Sygn. akt: KIO 2856/25

WYROK

Warszawa, 18 sierpnia 2025 r.

Krajowa Izba Odwoławcza - w składzie:

Przewodniczący: Ernest Klauziński

Protokolantka: Aldona Karpińska

po rozpoznaniu na rozprawie odwołania wniesionego do Prezesa Krajowej Izby Odwoławczej 11 lipca 2025 r. przez odwołującego: Medtronic Poland spółka z ograniczoną odpowiedzialnością z siedzibą w Warszawie w postępowaniu prowadzonym przez zamawiającego: Uniwersytet Mikołaja Kopernika w Toruniu Collegium Medicum im. L.R. w Bydgoszczy
przy udziale uczestnika po stronie zamawiającego: Synektik Spółka Akcyjna z siedzibą
w Warszawie

orzeka:

1. Uwzględnia odwołanie i nakazuje zamawiającemu:
   1.1 Unieważnienie czynności wyboru najkorzystniejszej oferty w postępowaniu.
   1.2 Dokonanie ponownej oceny ofert, w tym odrzucenie z postępowania oferty złożonej przez wykonawcę Synektik Spółka Akcyjna z siedzibą w Warszawie.
2. Kosztami postępowania obciąża zamawiającego i:
   2.1 zalicza w poczet kosztów postępowania odwoławczego kwotę 15 000 zł 00 gr (piętnaście tysięcy złotych zero groszy) uiszczoną przez odwołującego tytułem wpisu od odwołania, 3 600 zł 00 gr (trzy tysiące sześćset złotych zero groszy) stanowiącą koszt wynagrodzenia pełnomocnika odwołującego, 3 600 zł 00 gr (trzy tysiące sześćset złotych zero groszy) stanowiącą koszt wynagrodzenia pełnomocnika zamawiającego, 851 zł 53 gr (osiemset pięćdziesiąt jeden złotych pięćdziesiąt trzy grosze) stanowiącą koszt dojazdu pełnomocnika zamawiającego na rozprawę i 51 zł 00 gr (pięćdziesiąt jeden złotych zero groszy) poniesioną przez zamawiającego z tytułu opłat skarbowych od pełnomocnictw;
   2.2 zasądza od zamawiającego na rzecz odwołującego 18 600 zł 00 gr (osiemnaście tysięcy sześćset złotych zero groszy) tytułem zwrotu kosztów postępowania odwoławczego poniesionych przez odwołującego

Na orzeczenie - w terminie 14 dni od dnia jego doręczenia - przysługuje skarga
za pośrednictwem Prezesa Krajowej Izby Odwoławczej do Sądu Okręgowego w Warszawie - Sądu Zamówień Publicznych.

Przewodniczący …….....

Sygn. akt: KIO 2856/25

U z a s a d n i e n i e

Uniwersytet Mikołaja Kopernika w Toruniu Collegium Medicum im. L.R.
w Bydgoszczy (dalej: Zamawiający) prowadzi na podstawie przepisów ustawy z 11 września 2019 r. - Prawo zamówień publicznych (dalej: Pzp) postępowanie o udzielenie zamówienia
w trybie przetargu nieograniczonego pn. „Zakup wraz z dostawą systemu robotycznego (znak sprawy ASDA.261.1.2025.KJ, zwane dalej postępowaniem.
Ogłoszenie o zamówieniu zostało opublikowane 17 marca 2025 r. w Dzienniku Urzędowym Unii Europejskiej, numer publikacji ogłoszenia: 170165-2025, numer wydania Dz.U.
S: 53/2025.

