



REGIONE CAMPANIA
AZIENDA OSPEDALIERA DI RILIEVO NAZIONALE E DI ALTA SPECIALIZZAZIONE
"SANT'ANNA E SAN SEBASTIANO"
CASERTA

Deliberazione del Direttore Generale N. 1315 del 17/12/2024

Proponente: Il Direttore UOC TECNOLOGIA OSPEDALIERA E HTA

Oggetto: AFFIDAMENTO DEL SERVIZIO DI NOLEGGIO PER ANNI SETTE DI N.1 SISTEMA DI CHIRURGIA ROBOTICA PER LE ESIGENZE DEL BLOCCO OPERATORIO. – AGGIORNAMENTO GRADUATORIA DI GARA E CONFERMA AGGIUDICAZIONE CIG: [B1D66C06EA]

PUBBLICAZIONE

In pubblicazione dal 17/12/2024 e per il periodo prescritto dalla vigente normativa in materia (art.8 D.Lgs 14/2013, n.33 e smi)

ESECUTIVITA'

Atto immediatamente esecutivo

TRASMISSIONE

La trasmissione di copia della presente Deliberazione è effettuata al Collegio Sindacale e ai destinatari indicati nell'atto nelle modalità previste dalla normativa vigente. L'inoltro alle UU. OO. aziendali avverrà in forma digitale ai sensi degli artt. 22 e 45 D.gs. n° 82/2005 e s.m.i. e secondo il regolamento aziendale in materia.

UOC AFFARI GENERALI

Direttore Eduardo Chianese

ELENCO FIRMATARI

Gaetano Gubitosa - DIREZIONE GENERALE
Vittorio Romallo - UOC TECNOLOGIA OSPEDALIERA E HTA
Carmela Zito - UOC GESTIONE ECONOMICO FINANZIARIA
Angela Annecchiarico - DIREZIONE SANITARIA
Amalia Carrara - DIREZIONE AMMINISTRATIVA
Per delega del Direttore della UOC AFFARI GENERALI, il funzionario Pasquale Cecere

Oggetto: AFFIDAMENTO DEL SERVIZIO DI NOLEGGIO PER ANNI SETTE DI N.1 SISTEMA DI CHIRURGIA ROBOTICA PER LE ESIGENZE DEL BLOCCO OPERATORIO. – AGGIORNAMENTO GRADUATORIA DI GARA E CONFERMA AGGIUDICAZIONE CIG: [B1D66C06EA]

IL DIRETTORE U.O.C. TECNOLOGIA OSPEDALIERA E HTA

A conclusione di specifica istruttoria, descritta nella narrazione che segue e agli atti della UOC, si rappresenta che ricorrono i presupposti per l'adozione del presente provvedimento, ai sensi dell'art. 2 della Legge n. 241/1990 e s.m.i. e in qualità di responsabile del procedimento dichiara l'insussistenza del conflitto di interessi, ai sensi dell'art. 6 bis della legge n. 241/1990 e s.m.i.

Premesso che

- con Deliberazione del Direttore Generale n. 845 del 17.07.2024 è stata nominata la Commissione giudicatrice della procedura di gara per l'affidamento del servizio di noleggio per anni sette di n.1 sistema di chirurgia robotica e relativo materiale di consumo per n.1900 procedure per le esigenze del blocco operatorio (procedura di gara n. PI055202-24 del 17.05.2024) così composta:
 - ✓ Prof. Ferdinando Fusco – Direttore Dipartimento Scienze chirurgiche - Presidente;
 - ✓ Prof. Roberto Ivan Troisi – Direttore U.O.C. Chirurgia Epato-bilio-pancreatica, mininvasiva e robotica AOU Federico II - Consulente presso l'A.O.R.N. di Caserta – Componente;
 - ✓ Dott. Gianfranco Lauria – supporto al RUP – Componente;
 - ✓ Dott.ssa Simona Gravina – Assistente Amministrativo U.O.C. Tecnologia Ospedaliera e HTA – Segretario verbalizzante;
- con Deliberazione del Direttore Generale n. 1190 del 15.11.2024 si è preso atto delle risultanze della procedura di gara n. PI055202-24 del 17.05.2024 e, per l'effetto, è stato affidato il servizio di noleggio per anni sette di n.1 sistema di chirurgia robotica e relativo materiale di consumo per n.1900 procedure per le esigenze del blocco operatorio all'operatore economico Medtronic Italia spa, per l'importo complessivo pari ad € 4.714.752,00 oltre i.v.a. 22%;
- con la suddetta Deliberazione si è altresì preso atto della graduatoria di gara riportata di seguito, così come rinveniente dai verbali n.4 del 22.10.2024 e n.5 del 28.10.2024 della Commissione giudicatrice:

Concorrente	Valore complessivo dell'offerta	Punteggio tecnico	Punteggio economico	Punteggio complessivo
MEDTRONIC ITALIA SPA	€ 4.714.752,00	62,66	30,00	92,66
AB MEDICA S.P.A.	€ 4.781.280,00	49,67	29,70	79,37
CMR SURGICAL SRL	€ 5.150.208,00	42,25	27,88	70,13

Dato atto che

- con nota pec del 26.11.2024, l'operatore economico AB MEDICA S.P.A. ha fatto pervenire all'AORN Caserta richiesta di "annullamento in autotutela degli atti di gara con la conseguente riformulazione dei
Deliberazione del Direttore Generale

punteggi", nella quale, tra l'altro, lamentava un'erronea attribuzione del punteggio qualità ai requisiti di seguito elencati:

- ✓ *"caratteristiche tecniche generali costruttive ed applicative del sistema", sub criterio "versatilità della colonna laparoscopica offerta";*
- ✓ *"caratteristiche tecniche generali costruttive ed applicative del sistema", sub criterio "possibilità di movimentazione dell'intero sistema, considerando anche la possibilità dello stivaggio del sistema quando non utilizzato e/o di spostamento in altra sala operatoria tenuto conto degli ingombri e delle masse dello stesso";*
- ✓ *"Sicurezza", sub criteri A.1 "valutazione dei sistemi di sicurezza che evitano l'abilitazione involontaria degli strumenti (es. manipoli, movimenti, attivazione energia)" e A.2 "sistema di aggancio e sgancio al trocar in modo sicuro";*
- ✓ *"console chirurgica", sub criterio "saranno valutate le tipologie e le diverse modalità di visione, le caratteristiche dello schermo e del sistema, l'ergonomia di posizionamento e manualità del chirurgo alla console, l'intuitività dei comandi, la presenza di sistemi di riduzione del tremore delle mani ed eventuali sistemi che possano migliorare il controllo del movimento degli strumenti robotici";*
- con mail del 26.11.2024, il RUP della Procedura di gara n. PI055202-24 del 17.05.2024, ha convocato la Commissione giudicatrice invitando la stessa a riunirsi al fine di valutare le osservazioni pervenute da parte dell'operatore economico AB MEDICA S.P.A.;
- con l'allegato verbale n.6 del 9.12.2024, la Commissione giudicatrice riunitasi in pari data ha preso atto dell'istanza formulata dall'operatore economico AB MEDICA S.P.A. e, nell'ambito della valutazione delle osservazioni ivi riportate, ha rilevato, la presenza di un errore riguardante l'attribuzione del punteggio tecnico al parametro *"caratteristiche tecniche generali costruttive ed applicative del sistema", sub criterio "versatilità della colonna laparoscopica offerta"*, mentre restano invariati i contenuti degli altri parametri;

