

SPECYFIKACJA TECHNICZNA

STÓŁ OPERACYJNY ARCUS 501

Nr kat. 92226



Stół do operacyjny z asymetrycznie umieszczoną kolumną stołu zapewniającą dostęp aparatu RTG od stóp pacjenta do klatki piersiowej bez konieczności zmiany jego pozycji ułożenia, użycia przesuwu wzdłużnego blatu, zmiany konfiguracji blatu .

Centralna blokada podstawy stołu w postaci wysuwanych nóżek korygujących nierówności podłoża, na których stół musi stać podczas operacji.

Blokada podstawy sterowana elektro-hydraulicznie za pomocą pilota i panelu sterowania awaryjnego

Stół mobilny wyposażony w tzw. „5 koło” ułatwiające przemieszczanie stołu na prostych odcinkach

Stół wyposażony w układ jezdny realizowany przez cztery zestawy podwójnych kół o średnicy min. 105 mm, na obrotnicach, umieszczone wewnątrz obrysu podstawy stołu, z dodatkowymi osłonami chroniącymi przed zanieczyszczeniami.

Podstawa stołu łatwa do czyszczenia i dezynfekcji wykonana ze stali nierdzewnej. Podstawa stołu monolityczna, gładka, bez zagłębień i elementów sprzyjających gromadzenie zanieczyszczeń.

Pionowa segmentowa obudowa kolumny stołu wykonana w całości ze stali nierdzewnej (bez dodatkowych elementów harmonijkowych wykonanych z gumy lub tworzywa sztucznego).

Dostępność ramienia „C” aparatu RTG do prześwietlenia całego ciała pacjenta na długości 1240 mm bez konieczności zmiany jego pozycji ułożenia, przemieszczania blatu stołu, zmiany konfiguracji blatu stołu poprzez dołożenie dodatkowego segmentu

Rama nośna blatu stołu wykonana ze stopów metali nieżelaznych bez wsporników poprzecznych ograniczających dostęp aparatu RTG.

Blat stołu 4 – segmentowy łamany niezależnie w trzech miejscach:
segment głowy, odłączony od segmentu piersiowego;
segment piersiowy- jednoczęściowy;
segment lędźwiowy;
segment nożny – dzielony, odłączony od segmentu lędźwiowego

Długość x szerokość blatu stołu (bez szyn bocznych): 2120 x 520 mm

Podwójny, podstawowy i awaryjny, elektrohydrauliczny system przemieszczania blatu stołu (dwa niezależne systemy akumulatorów, dwa niezależne układy pomp hydraulicznych i dwa niezależne systemy sterowania elektrycznego)

Podstawowy i awaryjny system akumulatorów wyposażony w dwa niezależne wskaźniki poziomu naładowania każdego z systemów umieszczone w pilocie lub panelu sterowania

Akumulatory układów napędowych wbudowane w podstawę stołu. Zasilacz stołu (ładowarka) zintegrowany w podstawie stołu (nie dopuszcza się ładowarek/ zasilaczy zewnętrznych).

Sterowanie funkcji elektrohydraulicznych za pomocą pilota (podstawowy układ sterowania) i panelu rezerwowego (awaryjny układ sterowania) umieszczonego na kolumnie lub podstawie stołu

Zabezpieczenie przed przypadkowym uruchomieniem układu sterującego blatu poprzez blokadę funkcji pilota i dodatkowego układu sterowania w momencie aktywacji układu jeźdźnego stołu

Zabezpieczenie przed przypadkowym uruchomieniem dodatkowego (awaryjnego) układu sterującego blatu.) poprzez konieczność naciśnięcia jednocześnie dwóch przycisków dodatkowego panelu sterującego celem aktywacji wybranej funkcji

Regulacja z pilota następujących ruchów:

wysokości w zakresie min. 595÷1200 mm– wysokość mierzona od podłogi do górnej krawędzi materaca poziomo ustawionego blatu;

pochylenie wzdłużne (pozycja Trendelenburga, anty-Trendelenburg) min. +/- 30°

regulacja przechyłu bocznego „lewo-prawo”: min. +/- 20°

regulacja segmentu lędźwiowego / pleców w zakresie min. -40° / +65°

regulacja tzw. funkcji „flex” / „reflex”

powrót blatu do pozycji wyjściowej„0” po naciśnięciu jednego przycisku na pilocie

opuszczanie / podnoszenie 5 koła

wybór prędkości regulowanych ustawień blatu (wolna , szybka)

Możliwość zablokowania zmian ustawień blatu stołu operacyjnego jednym przyciskiem na pilocie

Informacja na pilocie o orientacji ułożenia pacjenta (normalna lub odwrócona) z automatyczną interpretacją komend ruchów blatu dokonywanych z pilota

Pilot wyposażony we wskaźniki naładowania akumulatorów. Pilot posiada 16 stopniowy wskaźnik sygnalizujący stan naładowania akumulatorów

Sekcja podglówka łatwo demontowana i regulowana manualnie w płaszczyźnie pionowej w zakresie -45° / $+40^{\circ}$

Sekcja pod nogi łatwo demontowana i regulowana w zakresie -90° ÷ $+10^{\circ}$ w płaszczyźnie pionowej i 45° w płaszczyźnie poziomej

Mechanizmy mocujące sekcje pod głowę i nogi proste w obsłudze i ergonomiczne, bez śrub i pokręteł

Dopuszczalne obciążenie stołu dynamiczne w każdej pozycji ułożenia pacjenta na blacie stołu: 360 kg

Dopuszczalne obciążenie stołu statyczne przy ułożeniu pacjenta na blacie stołu w pozycji 0 : 500 kg

Ciężar własny stołu 300 kg.

Materace mocowane do stołu za pomocą gniazd w materacach i czopów osadzonych na ramie / elementach nośnych blatu lub odwrotnie (nie dopuszcza się mocowania materacy za pomocą rzepów)

Możliwość czyszczenia wszystkich powierzchni stołu ogólnodostępnymi środkami odkażającymi

Wszystkie segmenty stołu wyposażone w szyny boczne do montażu akcesoriów

Możliwość rozbudowy o sterowanie funkcją jazdy stołu do przodu i w tył z regulacją prędkości, za pomocą wysuwanej spod segmentu głowy manetki (bez wykorzystania pilota)

Uwaga: Ze względu na specyfikę produkcji wszystkie parametry z tolerancją +/- 5%.