11 lipca 2025 r. wykonawca: Medtronic Poland spółka z ograniczoną odpowiedzialnością
z siedzibą w Warszawie (dalej: Odwołujący), wniósł odwołanie, zarzucając Zamawiającemu naruszenie:

1. art. 226 ust. 1 pkt 5 Pzp w zw. z art. 16 pkt 1-3 Pzp i art. 17 ust. 2 Pzp, przez zaniechanie odrzucenia oferty Synektik Spółka Akcyjna z siedzibą w Warszawie (dalej: Przystępujący) mimo jej niezgodności z warunkami zamówienia, polegającej
   w szczególności na:
   a. niespełnieniu przez zaoferowany system robotyczny warunku fabrycznej nowości, wyprodukowania nie

wcześniej niż w 2024 r. oraz wcześniejszego nieużywania
i nieeksploatowania;

b. braku wyświetlacza oraz przycisku wł/wył na panelu przednim źródła światła zaoferowanego systemu robotycznego;

c. stałym zintegrowaniu platformy energetycznej z wieżą toru wizyjnego, niemożliwych do osobnego rozmieszczenia, nie stanowiących osobnych modułów;

d. braku możliwości pozycjonowania modułu laserowego zaoferowanego systemu robotycznego względem kierunku ułożenia pacjenta;

e. braku ustawień lasera zaoferowanego systemu robotycznego umożliwiających użytkownikowi obrót linii lasera wyświetlanego na podłożu;

2. art. 223 ust. 1 Pzp w zw. z art. 16 pkt 1-3 Pzp i art. 17 ust. 2 Pzp, przez ocenę i przyjęcie wyjaśnień dotyczących treści oferty Synektik, za wystarczające do oceny zgodności treści tej oferty z warunkami zamówienia, podczas gdy wyjaśnienia sprowadzały się jedynie do powtórzenia oświadczenia z treści oferty o spełnieniu przez zaoferowany system robotyczny wskazanych parametrów, co jest niezgodne z rzeczywistymi parametrami systemu zaoferowanego przez Przystępującego.

Odwołujący wniósł o uwzględnienie odwołania i nakazanie Zamawiającemu:

1. unieważnienia czynności wyboru oferty Przystępującego w Postępowaniu jako najkorzystniejszej;
2. odrzucenia oferty Przystępującego Spółka Akcyjna z siedzibą w Warszawie.

W uzasadnieniu zarzutów Odwołujący wskazał m. in.:

Wykonawcy mieli obowiązek wypełnić i załączyć do Formularza oferty, jako jego integralną część, m.in. załącznik 2A do SWZ - wymagane parametry techniczne, funkcjonalne i użytkowe, który stanowi potwierdzenie spełnienia szczegółowego opisu wymaganych parametrów technicznych, funkcjonalnych i użytkowych przedmiotu zamówienia (pkt XI.3 SWZ).

Przystępujący zaoferował system robotyczny – zgodnie z wypełnionym przez Przystępującego Załącznikiem 2A do SWZ - System chirurgii robotycznej DAVINCI X, IS4200, producenta Intuitive Surgical.

a. Niespełnienie warunku fabrycznej nowości i wyprodukowania nie wcześniej niż w 2024r.

Zgodnie z częścią III pkt 4 SWZ, przedmiot zamówienia musi być fabrycznie nowy
i wyprodukowany nie wcześniej niż w 2024 r. Wykonawcy mieli obowiązek potwierdzić spełnienie tego warunku w formularzu ofertowym (Załącznik nr 1 do SWZ) w pkt 2.4, co też Przystępujący uczynił w swojej ofercie (pkt 2.4 formularza oferty Przystępującego). Ponadto, zgodnie z § 1.2 wzoru umowy (Załącznik nr 7 do SWZ), przedmiot dostawy musi być fabrycznie nowy, nieużywany, który nie był eksponowany na wystawach lub imprezach targowych oraz nie jest obciążony prawami osób trzecich, dopuszczony do obrotu, spełniający normy CE, natomiast wg § 5.3 wzoru umowy, Wykonawca oświadcza, że przedmiot dostawy jest fabrycznie nowy, wyprodukowany nie wcześniej niż w 2024 r., wolny od wad, kompletny, sprawny i gotowy do użytku zgodnie z przeznaczeniem oraz posiada znak CE.