Considerato che

- dalla rivisitazione del punteggio precedentemente attribuito, emerge la graduatoria di gara riepilogata nella tabella che segue:

Concorrente	Valore complessivo dell'offerta	Punteggio tecnico	Punteggio economico	Punteggio complessivo
MEDTRONIC ITALIA SPA	€ 4.714.752,00	62,66	30,00	92,66
AB MEDICA S.P.A.	€ 4.781.280,00	51,67	29,70	81,37
CMR SURGICAL SRL	€ 5.150.208,00	42,25	27,88	70,13

- la nuova graduatoria di gara non determina alcuna variazione di posizione per l'operatore economico aggiudicatario MEDTRONIC ITALIA SPA, né tantomeno della classificazione degli operatori economici nella medesima graduatoria di gara, ma solamente una variazione di punteggio tecnico per l'operatore economico AB MEDICA SPA che rimane comunque collocato alla seconda posizione della predetta graduatoria;

Deliberazione del Direttore Generale

Visto

il D.Lgs.36/2023;

Ritenuto

di prendere atto del verbale n.6 del 9.12.2024 della Commissione giudicatrice e, per gli effetti, di confermare l'affidamento della fornitura di del servizio di noleggio per anni sette di n.1 sistema di chirurgia robotica e relativo materiale di consumo per n.1900 procedure per le esigenze del blocco operatorio (procedura di gara n. PI055202-24 del 17.05.2024) all'operatore economico Medtronic Italia spa, per l'importo complessivo pari ad € 4.714.752,00 oltre i.v.a. 22%, ovvero € 5.751.997,44 iva 22% compresa, in quanto collocato alla prima posizione della graduatoria di gara;

Attestata

la legittimità della presente proposta, che è conforme alla vigente normativa in materia;

PROPONE

1. di prendere atto del verbale n.6 del 9.12.2024 della Commissione giudicatrice e, per gli effetti, di confermare l'affidamento della fornitura di del servizio di noleggio per anni sette di n.1 sistema di chirurgia robotica e relativo materiale di consumo per n.1900 procedure per le esigenze del blocco operatorio (procedura di gara n. PI055202-24 del 17.05.2024) all'operatore economico Medtronic Italia spa, per l'importo complessivo pari ad € 4.714.752,00 oltre i.v.a. 22%, ovvero € 5.751.997,44 iva 22% compresa, in quanto collocato alla prima posizione della graduatoria di gara;
2. di imputare la spesa complessiva di € 3.318.097,44 i.v.a. inclusa 22% relativa al servizio di noleggio di n.1 sistema di chirurgia robotica, sul conto economico 5040201010 – CANONE DI NOLEGGIO AREA SANITARIA così suddivisa:
 - ✓ € 474.013,92 iva 22% compresa per l'anno 2025;
 - ✓ € 474.013,92 iva 22% compresa per l'anno 2026;
 - ✓ € 474.013,92 iva 22% compresa per l'anno 2027;
 - ✓ € 474.013,92 iva 22% compresa per l'anno 2028;
 - ✓ € 474.013,92 iva 22% compresa per l'anno 2029;
 - ✓ € 474.013,92 iva 22% compresa per l'anno 2030;
 - ✓ € 474.013,92 iva 22% compresa per l'anno 2031;
3. di imputare la spesa complessiva di € 2.433.900,00 iva inclusa 22% relativa all'esecuzione di n.1900 procedure, sul conto economico 5010107010 – DISPOSITIVI MEDICI – così suddivisa:
 - ✓ € 102.480,00 iva 22% compresa per n.80 procedure presunte per l'anno 2025;
 - ✓ € 217.770,00 iva 22% compresa per n.170 procedure presunte per l'anno 2026;
 - ✓ € 384.300,00 iva 22% compresa per n.300 procedure presunte per l'anno 2027;
 - ✓ € 384.300,00 iva 22% compresa per n.300 procedure presunte per l'anno 2028;
 - ✓ € 448.350,00 iva 22% compresa per n.350 procedure presunte per l'anno 2029;
 - ✓ € 448.350,00 iva 22% compresa per n.350 procedure presunte per l'anno 2030;
 - ✓ € 448.350,00 iva 22% compresa per n.350 procedure presunte per l'anno 2031;

Deliberazione del Direttore Generale

4. di inserire nel contratto la clausola di recesso, ai sensi del combinato disposto degli artt. 92 e 100 del D. Lgs. 159/2011, qualora vengano accertati elementi relativi a tentativi di infiltrazione mafiosa;
5. di attribuire alla presente procedura il seguente CIG: [B1D66C06EA];
6. di pubblicare integralmente la presente deliberazione;
7. di rendere la stessa immediatamente esecutiva, stante l'urgenza di utilizzare il sistema;
8. di trasmettere copia della presente deliberazione al Collegio Sindacale, ai sensi di Legge, nonché al Dipartimento Scienze chirurgiche ed alle uu.oo.cc. Gestione Economico-Finanziaria, Provveditorato ed Economato.

