



Repertorio n. 14/2019  
Prot n. 262 del 04/02/2019  
Classif: X/4

**Determina a contrarre e di affidamento – Affidamento diretto**

**Oggetto: Noleggio robot chirurgico Da Vinci X**

CIG 7751901F0F Ordine UGOV n.7 del 28/03/2019

**Il Responsabile Amministrativo Delegato**

- VISTO** il Decreto Legislativo del 30 marzo 2001, n. 165 "*Norme generali sull'ordinamento del lavoro alle dipendenze delle amministrazioni pubbliche*";
- VISTO** lo Statuto di Ateneo, emanato con D.R. n. 3689 del 20/10/2012 e ss. mm. e ii.;
- VISTO** il Regolamento per l'Amministrazione, la finanza e la contabilità di Ateneo, emanato con Decreto Rettorale n. 65 del 13/01/2016 e ss. mm. e ii.;
- VISTO** il Regolamento dell'attività contrattuale di Ateneo, emanato con Decreto Rettorale n. 274 del 25/05/2009;
- VISTA** la Disposizione di delega del Direttore Generale n. 794/2015;
- VISTO** il Piano triennale di prevenzione della corruzione e della trasparenza 2019 - 2021, approvato con delibera del Consiglio di Amministrazione del 29/01/2019;
- VISTO** il Decreto Legislativo 50/2016 e ss.mm. e ii., in particolare gli artt. 29, 31, 63;
- VISTO** l'art. 1 co. 449 della Legge 296/2006 e ss. mm. e ii., che prevede anche per le istituzioni universitarie l'obbligo di approvvigionarsi mediante le convenzioni-quadro stipulate da Consip SpA;
- VISTO** l'art. 1 co. 450 della Legge 296/2006 e ss. mm. e ii., che prevede l'obbligo, per gli acquisti di beni e servizi, di importo pari o superiore a 5.000,00 Euro ed inferiore alla soglia di rilievo comunitario, di ricorrere al MEPA (mercato elettronico della pubblica amministrazione), gestito da CONSIP Spa, ovvero ad altri mercati elettronici;
- VISTA** la Delibera del Consiglio di Amministrazione n. 461 del 18/12/2018 con la quale è stato approvato il Bilancio Unico di Ateneo di previsione annuale autorizzatorio dell'anno 2019;
- VISTA** la Delibera del Consiglio di Amministrazione n. 462 del 18/12/2018 con la quale è stato approvato il Bilancio Unico di Ateneo di previsione triennale 2019 - 2021;
- VISTE** le Linee Guida dell'ANAC n. 3, di attuazione del D.Lgs. 50/2016, aggiornate al D.Lgs. 56/2017, recanti «Nomina, ruolo e compiti del responsabile unico del procedimento per l'affidamento di appalti e concessioni», aggiornate al Decreto Legislativo 19 aprile 2017 n. 56 con delibera del Consiglio n. 1007 dell'11 ottobre 2017, pubblicate nella Gazzetta Ufficiale della Repubblica Italiana Serie Generale n. 260 del 7 novembre 2017;
- VISTE** le Linee guida n. 4, di attuazione del D.Lgs. 18 aprile 2016 n. 50, recanti "Procedure per l'affidamento dei contratti pubblici di importo inferiore alle soglie di



rilevanza comunitaria, indagini di mercato e formazione e gestione degli elenchi di operatori economici”, aggiornate al Decreto Legislativo 19 aprile 2017 n. 56 con delibera del Consiglio n. 206 del 01 marzo 2018, pubblicate nella Gazzetta Ufficiale della Repubblica Italiana Serie Generale n. 69 del 23 marzo 2018;

