

# UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI TORINO

## Allegato 1: Specifiche tecniche minime

**Consultazione preliminare di mercato per la ricerca di Operatori economici ai fini della verifica dei presupposti per l'espletamento della procedura negoziata senza previa pubblicazione di bando, ai sensi dell'art. 76, comma 2 lett. b) n. 2 del D.Lgs. 36/2023 per la fornitura di una piattaforma di chirurgia robotica mini-invasiva di tipo Single Port (SP).**

Si rende necessario dotare l'Università di una Piattaforma di chirurgia robotica di ultima generazione single port che dovrà presentare le seguenti caratteristiche:

### CARRELLO PAZIENTE MONO BRACCIO

- Unico carrello motorizzato che permetta uno spostamento agevole e riduca l'ingombro rispetto al tavolo operatorio;
  - Colonna di sostegno regolabile in altezza in base alle necessita chirurgiche ed ai vincoli di sala operatoria;
  - Il carrello paziente consente un accesso anatomico a 360° braccio singolo ed in grado di raggiungere; l'anatomia in tutti e quattro i quadranti dell'addome senza necessita di altri docking;
  - Endoscopio 3D HD completamente articolato e flessibile;
  - Gamma completa di strumenti per approccio di chirurgia a singolo accesso del diametro di 6 mm
- completi di strumenti da taglio con tecnologia monopolare e bipolare;
- Trocara unico da 25 mm con supporti di accesso per piccole e grandi incisioni da 2,7 cm a 11 cm;
  - Accensione e spegnimento sincronizzati di tutto il sistema di chirurgia robotica assistita, per velocizzare i tempi di preparazione di sala operatoria;
  - Garanzia di sterilita;
  - Copertura sterile per colonna di sostegno
  - Valvole monouso.

## CONSOLLE CHIRURGICA

- Pedaliera per gestione (movimentazione ed attivazione) di strumenti/endoscopio;
- Filtraggio del tremore;
- Possibilità di regolazione dei sistemi di visione-comandi per la gestione degli strumenti di chirurgia robotica assistita per agevolare la naturale corrispondenza di lavoro mano-occhi;
- Dotata di sistemi di sicurezza che prevengono l'attivazione involontaria' degli strumenti chirurgici;

## CARRELLO VISIONE

- Elettrobisturi integrato;
- Interfacciabilità del sistema di chirurgia robotica assistita con tutti i sistemi di diagnostica e acquisizione di immagini
- Monitor touch screen utilizzabile per proctoring ed altre attività di formazione, anche in telepresenza.

La tecnologia single port è stata sviluppata per poter permettere una chirurgia robotica con accessi diversi da quello transperitoneale, e in particolare si annoverano l'approccio extraperitoneale, retroperitoneale, transvescicale e transanale.

Tutte queste caratteristiche rendono la piattaforma robotica single-port ottimale per la gestione chirurgica dei pazienti oggetto dello studio fra questi infatti rientrano:

- i pazienti obesi, che essendo particolarmente a rischio di complicanze di parete possono beneficiare sicuramente di un approccio mini-invasivo a singolo accesso e, in modo particolare, di un approccio extraperitoneale/transvescicale;
- i pazienti trapiantati di rene, nei quali il singolo accesso e il trocar unico si meglio adattano alla presenza del graft, permettendo un più agile posizionamento del sistema robotico;
- i pazienti mielolesi, nei quali la compresenza di ev. spasticità/deformazioni della colonna vertebrale condizionano la posizione del paziente sul letto operatorio. In tali casi, la possibilità di una chirurgia a singolo accesso può rendere fattibile e efficace una chirurgia robotica mini-invasiva con vantaggi in termini di outcomes perioperatori.

Le caratteristiche sopra indicate risultano indispensabili per poter svolgere ricerca scientifica in ambito di chirurgia robotica e per minimizzare la morbidità chirurgica di interventi di chirurgia urologica e chirurgia generale.

**Il Responsabile Scientifico**

**Prof. Paolo Gontero**

**(F.to digitalmente)**