Il Direttore U.O.C. Tecnologia Ospedaliera ed HTA
Ing. Vittorio Emanuele Romallo

IL DIRETTORE GENERALE
Dr. Gaetano Gubitosa
individuato con D.G.R.C. n. 465 del 27/07/2023
immesso nelle funzioni con D.P.G.R.C. n. 80 del 31/07/2023

Vista la proposta di deliberazione che precede, a firma del Direttore U.O.C. Tecnologia Ospedaliera e HTA Ing. Vittorio Emanuele Romallo;

Acquisiti i pareri favorevoli del Direttore Sanitario e del Direttore Amministrativo in modalità telematica (art.6, punto 1, lett. E del Regolamento Aziendale) e sotto riportati:

Il Direttore Sanitario	Dr.ssa Angela Annecchiarico	Favorevole
Il Direttore Amministrativo	Avv. Amalia Carrara	Favorevole

DELIBERA

per le causali in premessa, che qui si intendono integralmente richiamate e trascritte, di prendere atto della proposta di deliberazione che precede e, per l'effetto, di:

1. prendere atto del verbale n.6 del 9.12.2024 della Commissione giudicatrice e, per gli effetti, di confermare l'affidamento della fornitura di del servizio di noleggio per anni sette di n.1 sistema di chirurgia robotica e relativo materiale di consumo per n.1900 procedure per le esigenze del blocco operatorio (procedura di gara n. PI055202-24 del 17.05.2024) all'operatore economico Medtronic Italia spa, per l'importo complessivo pari ad € 4.714.752,00 oltre i.v.a. 22%, ovvero € 5.751.997,44 iva 22% compresa, in quanto collocato alla prima posizione della graduatoria di gara;

Deliberazione del Direttore Generale

Il presente atto, in formato digitale e firmato elettronicamente, costituisce informazione primaria ed originale ai sensi dei combinati disposti degli artt. 23-ter, 24 e 40 del D.Lgs. n. 82/2005. Eventuale riproduzione analogica, costituisce valore di copia semplice a scopo illustrativo.

2. imputare la spesa complessiva di € 3.318.097,44 i.v.a. inclusa 22% relativa al servizio di noleggio di n.1 sistema di chirurgia robotica, sul conto economico 5040201010 – CANONE DI NOLEGGIO AREA SANITARIA così suddivisa:
 - ✓ € 474.013,92 iva 22% compresa per l'anno 2025;
 - ✓ € 474.013,92 iva 22% compresa per l'anno 2026;
 - ✓ € 474.013,92 iva 22% compresa per l'anno 2027;
 - ✓ € 474.013,92 iva 22% compresa per l'anno 2028;
 - ✓ € 474.013,92 iva 22% compresa per l'anno 2029;
 - ✓ € 474.013,92 iva 22% compresa per l'anno 2030;
 - ✓ € 474.013,92 iva 22% compresa per l'anno 2031;
3. imputare la spesa complessiva di € 2.433.900,00 iva inclusa 22% relativa all'esecuzione di n.1900 procedure, sul conto economico 5010107010 – DISPOSITIVI MEDICI – così suddivisa:
 - ✓ € 102.480,00 iva 22% compresa per n.80 procedure presunte per l'anno 2025;
 - ✓ € 217.770,00 iva 22% compresa per n.170 procedure presunte per l'anno 2026;
 - ✓ € 384.300,00 iva 22% compresa per n.300 procedure presunte per l'anno 2027;
 - ✓ € 384.300,00 iva 22% compresa per n.300 procedure presunte per l'anno 2028;
 - ✓ € 448.350,00 iva 22% compresa per n.350 procedure presunte per l'anno 2029;
 - ✓ € 448.350,00 iva 22% compresa per n.350 procedure presunte per l'anno 2030;
 - ✓ € 448.350,00 iva 22% compresa per n.350 procedure presunte per l'anno 2031;
4. inserire nel contratto la clausola di recesso, ai sensi del combinato disposto degli artt. 92 e 100 del D. Lgs. 159/2011, qualora vengano accertati elementi relativi a tentativi di infiltrazione mafiosa;
5. attribuire alla presente procedura il seguente CIG: [B1D66C06EA];
6. pubblicare integralmente la presente deliberazione;
7. rendere la stessa immediatamente esecutiva, stante l'urgenza di utilizzare il sistema;
8. trasmettere copia della presente deliberazione al Collegio Sindacale, ai sensi di Legge, nonché al Dipartimento Scienze chirurgiche ed alle uu.oo.cc. Gestione Economico-Finanziaria, Provveditorato ed Economato.

Il Direttore Generale
Gaetano Gubitosa

Deliberazione del Direttore Generale

Il presente atto, in formato digitale e firmato elettronicamente, costituisce informazione primaria ed originale ai sensi dei combinati disposti degli artt. 23-ter, 24 e 40 del D.Lgs. n. 82/2005. Eventuale riproduzione analogica, costituisce valore di copia semplice a scopo illustrativo.



REGIONE CAMPANIA
AZIENDA OSPEDALIERA DI RILIEVO NAZIONALE E DI ALTA SPECIALIZZAZIONE
"SANT'ANNA E SAN SEBASTIANO"
CASERTA

ATTESTAZIONE DI VERIFICA E REGISTRAZIONE CONTABILE
(per le proposte che determinano un costo per l'AORN – VEDI ALLEGATO)

Deliberazione del Direttore Generale

Il presente atto, in formato digitale e firmato elettronicamente, costituisce informazione primaria ed originale ai sensi dei combinati disposti degli artt. 23-ter, 24 e 40 del D.Lgs. n. 82/2005. Eventuale riproduzione analogica, costituisce valore di copia semplice a scopo illustrativo.

OGGETTO: Affidamento del servizio di noleggio, per anni sette, di n. 1 sistema di chirurgia robotica per le esigenze del blocco operatorio dell'A.O.R.N. "SANT'ANNA E SAN SEBASTIANO" di Caserta - Procedura di Gara n. PI055202-24.

VERBALE SEDUTA RISERVATA n.6 del 9.12.2024

In data 9.12.2024, alle ore 13:15 circa presso gli uffici della u.o.c. Tecnologia Ospedaliera di questa AORN ubicati al primo piano della Palazzina B, in Via Palasciano, Caserta, si è riunita la Commissione giudicatrice, per la rivalutazione dei punteggi tecnici attribuiti, nominata giusta deliberazione n.845 del 17.07.2024 - composta come segue:

- Prof. Ferdinando Fusco – Direttore Dipartimento Scienze Chirurgiche – Presidente;
- Prof. Roberto Ivan Troisi – Direttore U.O.C. Chirurgia Epato-bilio-pancreatica, mininvasiva e robotica AOU Federico II - Consulente presso l'A.O.R.N. di Caserta – Componente;
- Dott. Gianfranco Lauria – supporto al RUP - componente;
- Dott.ssa Simona Gravina – Assistente Amministrativo U.O.C. Tecnologia Ospedaliera e HTA – Segretario verbalizzante.

Tanto premesso si dichiara aperta la seduta riservata.