- VISTA** la circolare direttoriale prot. n. 42935 del 22 maggio 2018, in ordine alle modalità operative delle citate Linee Guida n. 4;
- VISTE** le circolari del Direttore Generale prot. n. 9066 dell'11/02/2016, n. 24552 del 12/04/2016, n. 43457 del 14/06/2016 e n. 27441 del 21/03/2019 aventi ad oggetto “Modifiche normative in materia di contratti pubblici di lavori, servizi e forniture”
- CONSIDERATA** La lettera Prot. n. 2854 del 15/11/2018 a firma dei Presidi delle Facoltà di Medicina e Odontoiatria, Farmacia e Medicina, Medicina e Psicologia per la richiesta di assegnazione fondi indirizzata al Magnifico Rettore;
- VISTA** la delibera del Consiglio di Amministrazione di Sapienza Università di Roma resa nella seduta del 04/12/2018 per l'assegnazione dell'importo di euro 250.000,00 alla Facoltà di Medicina e Odontoiatria;
- VISTA** la richiesta di noleggio del sistema robotico Da Vinci® X, formulata dal Prof. Michele Gallucci, con nota del 17/12/2018 nella quale è precisato che:
- il noleggio del bene per un periodo di cinque mesi, è funzionale alle esigenze attività di formazione degli Specializzandi di area chirurgica e degli studenti dei Corsi di Laurea in Medicina e Chirurgia, nonché per lo svolgimento della moderna ricerca traslazionale;
  - il robot chirurgico Da Vinci® X deve considerarsi unico ed esclusivo nel mercato mondiale, e pertanto infungibile rispetto allo scopo di soddisfare le specifiche esigenze della didattica e della ricerca, in quanto l'unico sistema chirurgico dotato delle seguenti tecnologie:
    - Visione tridimensionale HD ad immersione che non necessita l'ausilio di accessori esterni (ad esempio occhiali);
    - Strumenti articolati su 7 (sette) gradi di libertà (più di quelli del polso umano) riproponendo, grazie ad un'interfaccia di alta tecnologia, gli stessi movimenti tipici della chirurgia tradizionali semplificando in maniera importante tutte le manovre chirurgiche legate alla sutura (passaggio ago filo annodamento etc.);
    - Sistema di visione integrato con modulo di Fluorescenza: consente al chirurgo di visualizzare tramite mezzo di contrasto vascolarizzazione dei tessuti e margini tumorali;
    - Generatore integrato per l'elettrificazione di strumenti mono e bipolari e strumenti a tecnologia avanzata per la sezione ed emostasi dei vasi fino a 7mm;
    - Predisposizione per utilizzo di suture meccaniche lineari dedicate a controllo elettronico con la rotazione del polso dello strumento a totale gestione da parte del primo chirurgo in console;
    - Predisposizione per integrazione della doppia console per uso formativo e di chirurgia collaborativa multispecialistica;
    - Predisposizione per gestione del simulatore virtuale;
    - Predisposizione per applicazione di chirurgia Single Site: approccio chirurgico con unica porta di accesso da 2,5cm;
    - Sistema avanzato per il riconoscimento e calibrazione di ogni strumento installato sul braccio robotico;
    - Possibilità di interfacciare sul sistema di visione immagini diagnostiche fornite da ingressi ausiliari;
    - tecnologia "centro remoto" che consente di minimizzare la forza esercitata sulla parete addominale del paziente;
    - rotazione automatica dell'endoscopio, si può cambiare



l'angolazione di orientamento senza rimuovere l'endoscopio dal paziente;

- carrello paziente composto da braccia robotiche montate su unico carrello con riduzione degli ingombri;
- il noleggio del bene non è presente nelle Convenzioni attive stipulate da CONSIP SpA;
- l'importo massimo presunto per il servizio è di € 204.500,00 (oltre IVA al 22%).

