. Poprawione załączniki są wiążące dla wszystkich wykonawców i należy je uwzględnić przy składaniu ofert. Pozostałe zapisy pozostają bez zmian.

Z poważaniem

Z-ca Dyrektora  
ds. Administracyjno-Eksploatacyjnych  
/-/ Marek Dakowski

Sprawę prowadzi: Katarzyna Królska +48 61 61 62 559, [katarzyna.krolska@szoz.pl](mailto:katarzyna.krolska@szoz.pl), [zampub@szoz.pl](mailto:zampub@szoz.pl)