

PIATTAFORMA DI CHIRURGIA ROBOTICA MULTIDISCIPLINARE

Il sistema deve essere certificato per utilizzo in:

- chirurgia generale (chirurgia di parete, resezioni colon-rettali, bariatrica, Upper-GI e chirurgia epatobiliopancreatica)
- Urologia (prostatectomia radicale, nefrectomia radicale e parziale, cistectomia e pieloplastica)
- Ginecologia (isterectomia benigna e maligna, colposacropessi)
- Chirurgia toracica (resezioni polmonari lobari e timectomie)
- Chirurgia pediatrica

CONFIGURAZIONE SISTEMA DI CHIRURGIA ROBOTICA

- Console chirurgica di controllo con le seguenti caratteristiche:
 - Sistema di visione 3D ad alta definizione preferibilmente immersivo in modo da garantire massimo confort per il chirurgo senza impiego di dispositivi ausiliari (quali occhiali, caschi, etc.)
 - Massima ergonomia e funzionalità per l'operatore attraverso impostazione immediata di preset
 - Possibilità di filtraggio del tremore delle mani e magnificazione del campo chirurgico, preferibilmente 10x
 - Possibilità di gestire immagini da fonti esterne, ad esempio ecografi
 - Possibilità di impiego di videoendoscopi ad infrarossi per Imaging a fluorescenza
 - Predisposizione per seconda console ausiliaria di medesime caratteristiche a scopi formativi
- Simulatore virtuale in grado di produrre esercitazioni specializzate per tutte le branche chirurgiche certificate
- 4 braccia robotiche preferibilmente con struttura integrata in unico carrello paziente con le seguenti caratteristiche:
 - Possibilità di montare sulle braccia robotiche strumenti e ottiche necessari per le varie procedure chirurgiche
 - Possibilità di impiego di strumenti con libertà di movimento in sette assi e una rotazione di circa 360°
 - Dotazione di strumenti avanzati quali suturatrici meccaniche e ad energia a radiofrequenza e/o ad ultrasuono per impiego in procedure complesse di chirurgia generale
 - Dotazione di videoendoscopi 3D predisposti per tecnica a fluorescenza
- Tavolo operatorio dedicato (mobile e modulare a sezioni motorizzate con caratteristiche tecniche compatibili con qualsiasi procedura chirurgica robotica) che possa lavorare in connessione funzionale con il robot in modo da non dover staccare le braccia robotiche in caso di movimentazione del tavolo stesso
- Carrello visione con seguenti caratteristiche:
 - Monitor touch screen di grandi dimensioni ad alta risoluzione
 - Unità elettrochirurgica, telecamera 3D HD, videoprocessore, fonte luce ad alta intensità e preferibilmente sistema insufflazione CO2 con aspirazione fumi e mantenimento del pneumoperitoneo
 - Sistema di registrazione video



CAPITOLATO TECNICO PER LA FORNITURA DI ROBOT CHIRURGICO

ALLEGATO 1

- Predisposizione alla comunicazione con console chirurgica, carrello braccia robotiche ed eventuali ulteriori accessori

Accessori opzionali:

- Seconda console ausiliaria di medesime caratteristiche della principale a scopi formativi