Ww. oświadczenie Wykonawcy nie jest zgodne ze stanem faktycznym, biorąc pod uwagę fakt, że zaoferowany przez tego wykonawcę system DAVINCI X, IS4200 producenta Intuitive Surgical, jest refabrykowany i zbudowany z elementów rekondycjonowanych, które zostały odzyskane z używanych wcześniej systemów poprzedniej generacji (po demonstracyjnych lub używanych do operacji na pacjentach systemów klinicznych).

Powyższe potwierdzają informacje od producenta i raporty, w których producent konsekwentnie przedstawia system DAVINCI X jako złożony z części rekondycjonowanych,
w tym m.in.:

✓ Raport ESG producenta Intuitive Surgical z 2024 r (raport oraz tłumaczenie odpowiednich fragmentów ze str. 1 i 37 – w załączeniu jako Dowód nr 3);

✓ Raport ESG producenta Intuitive Surgical z 2023 r. (raport oraz tłumaczenie odpowiednich fragmentów ze str.1 i 32 – w załączeniu jako Dowód nr 4);

✓ Oficjalna broszura producenta Da Vinci X (broszura oraz tłumaczenie odpowiednich fragmentów ze str. 1 i 9 – w załączeniu jako Dowód nr 5);

✓ Informacja zawarta na stronie internetowej producenta pod adresem: https://www.intuitive.com/en-in/about-us/newsroom z tłumaczeniem odpowiedniego fragmentu.

System rekondycjonowany, czyli taki jak zaoferowany przez Przystępującego, jest wprawdzie tańszy (co pozwoliło Przystępującemu uzyskać lepszą punktację w ramach kryteriów oceny ofert), jednakże ten efekt cenowy jest uzyskany kosztem niespełnienia wymogu fabrycznej nowości, wymaganej przez SWZ. Należy nadmienić, że w porfolio producenta Intuitive Surgical znajdują się systemy robotyczne zbudowane z elementów fabrycznie nowych i nieużywanych (są to DAVINCI XI oraz DAVINCI SP), jednak Wykonawca nie zaoferował żadnego z tych fabrycznie nowych, a co za tym idzie droższych, systemów. Tym samym, doszło nie tylko
do niespełnienia wymogu SWZ z pkt III.4 SWZ, § 1.2 wzoru umowy i § 5.3 wzoru umowy,