- VISTO** il parere favorevole alla richiesta d'acquisto del Preside di Facoltà reso in data 18/12/2018, su espressa istanza del RAD;
- VISTA** la Disposizione del Responsabile Amministrativo Delegato Repertorio n. 172/2018 Prot n. 3180 del 21/12/2018, con la quale è stato nominato RUP l'ING. Antonello Binni, afferente al Dipartimento di Ingegneria Meccanica e Aerospaziale;
- CONSIDERATO** che l'importo massimo rientra nei limiti di valore previsti dall'art. 36 del D. Lgs. 50/2016;
- RITENUTI** i motivi, adottati nella richiesta sopracitata, rispondenti alle finalità di pubblico interesse perseguite dall'Amministrazione nell'ambito delle attività di formazione degli Specializzandi di area chirurgica e degli studenti dei Corsi di Laurea in Medicina e Chirurgia, nonché per lo svolgimento della moderna ricerca traslazionale;
- CONSIDERATO** che è stata effettuata un'indagine di mercato tramite pubblicazione di avviso esplorativo Prot n. 3185 del 28/12/2018 sul sito web dell'Ente, al fine di conoscere l'assetto del mercato di riferimento, i potenziali concorrenti, gli operatori interessati, le relative caratteristiche soggettive, le soluzioni tecniche disponibili, al fine di verificarne la rispondenza alle reali esigenze dell'Amministrazione nel rispetto dei principi di imparzialità, parità di trattamento e trasparenza oltre che nel rispetto dei principi generali di cui all'art.30 del D. Lgs. 50/2016 ed a scopo puramente conoscitivo;
- CONSIDERATO** che in relazione all'avviso esplorativo è pervenuta solamente una manifestazione di interesse per la stipula del contratto di noleggio da parte della ditta AB Medica s.p.a. Via J F Kennedy 10-12, 20023, Cerro Maggiore (MI) C.F. e P.IVA 08862820969;
- CONSIDERATO** che il Dott. Giuseppe Pirolla in qualità di Procuratore della società AB Medica s.p.a. ha dichiarato con apposita certificazione che:
- il Sistema Robotico "DA VINCI" INTUITIVE è prodotto esclusivamente dalla INTUITIVE SURGICAL Inc., Kifer Road Sunnyvale, CA 94086 U.S.A;
  - la società AB MEDICA s.p.a. è il distributore in esclusiva, su tutto il territorio italiano, di tutti i prodotti della rappresentata INTUITIVE SURGICAL Inc.
- CONSIDERATO** che saranno garantiti tutti gli adempimenti ex art. 3 della legge n. 136/2010 (tracciabilità dei flussi finanziari);
- ACCERTATA** la disponibilità sul B.U. esercizio 2019;

#### **DETERMINA**

1. La nomina con disposizione Rep. n. 172/2018 Prot n. 3180 del 21/12/2018 quale Responsabile Unico del procedimento dell'Ing. Antonello Binni afferente al Dipartimento di



Ingegneria Meccanica e Aerospaziale in possesso dei requisiti professionali di cui alle Linee Guida ANAC n.3 citate in premessa;

2. di autorizzare l'affidamento alla Società AB Medica s.p.a. (C.F. e P.IVA 08862820969) per i motivi indicati in premessa, della prestazione del servizio di noleggio del sistema robotico Da Vinci® X del bene per un periodo di cinque mesi a partire dalla data di stipula del contratto per un importo pari ad € 204.500,00 (IVA esclusa), previa verifica della sussistenza dei requisiti ex art. 80 D. Lgs. n. 50/2016;
3. di autorizzare l'imputazione dell'importo di € 249.490,00 (inclusa IVA) sul conto di bilancio "A.C.12.01.030.011 – Noleggio e spese accessorie" del progetto "656\_2018\_NOLEGGIO\_ROBOT\_CHIRURGICO - Noleggio robot chirurgico";

La presente determina, fatto salvo quanto previsto dall'art. 1, comma 32 Legge n. 190/2012 e dal D. Lgs. n. 33/2013, è pubblicata, ai sensi dell'art. 29 del D. Lgs. n. 50/2016, sul sito web dell'Amministrazione.

**F.to Il Responsabile Amministrativo Delegato**  
Dott.ssa Carlotta Forcesi