Di seguito alla pec pervenuta in data 26.11.2024 da parte della società AB MEDICA s.p.a., con la quale ha richiesto la rivalutazione dei punteggi qualitativi attribuiti alle società concorrenti, la Commissione giudicatrice ha proceduto al riesame delle schede tecniche ed evidenzia quanto segue:

In riferimento al criterio:

"caratteristiche tecniche generali costruttive ed applicative del sistema", sub criterio "versatilità della colonna laparoscopica";

la Commissione ritiene che è importante preliminarmente sottolineare che sul criterio in oggetto, LA VALUTAZIONE TABELLARE PREVEDEVA 2 PUNTI DA ASSEGNARE SECONDO IL CRITERIO SI/NO, rendendo quindi disponibili solo due possibili punteggi attribuibili, cioè 0 e 2. La commissione ha chiaramente indicato nella TABELLA ATTRIBUZIONE PUNTEGGIO il punteggio "0", in quanto la valutazione tecnica si era effettivamente focalizzata sul sistema di visione integrato al robot, cioè l'ottica/telecamera usata dalla piattaforma da Vinci X nell'esecuzione di interventi di chirurgia robotica, giustamente ritenuta inidonea all'esecuzione di procedure laparoscopiche. AB Medica propone però come "accessorio opzionale" comunque incluso nell'offerta una seconda telecamera che, all'occorrenza, può essere sostituita alla prima, e che avendo caratteristiche diverse (telecamera palmare) consentirebbe di fatto l'utilizzo del carrello visione come colonna laparoscopica stand-alone.

La commissione ritiene il requisito soddisfatto e quindi il punteggio viene corretto da 0 a 2.

In riferimento al criterio:

"caratteristiche tecniche generali costruttive ed applicative del sistema" sub criterio "possibilità di movimentazione dell'intero sistema, considerando anche la possibilità nello stivaggio del sistema quando non utilizzato e/o di spostamento in altra sala operatoria tenuto conto degli ingombri e delle masse dello stesso"; la Commissione conferma il punteggio precedentemente attribuito.

In riferimento al criterio:

"sicurezza" sub criteri A.1 "valutazione dei sistemi di sicurezza che evitano l'abilitazione involontaria degli strumenti (es. manipoli, movimenti, attivazione energia)" e A.2 "sistema di aggancio e sgancio al trocar in modo sicuro";



la Commissione conferma il punteggio precedentemente attribuito.

In riferimento al criterio:

“console chirurgica” sub criterio “saranno valutate le tipologie e le diverse modalità di visione, le caratteristiche dello schermo e del sistema, l’ergonomia di posizionamento e manualità del chirurgo alla console, l’intuitività dei comandi, la presenza di sistemi di riduzione del tremore delle mani ed eventuali sistemi che possano migliorare il controllo del movimento degli strumenti robotici”;

la Commissione conferma il punteggio precedentemente attribuito.

Terminate le predette valutazioni, la Commissione giudicatrice procede alla rimodulazione dei punteggi qualitativi così come riportato nella tabella allegata al presente verbale a formarne parte integrante e sostanziale (all.1).

Successivamente il Presidente della Commissione giudicatrice chiude la seduta e procede a consegnare gli atti di gara per la custodia al segretario verbalizzante, che provvederà la trasmissione degli stessi al RUP.

La seduta viene chiusa alle 14:15

Letto, confermato e sottoscritto.

Prof. Ferdinando Fusco

Prof. Roberto Ivan Troisi

Dott. Gianfranco Lauria

Dott.ssa Gravina Simona

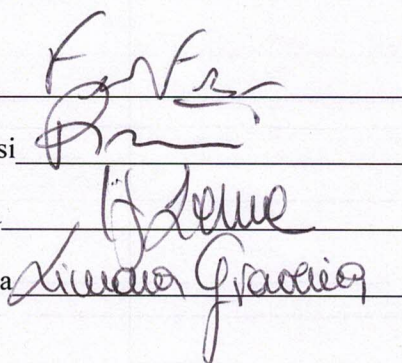


TABELLA ATTRIBUZIONE PUNTEGGIO – MAX 70 PUNTI

Parametro di valutazione	Criterio di valutazione	Punteggio massimo attribuibile	Medtronic Italia S.p.A. COVIDIEN LLC Hugo RAS	CMR Surgical Srl CMR Surgical Ltd Versius Plus	AB-MEDICA Intuitive Surgical, Inc robotico da Vinci X IS4200
Caratteristiche e tecniche generali costruttive ed applicative del sistema	Compatibilità con le colonne laparoscopiche in dotazione all' AORN. Per compatibilità s'intende la possibilità di adoperare, per gli interventi di chirurgia robotica, le colonne laparoscopiche in dotazione a quest' AORN (STRYKER mod. 1688 AIM AK; STORZ mod. IMAGE 1; STORZ mod. TC201; STORZ mod. TC304; OLYMPUS mod. OTV S700; OLYMPUS mod. OTV S200; OLYMPUS mod. OTV S7)	Tabellare SI/NO punti 2	SI Il sistema Hugo è già configurato per l'impiego con la colonna laparoscopica Karl Storz Image 1 S, compatibile integralmente con gli endoscopi della serie Tipcam 1 S nonché con il video processore Storz già presenti nella struttura ospedaliera. Qualora l'ospedale lo ritenesse necessario, grazie alla modularità del sistema robotico Hugo ed alla compatibilità con le suddette apparecchiature, è possibile sostituire i componenti forniti con il sistema Hugo con quelli analoghi Karl Storz della serie Image 1 S già in dotazione presso l'ospedale PUNTI 2	SI Il Versius non richiede una colonna dedicata ed è compatibile con le colonne laparoscopiche in dotazione all' AORN, ognuna delle quali può essere utilizzata come unica colonna robotica/laparoscopica	NO Il sistema robotico Da Vinci non preclude l'utilizzo delle colonne laparoscopiche da noi indicate ma tale impiego è comunque limitato alla sola visualizzazione delle immagini provenienti dal Video-processore della colonna laparoscopica, sul monitor del sistema robotico, così come puntualmente descritto nel paragrafo 18 della relazione tecnica.
	Versatilità della colonna laparoscopica offerta per l'esecuzione di altre procedure chirurgiche non utilizzando il sistema robotico. Per versatilità si intende la capacità di adoperare la colonna laparoscopica, offerta in sede di gara, non solo per procedure di chirurgia robotica (chirurgia laparoscopica convenzionale).	Tabellare SI/NO punti 2	SI Come dichiarato dal costruttore, il sistema Hugo può essere utilizzato non solo per la chirurgia robotica, ma anche per la chirurgia laparoscopica e open. Infatti, la Torre del Sistema è a tutti gli effetti una torre laparoscopica con le funzionalità necessarie a svolgere una procedura chirurgica standard in laparoscopia grazie alla presenza del sistema di imaging Storz, il modulo di elettrochirurgia Valleylab FT10 PUNTI 2	SI È inclusa in offerta una colonna laparoscopica Wolf (chirurgia laparoscopica completa e pronta all'esecuzione di altre procedure chirurgiche non utilizzando il sistema robotico	PUNTI 0 Il sistema di visione offerto potrebbe essere potenzialmente adoperato anche per procedure laparoscopiche. Tuttavia il peso della videocamera robotica è difficilmente gestibile a mano libera e nella pratica la gestione di interventi laparoscopici sarebbe molto difficile. A differenza dei sistemi concorrenti, in cui la visione è simile a quella di un sistema "videolaparo 3d", la modalità immersiva della visione non è utilizzabile in un setting laparoscopico, se non durante una rapida fase di "transizione" verso l'utilizzo di altre tecnologie. PUNTI 2