ale także naruszenia zasad konkurencji i równego traktowania wykonawców, bowiem Odwołujący, stosujący się do wszystkich wymogów jakościowych SWZ w kontekście zaoferowanego przez siebie systemu, został pokrzywdzony przez nieuzyskanie zamówienia.
Fabrycznie nowy produkt oznacza produkt wcześniej nie eksploatowany, wyprodukowany przez fabrykę, który nie był wcześniej w jakikolwiek formie użytkowany. Oczywistym jest,
że taka cecha jest elementem jakości. Wykorzystanie do produkcji systemu komponentów używanych, recyklingowanych, rekondycjonowanych, takiej funkcji i celu parametru „fabrycznej nowości" nie spełnia. Używane, regenerowane elementy systemu
przekreślają możliwość uznania go za system fabrycznie nowy, wyprodukowany nie wcześniej niż w 2024 r. i nieużywany.
Zaoferowany przez Przystępującego produkt DAVINCI X, IS4200 producenta Intuitive Surgical, jest zatem – jako produk rekondycjonowany - niezgodny z ww. warunkami zamówienia, co powoduje konieczność odrzucenia oferty tego Wykonawcy.
b. Brak wyświetlacza oraz przycisku wł/wył na panelu przednim źródła światła.
Zgodnie z wymogiem Zamawiającego przedstawionymi w pozycji 39 Załącznika nr 2A do SWZ: „Endoskop i system wizyjny co najmniej 3D HD. (…) - źródło zimnego światła transmitujące światło za pomocą światłowodu. Na panelu przednim źródła światła zlokalizowany przycisk wł/wył, gniazdo światłowodu, oraz wyświetlacz".
Zaoferowany przez Przystępującego system robotyczny, mimo potwierdzenia przez Wykonawcę spełnienia tego wymogu, nie posiada na panelu przednim źródła światła wyświetlacza oraz przycisku wł/wył zlokalizowanego na panelu przednim źródła światła. Brak spełnienia tego wymogu potwierdza opis kontrolera endoskopu zamieszczony na str. 2-5 Podręcznika: „Kontroler endoskopu: Zawiera źródło światła o wysokiej intensywności
do oświetlania pola operacyjnego oraz układ elektroniczny do przetwarzania wideo
z endoskopu", jak również rysunek zamieszczony na str. 4-7 Podręcznika, przedstawiający panel przedni.
Dowód nr 6: zdjęcia porównawcze paneli przednich źródła światła dla systemów innych producentów (w załączeniu)
Wskazany wymóg SWZ ma charakter warunku minimalnego, więc musi być spełniony przez zaoferowany produkt pod rygorem odrzucenia oferty. Należy podkreślić także jego istotne znaczenie kliniczne. Brak na panelu przednim źródła światła wyświetlacza, który informuje zespół robotyczny o wartościach natężenia światła zastosowanych w zabiegu, oraz o możliwych do zastosowania wartości natężenia światła (zwiększanie i zmniejszanie natężenia), wpływa na jakość oświetlenia pola operacyjnego. Takie rozwiązanie zastosowane na monitorze dotykowym wieży toru wizyjnego może być niedostępne dla personelu pielęgniarskiego w momencie odwrócenia ekranu dotykowego w kierunku innych członków zespołu robotycznego lub aktualnego podglądu na inne parametry robota wyświetlane
na ekranie. W przypadku natomiast zastosowania go na panelu przednim, zespół robotyczny widzi parametry oświetlenia bezpośrednio.
Zaoferowany przez Przystępującego produkt DAVINCI X, IS4200 producenta Intuitive Surgical, jest zatem niezgodny z warunkami zamówienia w pozycji 39 Załącznika nr 2A
do SWZ, co powoduje konieczność odrzucenia oferty tego Wykonawcy.
c. Stałe zintegrowanie platformy energetycznej z wieżą toru wizyjnego, brak osobnych modułów.
Zgodnie z wymogiem Zamawiającego przedstawionym w pozycji 3 Załącznika nr 2A do SWZ: „Robot chirurgiczny zbudowany z modułów – co najmniej wózek/ki robotyczny/e pacjenta
z ramionami/ramieniem robotycznymi/, konsola chirurgiczna, wieża toru wizyjnego, platforma energetyczna i symulator - umożliwiających rozmieszczenie jego elementów w obrębie sali operacyjnej jak i ułatwiających przemieszczenie na terenie bloku operacyjnego lub szpitala".
Zaoferowany przez Przystępującego system robotyczny, mimo potwierdzenia przez Wykonawcę spełnienia tego wymogu, nie jest w rzeczywistości zgodny z tym wymogiem, ponieważ platforma energetyczna produktu Da Vinci X nie stanowi odrębnego modułu robota chirurgicznego, a jest na stałe zamontowana w jego systemie z wieżą toru wizyjnego. Potwierdza to opis aparatu elektrochirurgicznego zamieszczony na str. 2-5 Podręcznika: „ERBE VIO® dV: Zintegrowany aparat elektrochirurgiczny (ESU) do aktywacji narzędzi, który może być używany z narzędziami robotycznymi i laparoskopowymi". Rysunek z tej samej strony Podręcznika graficznie przedstawia zintegrowanie platformy z systemem:
Wskazany wymóg SWZ ma charakter warunku minimalnego, więc musi być spełniony przez zaoferowany produkt pod rygorem odrzucenia oferty. Należy podkreślić także jego istotne znaczenie kliniczne. Jeżeli platforma energetyczna jest na stałe zintegrowana z systemem
(z wieżą toru wizyjnego), nie może być rozmieszczona w obrębie sali operacyjnej, ponieważ nie jest osobnym modułem. Nie jest również możliwe przeniesienie jej na inną salę
operacyjną i wykorzystanie podczas innego zabiegu (np. laparoskopia), ponieważ wymaga
to przetransportowania całej wieży wizyjnej. Nie można jej rozmieścić gdzie indziej na sali operacyjnej poza

