



CENTRO  
NEUROLESI  
**BONINO  
PULEJO**  
IRCCS.MESSINA

## AVVISO VOLONTARIO PER LA TRASPARENZA EX ANTE

**Titolo dell'Appalto:** Indagine di mercato e avviso volontario per la trasparenza preventiva, relativo alla procedura negoziata, senza previa pubblicazione del bando di gara, ai sensi dell'art. 63, comma 2, lett.b), D.Lgs n. 50/2016, per la fornitura in opera di n. 1 *“Sistema robotico per la riabilitazione e la valutazione funzionale di arti inferiori e tronco”*.

**Il Sistema individuato** è “Hunova” di Movendo Technology.

**Il predetto Sistema è prodotto dalla**

**Il nome dell'operatore economico individuato, distributore in Italia del medesimo sistema è:**  
Movendo Technology S.r.l., con sede in Calata Cattaneo 15, Genova, P. IVA 02427220997

L'Importo presunto per l'acquisizione del sistema, comprensivo di tutto quanto richiesto nell'Allegato “Caratteristiche Tecniche minime”, è quantificato in circa € 90.000,00 oltre IVA al 4%.

**Informazioni complementari:** Obiettivo del presente avviso è quello di verificare, tramite l'apposita indagine di mercato, se vi siano altri operatori economici, oltre a quello individuato da questo IRCCS, fornitori di sistemi per esecuzione di interventi chirurgici mini invasivo robotico, con caratteristiche simili o analoghe con medesima equivalenza prestazionale e/o migliorativa, anche in relazioni ai relativi costi, rispetto a quelle possedute dal Sistema descritto nel presente avviso (**ALLEGATO A – Caratteristiche tecniche minime**).

Si invitano, pertanto, gli operatori economici interessati a manifestare a questo IRCCS l'interesse alla partecipazione ad apposita procedura di gara per la fornitura dei sistemi di ché trattasi, entro e non oltre il termine del **17/06/2019** alle ore **12.30**, dichiarando la disponibilità a fornire il Sistema con le caratteristiche richieste, proponendo a corredo documentazione tecnica comprovante la rispondenza dei sistemi offerti alle caratteristiche richieste.

La predetta dichiarazione dovrà essere trasmessa all'indirizzo di posta elettronica certificata (P.E.C.) [irccsneurolesi\\_sars@pec.it](mailto:irccsneurolesi_sars@pec.it) e dovrà recare la seguente dicitura: “Manifestazione di interesse per la fornitura in opera di n. 1 *“Sistema robotico per la riabilitazione e la valutazione funzionale di arti inferiori e tronco”*”.

Non verranno prese in considerazione manifestazioni di interesse che dovessero pervenire oltre detto termine, con espressa precisazione che, ancorché inviate tramite Raccomandata R/R, saranno considerate utilmente prodotte solo le istanze pervenute oltre il termine medesimo,

Nel caso in cui venga confermata la circostanza secondo cui l'impresa indicata costituisca l'unico fornitore del prodotto descritto, questo IRCCS si riserva altresì, ai sensi dell'art. 63, comma 2, lett. b) del d.lgs n. 50/16, manifestare l'intenzione di concludere un contratto, previa negoziazione delle condizioni contrattuali, con l'operatore economico, che, allo stato attuale, risulta l'unico fornitore del prodotto descritto.

Responsabile del Procedimento: Dott. Giuseppe Galletta  
Telefono 090 60128520 - e-mail: [giuseppe.galletta@irccsme.it](mailto:giuseppe.galletta@irccsme.it)

*F.to*  
***Il Responsabile del Procedimento***  
*(Dott. Giuseppe Galletta)*

F.to  
**IL DIRETTORE GENERALE**  
(Dott. Vincenzo Barone)

## **ALLEGATO A**

### **Caratteristiche Tecniche minime**

#### **Sistema robotico per la riabilitazione e la valutazione funzionale di arti inferiori e tronco**

Si richiede un sistema mecatronico robotico, costituito da una piattaforma robotica e da una seduta robotica - tra esse integrate - che possano lavorare sia singolarmente che simultaneamente in modalità attiva, passiva ed assistiva.

Il dispositivo dovrà permettere la riabilitazione e la valutazione funzionale senso-motoria di arti inferiori e tronco, in ambito neurologico ed ortopedico.

Il sistema robotizzato mecatronico dovrà possedere le seguenti caratteristiche di minima, pena esclusione:

- consentire una riabilitazione in posizione seduta ed eretta;
- fornire un feedback visivo del carico e dell'equilibrio;
- consentire l'applicazione di un sensore inerziale, collegato via wireless al robot, per il costante monitoraggio delle oscillazioni della parte del corpo sul quale viene applicato;
- permettere la mobilizzazione passiva e l'esercizio attivo del paziente. Entrambe le modalità dovranno poter essere modulate attraverso la modifica dei seguenti parametri:
  - ampiezze del campo di lavoro
  - velocità
  - caratteristiche dei movimenti eseguiti
  - tipo di resistenza erogata dal dispositivo
- possibilità di pianificazione del percorso riabilitativo del paziente, dalla valutazione al trattamento, tramite l'ausilio di un tablet;
- possibilità di parametrizzare la seduta riabilitativa in funzione delle disabilità del paziente e di modificare la difficoltà seguendone i progressi.