	Possibilità di movimentazione dell'intero sistema, considerando anche la flessibilità nello stivaggio del sistema quando non utilizzato e/o di spostamento in altra sala operatoria tenuto conto degli ingombri e delle masse dello stesso.	Discrezionale Max punti 10 $C(a) = \sum n [W_i * V(a)]$ COEFFICIENTE (CI) Inadeguato 0,00 punti Parzialmente 0,25 punti e adeguato Adeguato 0,50 punti Più che adeguato 0,75 punti Ottimo 1,00 punti	Il sistema è dotato di Nr. 4 carrelli dei bracci robotici che possiedono a loro volta 4 ruote mobili e che sono completamente indipendenti l'uno dall'altro. Ciascuno di essi è dotato di un braccio robotico modulare ed estensibile. I carrelli dei bracci robotici sono facilmente trasportabili all'interno delle diverse sale operatorie dell'intero ospedale anche da una sola persona. Le quattro ruote di ogni carrello del braccio robotico sono regolabili secondo due diverse configurazioni grazie a ruote e freni di sicurezza: Configurazione di trasporto – Configurazione libera – Anche la torre del sistema e la console sono dotate di ruote con freni di sicurezza, ciò consente un facile spostamento da una sala all'altra da una sola persona. Infine sussiste la possibilità di stivare i bracci in diversi locali dello stesso comparto operatorio all'occorrenza, considerato anche l'ingombro minimo dei bracci in posizione di stivaggio. Componente 1: Più che adeguato punti 0,75 Componente 2: Ottimo punti 1 Componente 3: Ottimo punti 1 PUNTI 9,16	Il sistema è composto da 5 moduli trasportabili e di diverse dimensioni che come dichiarato dalla CMR, consentono di facilitare lo spostamento e lo stivaggio anche per la presenza della colonna dedicata che rappresenta un sesto modulo che non appesantisce la struttura base Componente 1: Ottimo punti 1 Componente 2: Ottimo punti 1 Componente 3: Ottimo punti 1 PUNTI 10	L'intero sistema robotico in tutte le sue componenti è dotato di ruote e freni di sicurezza per essere movimentato all'interno del blocco operatorio con molta difficoltà in quanto la caratteristica "all in one", determina un elevato livello di ingombro nonostante il sistema disponga di una posizione di stivaggio che ne compatta, in modo relativo, le dimensioni. Componente 1: parzialmente adeguato Punti 0,25 Componente 2: adeguato punti 0,50 Componente 3: adeguato punti 0,50 PUNTI 4,17	E' prevista la fornitura di un gruppo di continuità UPS MEDICALE "ERGON-MED9 – 2100W" atto a garantire un'autonomia di 20 minuti. Inoltre, il sistema contiene
	Presenza di batteria di backup che dia la possibilità di mantenere la visione intraoperatoria in caso di interruzione di energizzazione. Al valore temporale di autonomia più elevato	Tabellare proporzionale Max punti 2	Il sistema Hugo è dotato di un pacco batterie (UPS) che consente, in caso di mancanza di corrente elettrica nella sala operatoria, la possibilità di continuare a mantenere pienamente operativi i 4	I bracci robotici sono dotati di una batteria di supporto ricaricabile che fornisce alimentazione di emergenza in caso di disconnessione dalla rete elettrica.	E' prevista la fornitura di un gruppo di continuità UPS MEDICALE "ERGON-MED9 – 2100W" atto a garantire un'autonomia di 20 minuti. Inoltre, il sistema contiene	

	sarà attribuito il massimo punteggio ed il restante in modo proporzionale.		bracci e la torre di sistema per 5 minuti. Nello specifico Hugo garantirà al chirurgo di poter mantenere la visione endoscopica operatoria e avere pieno controllo dei bracci per 5 minuti	Questo fa sì che in caso di perdita di energizzazione, il braccio dedicato all'endoscopia resti acceso permettendo sia il mantenimento della posizione del braccio che della visione intraoperatoria, permettendo una sicura rimozione degli strumenti chirurgici. Lo stato della batteria è visibile sul pannello di controllo attraverso un indicatore luminoso. La batteria ha una durata di almeno 20 minuti	una batteria di sicurezza che consente di gestire le situazioni di emergenza o guasto.
	– Sistema di registrazione che dia la possibilità di memorizzare video chirurgici e immagini.	Tabellare SI/NO punti 2	PUNTI 0,5 Il sistema robotico Hugo è dotato di due sistemi di registrazione per memorizzare video ed immagini chirurgiche durante gli interventi con la piattaforma robotica Hugo RAS: Il primo sistema di registrazione è DS1 - Touch Surgery™ Enterprise e si adatta perfettamente al flusso di lavoro in quanto può essere utilizzato in qualunque intervento di chirurgia robotica e laparoscopica. Il secondo sistema di registrazione di immagini chirurgiche avviene direttamente dalla porta USB presente sulla Torre del Sistema Hugo RAS PUNTI 2	PUNTI 2 Tripla opzione per la registrazione video: - Cloud - Scheda SD - Videoregistratore	PUNTI 2 sistema di registrazione, memorizzazione e archiviazione Mediacapture MVR Pro, di tipo embedded che permette la registrazione di immagini e filmati in alta definizione
Sicurezza	– A1. Valutazione dei sistemi di sicurezza che evitano l'abilitazione involontaria degli strumenti (es: manipoli, movimenti, attivazione energia).	Discrezionale Max punti 7 $C(a) = \sum_n [W_i * V(a)i]$ COEFFICIENTE (C) Inadeguato 0,00 punti	A1. Il sistema proposto dispone di una soluzione definita: • Tracking control tramite occhiali; • sensori sul manipolo, • doppia pressione sul pedale energia; • pressione sul pedale lunga circa 1 secondo per attivare il 4 braccio per prevenire l'involontaria attivazione.	PUNTI 2 A1. La commissione ritiene che il RAS offerto dalla soc. CMR non sia dotato di un sistema sicuro per prevenire lo scontro involontario tra bracci robotici, la modifica della posizione delle BSU e la loro calibrazione avviene tramite un approccio personalizzato per ogni paziente, in base alla sua anatomia e BM	PUNTI 2 A1. Il sistema dispone di sistemi di sicurezza adeguati a protezione sia dell'operatore che del paziente