zainstalowanym miejscem na wieży toru wizyjnego. Ewentualne uszkodzenie generatora ERBE skutkuje koniecznością zakończenia zabiegu robotycznego
z powodu awarii platformy energetycznej. Zintegrowanie na wieży toru wizyjnego w żadnym stopniu nie ułatwia jej przemieszczenia na terenie bloku operacyjnego lub szpitala.
Dla porównania, Odwołujący w załączeniu przedstawia zdjęcie generatora Hugo RAS (produkcji Medtronic), obrazujący robota chirurgicznego zbudowanego z modułów, co najmniej wózek/ki robotyczny/e pacjenta z ramionami/ramieniem robotycznymi/, konsola chirurgiczna, wieża toru wizyjnego, platforma energetyczna i symulator - umożliwiających rozmieszczenie jego elementów w obrębie sali operacyjnej jak i ułatwiających przemieszczenie na terenie bloku operacyjnego lub szpitala.
Dowód nr 7: zdjęcia porównawcze generatora FT 10 w Hugo RAS (w załączeniu)
Zaoferowany przez Przystępującego produkt DAVINCI X, IS4200 producenta Intuitive Surgical, jest zatem niezgodny z warunkami zamówienia w pozycji 3 Załącznika nr 2A do SWZ, co powoduje konieczność odrzucenia oferty tego Wykonawcy.
d. Brak możliwości pozycjonowania modułu laserowego względem kierunku ułożenia pacjenta.
Zgodnie z wymogiem Zamawiającego przedstawionymi w pozycji 28 Załącznika nr 2A do SWZ: „Moduł laserowy umieszczony na każdym ramieniu lub kolumnie platformy jezdnej
do pozycjonowania względem stołu operacyjnego i kierunku ułożenia pacjenta".
Zaoferowany przez Przystępującego system robotyczny, mimo potwierdzenia przez Wykonawcę spełnienia tego warunku, nie jest w rzeczywistości zgodny z tym wymogiem, ponieważ moduł laserowy nie posiada możliwości pozycjonowania względem kierunku ułożenia pacjenta. Zgodnie z opisem lasera pozycjonującego zawartym na str. 9-2 Podręcznika: „Wózek pacjenta posiada laser pozycjonujący na kolumnie ułatwiający pozycjonowanie wózka przy pacjencie. Linia lasera pozycjonującego jest aktywna, gdy napęd wózka jest włączony i nie ma zamontowanych kaniul". Brak jakiejkolwiek informacji
o pozycjonowaniu względem kierunku ułożenia pacjenta. Graficzna reprezentacja lasera zamieszczona na stronie 9-3 Podręcznika również sugeruje brak możliwości pozycjonowania lasera względem pacjenta:
Linia lasera służy w wypadku systemu DAVINCI X do pozycjonowania tylko w stosunku
do wózka, ponieważ jest aktywna, gdy napęd wózka jest włączony i nie ma zamontowanych kaniul. Jeżeli pacjent leży na stole, system nie jest w stanie rozpoznać, czy leży głową,
czy nogami w kierunku ramion robotycznych, więc nie może również rozpoznać ułożenia pacjenta na stole operacyjnym.
Dla porównania, Odwołujący w załączeniu przedstawia zdjęcie lasera systemu Hugo RAS, umożliwiającego pozycjonowanie względem pacjenta.
Dowód nr 8: zdjęcia porównawcze lasera w Hugo RAS (w załączeniu)
Wskazany wymóg SWZ ma charakter warunku minimalnego, więc musi być spełniony przez zaoferowany produkt pod rygorem odrzucenia oferty. Należy podkreślić także jego istotne znaczenie kliniczne. Jednoczesne pozycjonowanie względem stołu operacyjnego i kierunku ułożenia pacjenta daje pewność, że ramiona robotyczne będą prawidłowo ułożone wokół/nad pacjentem. Zmiana położenia kierunku pacjenta (względy anatomiczne, techniczne podejście do zabiegu) musi być rozpoznana przez system - do tego służy moduł laserowy. Jeżeli system nie pozycjonuje się za pomocą lasera do kierunku ułożenia pacjenta, może dojść
do problemów technicznych /proceduralnych, wynikających z nieprawidłowo ustawionych ramion przy stole operacyjnym.
Rozwiązanie przewidujące pozycjonowanie lasera względem kierunku ułożenia pacjenta zastosowano w bardziej zaawansowanym technologicznie i droższym systemie Da Vinci Xi, którego Przystępujący nie zaoferował w niniejszym postępowaniu.
Zaoferowany przez Przystępującego produkt DAVINCI X, IS4200 producenta Intuitive Surgical, jest zatem niezgodny z warunkami zamówienia w pozycji 28 Załącznika nr 2A
do SWZ, co powoduje konieczność odrzucenia oferty tego Wykonawcy.
e. Brak odpowiednich ustawień obrotu lasera.
Zgodnie z wymogiem Zamawiającego przedstawionymi w pozycji 33 Załącznika nr 2A do SWZ: „Ramię robotyczne wyposażone w następujące funkcjonalności: (…) - ustawiania lasera umożliwiające użytkownikowi obrót linii lasera wyświetlanego na podłożu, dla pozycjonowania robota w przestrzeni operacyjnej".
Zaoferowany przez Przystępującego system robotyczny, mimo potwierdzenia przez Wykonawcę spełnienia tego warunku, nie jest w rzeczywistości zgodny z tym wymogiem, ponieważ brak jest w nim ustawień lasera umożliwiających użytkownikowi obrót linii lasera wyświetlanego na podłożu dla pozycjonowania robota w przestrzeni operacyjnej. Brak ten potwierdza rysunek zamieszczony na stronie 9-15 Podręcznika, opisany „Linia lasera pozycjonującego wyrównana z kaniulą endoskopu", który nie przedstawia możliwości obrotu wyświetlanej linii lasera na podłożu:
Rysunek załączony do odwołania wskazuje linię lasera pozycjonującego wyrównaną z kaniulą endoskopu, ale nie dla

