

PlantaDoce.

Público

La Xunta invierte 35,2 millones en fungibles necesarios para los Da Vinci

La inversión se destinará a las siete áreas sanitarias de Galicia. Estos robots representan una mayor seguridad y calidad para los pacientes y además reducen la estadia postoperatoria en hospitales.

PlantaDoce
17 sep 2021 - 10:36



Otro paso en Galicia para modernizar su sanidad. El Consello da Xunta invertirá **35,2 millones de euros para adquirir los fungibles necesarios para el funcionamiento de los robots Da Vinci**, según ha informado el Ejecutivo autonómico en un comunicado.

La licitación se realizará por la fórmula de acuerdo marco mediante un único lote, mientras que el plazo máximo de duración del contrato es de cuatro años, considerando el plazo común más las prórrogas correspondientes.

El presidente de la Xunta, Alberto Núñez Feijóo, ha subrayado que el Ejecutivo regional ha invertido 20,5 millones de euros en los robots quirúrgicos Da Vinci. Feijóo ha añadido que estos robots tienen múltiples ventajas en lo estrictamente quirúrgico ya que mejoran la destreza en las intervenciones laparoscópicas,

PlantaDoce.

incrementan la precisión y facilitan los movimientos del especialista.

La Xunta ha invertido 20,5 millones de euros en la adquisición de estos robots quirúrgicos

La inversión de 20,5 millones para la adquisición de los robots se **adjudicó a Abex Excelencia Robótica**. El contrato tiene un plazo de ejecución de nueve años, el cual también incluye la reparación y el mantenimiento de los aparatos quirúrgicos que se suministren.

Además, para los pacientes esta tecnología supone una mayor seguridad y calidad y, en lo que respecta a los hospitales, “reducen la estadía postoperatoria”, según ha explicado el presidente de la Xunta.

Más de 21.000 publicaciones avalan los beneficios de sistema robótico Da Vinci. En 2020, en España se llevaron a cabo más de 9.000 cirugías asistidas por esta tecnología. A escala global, se realizaron un total 1,2 millones de intervenciones durante este periodo.