	Parzialment 0,25 e adeguato punti 1,75 Adeguato 0,50 punti 3,5 Più che adeguato 0,75 punti 5,25 Ottimo 1,00 punti 7	La commissione ha attribuito il seguente punteggio: Componente 1: ottimo 1,00 Componente 2: ottimo 1,00 Componente 3: ottimo 1,00 A 2. Il robot Hugo è dotato di un meccanismo sicuro di aggancio e sgancio di ciascun braccio meccanico al trocar durante la fase di “Docking” o “Undocking” dei bracci robotici. Tutte le diverse tipologie di errore sono opportunamente segnalate in modo specifico per permettere al personale di sala operatoria la specifica risoluzione. La commissione ha attribuito il seguente punteggio: Componente 1: ottimo 1,00 Componente 2: ottimo 1,00 Componente 3: ottimo 1,00	La commissione ha attribuito il seguente punteggio: Componente 1: Parzialmente Adeguato 0,25 punti 1,75 Componente 2: Parzialmente Adeguato 0,25 punti 1,75 Componente 3: Parzialmente Adeguato 0,25 punti 1,75 A2. Presenza di un sistema di aggancio scarsamente serrato per l'assenza di trocar dedicati e di aggancio meccanico. Infatti dichiara quanto segue: “..... non richiede un aggancio meccanico tra braccio e trocar..... Il punto di fulcro viene calcolato dal software di Versius (fase di “port training”),con un fulcro virtuale.....” La commissione ha attribuito il seguente punteggio: Componente 1: Parzialmente adeguato punti 1,75 Componente 2: Parzialmente adeguato punti 1,75 Componente 3: Parzialmente adeguato punti 1,75	La commissione ha attribuito il seguente punteggio: Componente 1: Adeguato punti 0,5 Componente 2: Adeguato punti 0,5 Componente 3: Adeguato punti 0,5 A2. Il sistema di aggancio/sgancio è in linea con le esigenze chirurgiche. La commissione ha attribuito il seguente punteggio: Componente 1: Adeguato punti 0,5 Componente 2: Adeguato punti 0,5 Componente 3: Adeguato punti 0,5	
Consolle chirurgica	Saranno valutate le tipologie e le diverse modalità di visione, le caratteristiche dello schermo e del sistema, l’ergonomia di posizionamento e manualità del	Discrezionale Max punti 10 $C(a) = \sum n [W_i * V(a)_i]$	Punti 7 La dotazione di monitor 3D HD da 31,5", consente una visione tridimensionale a tutti i chirurghi mediante utilizzo degli occhiali 3D.	Punti 1,75 il sistema dispone di una sufficiente manualità adattava al chirurgo ma contrariamente a quanto dichiarato dal costruttore, l’assenza della pedaliera	Punti 3,5 Il visore 3D HD consente soltanto al primo operatore chirurgo di visualizzare il campo chirurgico con immagine tridimensionale ad

[Handwritten signatures and initials]

	chirurgo alla consolle, l'intuitività dei comandi, la presenza di sistemi di riduzione del tremore delle mani ed eventuali sistemi che possano migliorare il controllo del movimento degli strumenti robotici.	COEFFICIENTE (CD) Inadeguato 0,00 punti Parzialmente adeguato 0,25 punti Adeguato 0,50 punti Più che adeguato 0,75 punti Ottimo 1,00 punti	La consolle del sistema robotico Hugo consente al chirurgo di mantenere una postura corretta, comoda ed ergonomica anche nell'esecuzione di lunghe procedure chirurgiche. L'operatore è infatti seduto in posizione naturale poggiando i bracci sul supporto appoggiabraccio, d'innanzi al monitor 3D D da 31,5" ad alta definizione 1920x1080, che mostra la vista endoscopica e le informazioni sullo stato corrente del sistema, incluse quelle relative ai carrelli paziente, endoscopio, strumenti e tutti gli altri messaggi inviati dal sistema. La consolle aperta consente al chirurgo alla consolle di essere pienamente consapevole e in contatto diretto con i flussi di sala operatoria (robot, paziente, anestesista, altri chirurghi specialisti, personale infermieristico, assistente al tavolo operatorio), senza l'ausilio di alcun interfono aggiuntivo. Per quanto attiene l'intuitività il monitor 3D HD da 31,5", ricorda la modalità di visione di una colonna laparoscopica utilizzata dai chirurghi per interventi laparoscopici convenzionali, con tutti i vantaggi della chirurgia robotica. Si aggiunge a tale caratteristica il mantenimento della comunicazione diretta con i colleghi e lo staff di sala operatoria, tipicamente documentabile in un intervento laparoscopico tradizionale e non ottenibile con consolle di tipo immersivo. La commissione attribuisce il seguente punteggio Componente 1: Ottimo 1 10 punti Componente 2: Ottimo 1 10 punti Componente 3: Ottimo 1 10 punti	concentra tutti i comandi alle mani e ciò comporta un maggior livello di attenzione e una maggiore difficoltà nella gestione simultanea di molteplici comandi/funzioni. Sebbene sia implementato un SW di reiezione del tremore della mano, l'assenza di aggancio meccanico tra gli strumenti ed i trocars, può trasmettere una sensazione di "gioco" nella movimentazione. La commissione attribuisce il seguente punteggio Componente 1: Parzialmente Adeguato 0,25 punti 2,5 Componente 2: Parzialmente Adeguato 0,25 punti 2,5 Componente 3: Parzialmente Adeguato 0,25 25 punti 2,5	alta definizione che viene trasmessa dall'endoscopio. Il chirurgo primo operatore in consolle può solo decidere di visualizzare in contemporanea all'immagine intraoperatoria un'ulteriore immagine, senza poter gestire alcun parametro e/o comando della colonna laparoscopica e ciò rappresenta una limitazione. Per quanto attiene l'ergonomia il chirurgo primo operatore può regolare la posizione delle componenti della consolle su 4 assi di movimento. Infine il sistema filtra automaticamente il movimento delle mani del chirurgo, con l'intento di ridurre il tremore fisiologico La commissione attribuisce il seguente punteggio Componente 1: Adeguato 0,5 punti 5 Componente 2: Adeguato 0,5 punti 5 Componente 3: Adeguato 0,5 punti 5
			PUNTI 10	PUNTI 2,5	PUNTI 5