pozycjonowania robota w przestrzeni operacyjnej i brak jest możliwości obrotu wyświetlanej linii lasera na podłożu. Do obrotu lasera na podłożu niezbędny jest
w systemie Da Vinci X obrót całej kolumny robotycznej.
Zaoferowany przez Przystępującego produkt DAVINCI X, IS4200 producenta Intuitive Surgical, jest zatem niezgodny z warunkami zamówienia w pozycji 33 Załącznika nr 2A
do SWZ, co powoduje konieczność odrzucenia oferty tego Wykonawcy.
II. Żądanie wyjaśnień dotyczących treści oferty Przystępującego w zakresie niepodlegającym zmianie i przyjęcie tych wyjaśnień za wystarczające do oceny zgodności treści tej oferty
z warunkami zamówienia.
Jak wskazano wyżej, Przystępujący w złożonych na podstawie art. 223 ust. 1 Pzp, wyjaśnieniach jedynie powtórzył oświadczenia Wykonawcy o spełnieniu wskazanych
w wezwaniu Zamawiającego wymogów technicznych, nie eliminując w żaden sposób niezgodności treści swojej oferty z warunkami zamówienia. Przy czym eliminacji tych niezgodności nie sposób by uczynić w świetle treści art. 223 ust. 1 Pzp w zw. z art. 16 pkt 1-3 Pzp i art. 17 ust. 2 Pzp, zabraniających zmian treści oferty po upływie terminu składania ofert (z wyjątkiem poprawienia omyłek, co jednak nie ma miejsca w niniejszym stanie faktycznym). Wystosowanie żądania wyjaśnień oznacza, że Zamawiający powziął uzasadnione wątpliwości w przedmiocie zgodności treści oferty Wykonawcy z warunkami zamówienia, natomiast udzielona odpowiedź w żadnej mierze tych wątpliwości nie wyeliminowała. Wobec powyższego, Zamawiający bezprawnie ocenił wyjaśnienia Wykonawcy za wystarczające
do oceny zgodności treści jego oferty z warunkami zamówienia, podczas gdy wyjaśnienia sprowadzały się jedynie do powtórzenia oświadczenia z treści oferty o spełnieniu przez zaoferowany system robotyczny wskazanych parametrów, co jest niezgodne z rzeczywistymi parametrami systemu zaoferowanego przez Przystępującego.
11 sierpnia 2025 r. Zamawiający w odpowiedzi na odwołanie wniósł o jego oddalenie i wskazał m.in.:
Oferta Wykonawcy jest zgodna z SWZ i jako taka nie powinna podlegać odrzuceniu. Powyższe zostało potwierdzone oświadczeniami Przystępującego, a Zamawiający nie ma żadnych podstaw do kwestionowania rzetelności i prawdziwości tych oświadczeń albowiem składane są one pod rygorem odpowiedzialności karnej oraz poniesienia negatywnych konsekwencji
w postępowaniu o udzielenie zamówienia. Zgodnie z założeniami ustawodawcy weryfikacja wykonawcy odbywa się w dużej mierze na podstawie złożonych przez stronę oświadczeń własnych, wobec czego, Zamawiający badał i ocenił ofertę Przystępującego przyjmując domniemanie prawdziwości złożonych przez Wykonawcę informacji.

