Hospital General Universitario Gregorio Marañón

EVALUACIÓN TÉCNICA SOBRE LOS CRITERIOS AUTOMÁTICOS DEL PROCEDIMIENTO ABIERTO DEL SUMINISTRO, INSTALACIÓN Y PUESTA EN FUNCIONAMIENTO DE UN SISTEMA DE CIRUGÍA ROBÓTICO Y NAVEGADOR PARA PROCEDIMIENTOS DE COLUMNA Y CRÁNEO PARA EL SERVICIO DE NEUROCIRUGÍA DEL HOSPITAL GENERAL UNIVERSITARIO "GREGORIO MARAÑÓN".

EXPTE.: A/SUM-038232/2026

EMPRESAS LICITANTES:

- **MEDTRONIC IBERICA, S.A**
- **PRIM, S.A.**

Vista la documentación técnica aportada por las empresas licitantes al procedimiento abierto para el suministro, instalación y puesta en funcionamiento de un sistema de cirugía robótico y navegador para procedimientos de columna y cráneo para el Servicio de Neurocirugía del Hospital General Universitario "Gregorio Marañón" se informa de lo siguiente:

- MEDTRONIC IBERICA, S.A

  La oferta presenta el equipo marca MEDTRONIC modelo STEALTH AXIS SURGICAL SYSTEM.

  - Ampliación del plazo de garantía integral, en modalidad «todo incluido con garantía total», respecto plazo mínimo de 24 meses exigido.

    No se presenta ampliación.

  - Extensión de las actualizaciones de software. Suministro e instalación y soporte técnico gratuitos, durante toda la vida útil del equipo.

    Sí, 5 puntos.

  - Compatibilidad con el sistema de adquisición de imágenes TC intraoperatorio disponible en el Hospital General Universitario Gregorio Marañón (Loop-X de Brainlab).

    No se presenta.

  - Integración robótica multiespecialidad en plataforma única. El sistema permite realizar procedimientos de cirugía robótica de columna y cráneo mediante una única plataforma integrada.

    No se presenta. Se incluye el Stealth Autoguide (cráneo) y Stealth Autopilot (columna) que funcionan integrados en el ecosistema Stealth AXiS. Esto no cumple el criterio al no corresponder a una única plataforma integrada sino dos plataformas.

Dr. Esquerdo, 46
28007 – Madrid
Web: https://www.comunidad.madrid/hospital/gregoriomaranon/

La autenticidad de este documento se puede comprobar en https://gestiona.comunidad.madrid/csv mediante el siguiente código seguro de verificación: 12591536013360085785661

Firmado por: SISTEMA DE FIRMA COMUNIDAD DE MADRID

- Sensor de carga incorporado en el brazo robótico para detectar fuerza excesiva. Integración de sensores de fuerza en el brazo robótico, capaces de monitorizar en tiempo real la carga ejercida durante el guiado del instrumental

  Sí, 2 puntos.

- Doble sistema de verificación de la referencia del paciente.

  Sí, 2 puntos.

- Posibilidad de realizar cirugía robótica en posición de decúbito lateral. Capacidad del sistema robótico para ejecutar trayectorias precisas de colocación de implantes y preparación de estructuras óseas con el paciente posicionado en decúbito lateral.

  Sí, 2 puntos.

- Posibilidad de navegación simultanea óptica y electromagnética. Capacidad del sistema para integrar de forma concurrente el seguimiento óptico y electromagnético del instrumental.

  Sí, 2 puntos.

- Inclusión en la oferta de un motor navegable compatible con el brazo robótico.

  Sí, 2 puntos.

Total: 15 puntos.

- PRIM, S.A

  La oferta presenta el equipo marca ExcelsiusGPS® (Globus Medical) modelo Sistema ExcelsiusGPS®, versión 220–240 V (ref. 6143.1002).

  - Ampliación del plazo de garantía integral, en modalidad «todo incluido con garantía total», respecto plazo mínimo de 24 meses exigido.

    Sí, se incluye una ampliación del plazo de garantía de un año. Teniendo en cuenta que única ampliación presentada se asignan 5 puntos.

  - Extensión de las actualizaciones de software. Suministro e instalación y soporte técnico gratuitos, durante toda la vida útil del equipo.

    Sí, 5 puntos.

  - Compatibilidad con el sistema de adquisición de imágenes TC intraoperatorio disponible en el Hospital General Universitario Gregorio Marañón (Loop-X de Brainlab).

    Sí, 5 puntos.

  - Integración robótica multiespecialidad en plataforma única. El sistema permite realizar procedimientos de cirugía robótica de columna y cráneo mediante una única plataforma integrada.

    Sí, 5 puntos.

La autenticidad de este documento se puede comprobar en https://gestiona.comunidad.madrid/csv mediante el siguiente código seguro de verificación: 12591536013360085785661

- Sensor de carga incorporado en el brazo robótico para detectar fuerza excesiva. Integración de sensores de fuerza en el brazo robótico, capaces de monitorizar en tiempo real la carga ejercida durante el guiado del instrumental

  Sí, 2 puntos.

- Doble sistema de verificación de la referencia del paciente.

  Sí, 2 puntos.

- Posibilidad de realizar cirugía robótica en posición de decúbito lateral. Capacidad del sistema robótico para ejecutar trayectorias precisas de colocación de implantes y preparación de estructuras óseas con el paciente posicionado en decúbito lateral.

  Sí, 2 puntos.

- Posibilidad de navegación simultanea óptica y electromagnética. Capacidad del sistema para integrar de forma concurrente el seguimiento óptico y electromagnético del instrumental.

  No se incluye.

- Inclusión en la oferta de un motor navegable compatible con el brazo robótico.

  Sí, 2 puntos.

Total: 28 puntos.

Madrid,

TÉCNICO
DE ELECTROMEDICINA

Firmado digitalmente por: HERRERO ALONSO EUGENIO
Fecha: 2026.11.17 14:06

La autenticidad de este documento se puede comprobar en https://gestiona.comunidad.madrid/csv mediante el siguiente código seguro de verificación: 12591536013360085785661