	Dotazione di display secondario interattivo touch-screen che dia la possibilità di visualizzare e regolare le impostazioni della stessa, le impostazioni del sistema e dell'endoscopio, nonché di visualizzare e gestire eventuali allarmi, assegnare strumenti ai diversi bracci.	Tabellare SI/NO punti 5	Il sistema proposto dispone di un Display interattivo touchscreen da 12,5" collegato sul lato destro della console del chirurgo, regolabile nell'angolazione di visione, serve per comandare tutte le funzioni del robot: - regolare i comandi ergonomici della console adattandola alla fisionomia del chirurgo (altezza monitor, altezza bracciolo, profondità pedali) - gestire i comandi di ridimensionamento del movimento degli strumenti tra cui la velocità (fine, intermedio, veloce) ed il moltiplicatore di rotazione (disabilitato, 1,5x e 2x).	PUNTI 5 SI	Il sistema non dispone di uno schermo secondario interattivo touch-screen di tipo integrato che dia la possibilità di visualizzare e regolare le impostazioni, ma la società, offre un tablet che è in grado di visualizzare e gestire attraverso APP dedicate, funzioni e impostazioni di macchina. Il tablet è collegato in modalità WI-FI e ciò potrebbe non garantire il continuo e costante collegamento in presenza di altri dispositivi wireless che potrebbero generare interferenze sui segnali trasmessi	PUNTI 0 NO	Il touchpad integrato, delle dimensioni di 6,5 pollici, è l'interfaccia di controllo dell'operatore con la console chirurgica. Esso consente di: • impostare tutti i parametri e le funzioni del sistema • impostare la visualizzazione per immagini ausiliarie ad esempio, per affiancare una immagine ecografica intraoperatoria all'immagine chirurgica; • inserire informazioni sulla procedura chirurgica, tramite accesso in Cloud.	PUNTI 5 SI
Carrello bracci robotici	Sarà valutata la capacità dei singoli bracci robotici di gestire l'endoscopio.	Tabellare SI/NO punti 5	Ognuno dei 4 bracci che compongono il sistema robotico Hugo è in grado di gestire indistintamente tutti gli strumenti e gli endoscopi compatibili col sistema Hugo	PUNTI 5	Il sistema Versius è un sistema modulare, caratterizzato da 4 bracci robotici montati su carrelli indipendenti, di cui 1 dedicato all'endoscopio e 3 agli strumenti.	PUNTI 0	Tutti i bracci del sistema robotico offerto sono universali in quanto permettono la gestione indifferente di strumenti ed endoscopio. Tutte le guaine sterili che ricoprono le braccia del sistema sono identiche e consentono di installare endoscopio o strumento senza dover cambiare nulla.	PUNTI 5
Formazione del team chirurgico	Numero di giornate lavorative di <i>formazione teorico/pratica in presenza</i> oltre i 90gg lavorativi minimi. Per ogni 2gg lavorativi in più rispetto al minimo previsto sarà attribuito 1 punto	Tabellare Max 10 punti	La società Medtronic dichiara di erogare 110 giorni di formazione in presenza oltre i 90 gg lavorativi minimi	PUNTI 10	La società CMR dichiara che garantirà la presenza dell'Implementation Specialist in sala operatoria è garantita ad ogni équipe chirurgica per il periodo necessario a rendere il team chirurgico indipendente (90gg lavorativi più altre 180 giornate lavorative di formazione in presenza incluse in offerta).	PUNTI 10	La società è disponibile a formare il personale per ulteriori 20 giornate lavorative oltre alle 90 previste come minimo, per un totale di 110 giorni	PUNTI 10

	Presenza di <i>application specialist in sala operatoria</i> in affiancamento al team chirurgico. Per ogni 5 procedure chirurgiche in aggiunta alle 30 minime previste saranno attribuiti 5 punti	Tabellare Max 10 punti	La società Medtronic garantisce la presenza di uno Start Up Specialist dedicato in sala operatoria, a supporto ed in affiancamento al personale chirurgico ed infermieristico, per un totale di minimo nr. 80 procedure chirurgiche	PUNTI 10	La società CMR dichiara che incluso in offerta 1000 ulteriori procedure chirurgiche in più in affiancamento con implementation Specialist, in aggiunta alle 30 minime previste.	La AB-Medica garantisce la presenza di un team di professionisti interno di ab medica che fornirà supporto durante l'attività clinica in sala operatoria affiancando le diverse figure professionali coinvolte nel programma clinico, per ulteriori 30 procedure chirurgiche in aggiunta alle 30 minime previste (10 per ogni specialità coinvolta).
Evidenza documentale della capacità di effettuare procedure chirurgiche ulteriori rispetto a quelle minime richieste. Per ogni ulteriore specialità chirurgica rispetto a quelle indicate nei criteri minimi saranno attribuiti 1 punto	Quantitativo Max punti 5		PUNTI 0 La società Medtronic dichiara che allo stato attuale le specialità per cui Hugo è certificato sono quelle indicate nei criteri di minima.	PUNTI 0 attraverso la lettura delle Certificazioni è emerso che il sistema è certificato per l'impiego delle seguenti specialità chirurgiche: general, urologic, gynecological and thoracic minimal access surgical procedures. Document Document number SR-00350 Document title EU MDR Declaration of Conformity-Versius® Surgical system Revision 1.0 Date 02-Feb-2023 Pertanto, il sistema è certificato sono quelle indicate nei criteri di minima.	PUNTI 10 La società AB Medica dichiara che il sistema da Vinci X IS4200 è progettato per l'esecuzione di interventi chirurgici di: ☐ Urologia ☐ Chirurgia generale ☐ Ginecologia ☐ Chirurgia toracica ☐ Chirurgia cardiotoracica (mobilitazione dell'arteria toracica interna) ☐ Otorinolaringoiatria (tumori benigni o tumori maligni classificati con T1 e T2, procedure benigne di resezione base lingua) ☐ Chirurgia della Mammella (con preservazione dei capezzoli e ricostruzione immediata) ☐ Chirurgia Pediatrica (no transorale). Le tipologie di intervento chirurgico certificate, pari a 3 oltre il numero minimo richiesto	PUNTI 3 La società AB Medica dichiara che il sistema da Vinci X IS4200 è progettato per l'esecuzione di interventi chirurgici di: ☐ Urologia ☐ Chirurgia generale ☐ Ginecologia ☐ Chirurgia toracica ☐ Chirurgia cardiotoracica (mobilitazione dell'arteria toracica interna) ☐ Otorinolaringoiatria (tumori benigni o tumori maligni classificati con T1 e T2, procedure benigne di resezione base lingua) ☐ Chirurgia della Mammella (con preservazione dei capezzoli e ricostruzione immediata) ☐ Chirurgia Pediatrica (no transorale). Le tipologie di intervento chirurgico certificate, pari a 3 oltre il numero minimo richiesto
Totale punteggio	70 punti	62,66 punti	PUNTI 0	PUNTI 0	PUNTI 3	51,67 punti