Po przeprowadzeniu rozprawy Izba, uwzględniając dokumentację przedmiotowego postępowania o udzielenie zamówienia publicznego, w tym w szczególności
treść SWZ, jak również biorąc pod uwagę oświadczenia i stanowiska Stron
oraz Przystępującego zawarte w odwołaniu, odpowiedzi na odwołanie i pismach procesowych, a także wyrażone ustnie na rozprawie i odnotowane w protokole, ustaliła i zważyła, co następuje.
Izba stwierdziła, że nie została wypełniona żadna z przesłanek ustawowych skutkujących odrzuceniem odwołania, wynikających z art. 528 Pzp.
Przystępując do rozpoznania odwołania, Izba ustaliła wystąpienie przesłanek z art. 505 ust. 1 Pzp, tj. istnienie po stronie odwołującego interesu w uzyskaniu zamówienia oraz możliwości poniesienia przez niego szkody w wyniku kwestionowanych czynności zamawiającego.
Izba przeprowadziła dowód z dokumentacji postępowania oraz ze wszystkich wnioskowanych i złożonych w postępowaniu przez Strony i Przystępującego dowodów pisemnych.
Mając na uwadze powyższe Izba merytorycznie rozpoznała odwołanie, uznając, że zasługuje ono na uwzględnienie w zakresie części z podstaw faktycznych wskazanych przez Odwołującego.
Izba ustaliła, co następuje:
Zgodnie z Częścią III SWZ przedmiotem zamówienia jest zakup wraz z dostawą systemu robotycznego - jednego kompletu. Szczegółowy opis przedmiotu zamówienia, w tym wymaganych parametrów technicznych, funkcjonalnych i użytkowych przedmiotu zamówienia zamieszczono w załączniku nr 2A do SWZ.
W zakresie objętym zarzutami odwołania przytoczyć należy następujące wymogi opisu przedmiotu zamówienia:

1. Zarzut nr 1a: Przedmiot zamówienia musi być fabrycznie nowy i wyprodukowany nie wcześniej niż w 2024 r. (Część III pkt 4 SWZ),
2. Zarzut nr 1b: Endoskop i system wizyjny co najmniej 3D HD
   Endoskop 3D (0° i/lub 30°) – minimum 3 szt.
   Adapter endoskopu przeznaczony do mocowania kompatybilnego endoskopu używanego z systemu robotycznym do dowolnego ramienia robota składający

się z trzech jednostek:

