

**S.C. Ingegneria Clinica**

Responsabile F.F.: Ing. Silvia Del Torchio

Varese, 7.7.2022

A TUTTE LE DITTE INTERESSATE

Prot. n. 49335 del 7.7.2022

Rif: SDT/cm

**AVVISO PUBBLICO DI CONSULTAZIONE DEL MERCATO****Oggetto, durata dell'appalto e importo**

Il presente avviso è finalizzato esclusivamente ad acquisire manifestazioni di interesse, nel rispetto del principio della non discriminazione, della parità di trattamento e trasparenza, da parte del maggior numero di operatori economici interessati ad essere consultati ed invitati, mediante la piattaforma informatica regionale Sintel, alla procedura di gara ai sensi dell'art. 36 comma 2 lett. b) D.Lgs. 50/2016 per l'affidamento di:

- **Braccio robotizzato per esoscopio 3D in applicazioni ORL e Neurochirurgia da utilizzare all'interno della sala operatoria integrata di produzione Karl Storz, del blocco operatorio dell'Ospedale di Circolo di Varese**

Il sistema verrà installato all'interno della sala operatoria integrata di produzione Karl Storz usufruendo dell'esoscopia 3D VITOM in dotazione. Il sistema integrato della sala in oggetto è presente in forma di noleggio. Anche per questa fornitura di braccio robotizzato si vuole optare per noleggio.

La durata della fornitura a noleggio dovrà essere di **6 anni**.

L'importo presunto totale per la fornitura a noleggio è pari a € **202.000,00** IVA esclusa

**Caratteristiche**

Braccio composto da un sistema autostatico manovrabile e motorizzato per il *sostegno*, il *comando* e l'*utilizzo* dell'**esoscopia 3D VITOM** in dotazione.

Il braccio deve integrarsi quindi con il processore telecamera, con l'esoscopia 3D e con il relativo joystick attualmente in uso.

**Descrizione:**

- braccio portante robotizzato a carrello utilizzato come supporto della testina esoscopio 3D e sua movimentazione sul sito operatorio
- movimenti concessi: X, Y, Z, Rotazione, Pivot/Tilt
- possibilità eventuale di movimento manuale tramite trascinalimento diretto per movimenti macro
- posizioni di base predefinite per un set up semplice e rapido

**Azienda Socio Sanitaria Territoriale dei Sette Laghi – Polo Universitario**

**Direzione e sede:** viale Borri 57 - 21100 Varese - Tel 0332.278.111 - [www.asst-settelaghi.it](http://www.asst-settelaghi.it) - P.Iva e C.F. 03510050127

Ospedale di Circolo e Fondazione Macchi (VA)

Ospedale Filippo Del Ponte (VA)

Ospedale di Cuasso al Monte

Ospedale Causa Pia Luvini (Cittiglio) Ospedale Luini Confalonieri (Luino)

Ospedale Luigi Galmarini (Tradate) - Tel. 0331.817.111

ufficio.protocollo@asst-settelaghi.it PEC: [protocollo@pec.asst-settelaghi.it](mailto:protocollo@pec.asst-settelaghi.it)

- memoria della posizione: possibilità di salvataggio preset per richiamare velocemente una posizione preferita memorizzata
- in grado di garantire visione stabile, posizionamento veloce, intuitivo e preciso con possibilità di micromovimenti e consentire controllo preciso per ogni grado di movimento.

#### Dati tecnici:

- lunghezza braccio: indicativamente 850 mm
- dotato di display touchscreen per la gestione dello stesso, dimensioni: 15,6"
- dimensioni e peso contenute ai fini di una buona manovrabilità all'interno della sala operatoria.

Il sistema infatti deve comunque poter essere spostato da una sala operatoria all'altra.

#### Sostegno dell'esoscopio 3D:

L'esoscopio in dotazione deve poter essere agganciato alla parte distale del braccio tramite incastro dedicato; adattatore esoscopio 3D. Devono inoltre essere presenti inviti per l'allocazione dei cavi luce e video dell'esoscopio in modo tale che non interferiscano con le attività sul campo operatorio.

Il supporto *robotizzato* e non meccanico autostatico dato dal braccio deve poter garantire garantisce l'immobilità della testina 3D durante l'uso e la possibilità di compiere micromovimenti e microrotazioni che risultano indispensabili in applicazioni come l'otorinolaringoiatria e la neurochirurgia.

Il ricorso al braccio in oggetto deve consentire facile manovrabilità attorno al punto centrale del campo operatorio ed ergonomia del chirurgo grazie al posizionamento flessibile del braccio robotizzato.

#### Comando e utilizzo dell'esoscopio 3D:

Il braccio deve potersi connettere al processore video generale grazie ad un cavo di rete LAN.

In questo modo braccio e sistema video vengono interfacciati ed in virtù di questo collegamento, unitamente alle singole connessioni di pedale e joystick dettagliati in seguito, l'esoscopio è completamente orientabile e controllabile "da remoto".

Il braccio deve poter essere comandabile tramite *sinergia* tra pedale dedicato e joystick già in uso (utilizzo del joystick e contemporaneamente pedale pigiato). Di seguito la descrizione dei comandi:

- *Pedale*: comando robotizzato tramite pedale apposito che si connette via cavo direttamente al braccio robotizzato.
- *Joystick*: comando spostamenti mediante joystick a patto che il pedale sia mantenuto pigiato. Il joystick, già in dotazione presso la sala operatoria per il comando dell'esoscopio tramite braccio meccanico, si connette al processore video generale dell'esoscopio.

#### Modalità di partecipazione

Gli operatori economici potranno far pervenire la manifestazione di interesse mediante l'utilizzo della piattaforma Sintel entro il giorno **22.7.2022** specificando:

- Oggetto della procedura di gara
- Dati identificativi della società (ragione sociale, telefono, mail, etc)

Tale avviso non attribuisce alcun diritto agli operatori economici interessati al successivo invito alla procedura.

La ASST inviterà tutti gli operatori che presenteranno manifestazione di interesse tramite invio di lettera di invito con allegato Capitolato Speciale d'Appalto e relativi allegati.

Dal momento che la piattaforma richiede obbligatoriamente l'inserimento di un valore economico, si precisa che nell'apposito campo dovrà essere inserito il valore simbolico di € 0,1, di cui non si terrà conto.

Il Responsabile F.F.  
S.C. Ingegneria Clinica  
Ing. Silvia Del Torchio

A large, handwritten signature in black ink that reads "Silvia Del Torchio". The signature is written in a cursive, flowing style.