Prof. Ferdinando Fusco

Prof. Roberto Ivan Troisi

Dott. Gianfranco Lauria

Dott.ssa Simona Gravina

ATTESTAZIONE DI VERIFICA E REGISTRAZIONE CONTABILE

relativa alla DELIBERAZIONE DEL DIRETTORE GENERALE con oggetto:

AFFIDAMENTO DEL SERVIZIO DI NOLEGGIO PER ANNI SETTE DI N.1 SISTEMA DI CHIRURGIA ROBOTICA PER LE ESIGENZE DEL BLOCCO OPERATORIO. – AGGIORNAMENTO GRADUATORIA DI GARA E CONFERMA AGGIUDICAZIONE CIG: [B1D66C06EA]

ATTESTAZIONE DI VERIFICA E REGISTRAZIONE CONTABILE 1 (per le proposte che determinano un costo per l'AORN)

Il costo derivante dal presente atto : €474.013,92

- è di competenza dell'esercizio 2025 , imputabile al conto economico 5040201010 - Canoni di noleggio - area sanitaria da scomputare dal preventivo di spesa che presenta la necessaria disponibilità
- è relativo ad acquisizione cespiti di cui alla Fonte di Finanziamento

ATTESTAZIONE DI VERIFICA E REGISTRAZIONE CONTABILE 2 (per le proposte che determinano un costo per l'AORN)

Il costo derivante dal presente atto : €474.013,92

- è di competenza dell'esercizio 2026 , imputabile al conto economico 5040201010 - Canoni di noleggio - area sanitaria da scomputare dal preventivo di spesa che presenta la necessaria disponibilità
- è relativo ad acquisizione cespiti di cui alla Fonte di Finanziamento

ATTESTAZIONE DI VERIFICA E REGISTRAZIONE CONTABILE 3 (per le proposte che determinano un costo per l'AORN)

Il costo derivante dal presente atto : €474.013,92

- è di competenza dell'esercizio 2027 , imputabile al conto economico 5040201010 - Canoni di noleggio - area sanitaria da scomputare dal preventivo di spesa che presenta la necessaria disponibilità
- è relativo ad acquisizione cespiti di cui alla Fonte di Finanziamento

ATTESTAZIONE DI VERIFICA E REGISTRAZIONE CONTABILE 4 (per le proposte che determinano un costo per l'AORN)

Il costo derivante dal presente atto : €474.013,92

- è di competenza dell'esercizio 2028 , imputabile al conto economico 5040201010 - Canoni di noleggio - area sanitaria da scomputare dal preventivo di spesa che presenta la necessaria disponibilità
- è relativo ad acquisizione cespiti di cui alla Fonte di Finanziamento

ATTESTAZIONE DI VERIFICA E REGISTRAZIONE CONTABILE 5 (per le proposte che determinano un costo per l'AORN)

Il costo derivante dal presente atto : €1.422.041,76

- è di competenza dell'esercizio 2029 , imputabile al conto economico 5040201010 - Canoni di noleggio - area sanitaria da scomputare dal preventivo di spesa importo comprensivo anche dell'annualità 2030-2031 che presenta la necessaria disponibilità
- è relativo ad acquisizione cespiti di cui alla Fonte di Finanziamento

ATTESTAZIONE DI VERIFICA E REGISTRAZIONE CONTABILE

relativa alla DELIBERAZIONE DEL DIRETTORE GENERALE con oggetto:

AFFIDAMENTO DEL SERVIZIO DI NOLEGGIO PER ANNI SETTE DI N.1 SISTEMA DI CHIRURGIA ROBOTICA PER LE ESIGENZE DEL BLOCCO OPERATORIO. – AGGIORNAMENTO GRADUATORIA DI GARA E CONFERMA AGGIUDICAZIONE CIG: [B1D66C06EA]

ATTESTAZIONE DI VERIFICA E REGISTRAZIONE CONTABILE 6 (per le proposte che determinano un costo per l'AORN)

Il costo derivante dal presente atto : €102.480,00

- è di competenza dell'esercizio 2025 , imputabile al conto economico 5010107010 - Dispositivi Medici
da scomputare dal preventivo di spesa che presenta la necessaria disponibilità
- è relativo ad acquisizione cespiti di cui alla Fonte di Finanziamento

ATTESTAZIONE DI VERIFICA E REGISTRAZIONE CONTABILE 7 (per le proposte che determinano un costo per l'AORN)

Il costo derivante dal presente atto : €217.770,00

- è di competenza dell'esercizio 2026 , imputabile al conto economico 5010107010 - Dispositivi Medici
da scomputare dal preventivo di spesa che presenta la necessaria disponibilità
- è relativo ad acquisizione cespiti di cui alla Fonte di Finanziamento

ATTESTAZIONE DI VERIFICA E REGISTRAZIONE CONTABILE 8 (per le proposte che determinano un costo per l'AORN)

Il costo derivante dal presente atto : €384.300,00

- è di competenza dell'esercizio 2027 , imputabile al conto economico 5010107010 - Dispositivi Medici
da scomputare dal preventivo di spesa che presenta la necessaria disponibilità
- è relativo ad acquisizione cespiti di cui alla Fonte di Finanziamento

ATTESTAZIONE DI VERIFICA E REGISTRAZIONE CONTABILE 9 (per le proposte che determinano un costo per l'AORN)

Il costo derivante dal presente atto : €384.300,00

- è di competenza dell'esercizio 2028 , imputabile al conto economico 5010107010 - Dispositivi Medici
da scomputare dal preventivo di spesa che presenta la necessaria disponibilità
- è relativo ad acquisizione cespiti di cui alla Fonte di Finanziamento

ATTESTAZIONE DI VERIFICA E REGISTRAZIONE CONTABILE 10 (per le proposte che determinano un costo per l'AORN)

Il costo derivante dal presente atto : €1.345.050,00

- è di competenza dell'esercizio 2029 , imputabile al conto economico 5010107010 - Dispositivi Medici
da scomputare dal preventivo di spesa importo comprensivo anche dell'annualità 2030-2031 che presenta la necessaria disponibilità
- è relativo ad acquisizione cespiti di cui alla Fonte di Finanziamento

Caserta li, 13/12/2024

il Direttore
UOC GESTIONE ECONOMICO FINANZIARIA
Carmela Zito