–pomost pomiędzy systemem torem wizyjnym i użytkownikiem, udostępniający min. obraz i jego ulepszenia,

–interfejs endoskopu dostarczający obraz wychwycony przez endoskop do systemu lub w przypadku systemów w pełni zintegrowanych z kamerą i światłowodem – brak konieczności posiadania adapterów, pomostów i interfejsow

–źródło zimnego światła transmitujące światło za pomocą światłowodu.

Na panelu przednim źródła światła zlokalizowany przycisk wł/wył, gniazdo światłowodu, oraz wyświetlacz.

–Możliwość wykonywania balansu bieli.

System wizyjny wyposażony w cyfrowy zoom oraz tryby ulepszenia obrazu dostępne z poziomu ekranu asysty i ekranu pomocniczego zlokalizowanego w konsoli chirurga (punkt 39 załącznika 2A).

3.Zarzut nr 1c: Robot chirurgiczny zbudowany z modułów – co najmniej wózek/ki robotyczny/e pacjenta z ramionami/ramieniem robotycznymi/, konsola chirurgiczna, wieża toru wizyjnego, platforma energetyczna i symulator - umożliwiających rozmieszczenie jego elementów w obrębie sali operacyjnej jak i ułatwiających przemieszczenie na terenie bloku operacyjnego lub szpitala (punkt 3 załącznika 2A).

4.Zarzut nr 1d: Zestaw ramion robotycznych

Niezależne ramiona robotyczne (każde zamontowane na niezależnej własnej platformie jezdnej posiadającej przycisk hamulca blokujący kółka platformy jezdnej) lub wózek jezdny z zamontowanymi 4 sztukami ramion robotycznych na kolumnie.

Z możliwością zastosowania podczas zabiegu 4 lub 3 ramion, w momencie decyzji o zmianie sposobu dokończenia operacji laparoskopowo – wykorzystania 1 ramienia robotycznego jako asysty trzymającej kamerę, a wieży jako tor wizyjny. Możliwość wykorzystania trokarów robotycznych umieszczonych pierwotnie w ciele pacjenta do zabiegu laparoskopowego z wykorzystaniem będących na wyposażeniu szpitala narzędzi laparoskopowych (punkt 24 załącznika 2A)

Każda platforma jezdna z ramieniem robotycznym lub wózek jezdny z zamontowanymi 4 sztukami ramion robotycznych na kolumnie składająca się z minimum:

–ramienia/ramion robo tycznego/robotycznych,
–prowadnicy/prowadnic instrumentu/instrumentów,
–jednostki/jednostek napędowej/napędowych instrumentu/instrumentów,
–zatrzasku/zatrzasków portu/portów,
–wyświetlacza/wyświetlaczy ramienia/ramion,
–kolumny z na platformie jezdnej,
–przegubu/przegubów
–gniazda kablowego,
–modułu lasera,
–haka do kabla,
–przycisku nożnego lub dźwigni hamulca.

(punkt 25 załącznika 2A)

Moduł laserowy umieszczony na każdym ramieniu lub kolumnie platformy jezdnej do pozycjonowania względem stołu operacyjnego i kierunku ułożenia pacjenta (punkt 28 załącznika 2A).

5.Zarzut nr 1e: Ramię robotyczne wyposażone w następujące funkcjonalności:

–co najmniej jeden przycisk modułu napędowego instrumentu umożliwiające ruch (góra/dół) modułu napędowego instrumentu wzdłuż prowadnicy instrumentu, a użytkownikowi ręczne zamocowanie i wyjmowanie instrumentu z pola operacyjnego i trokaru,

–przycisk podparcia/pivotu - umożliwiający obracanie ramienia wokół punktu podparcia/pivotu,

–przycisk pozycji - umożliwia ruch przegubu głównego (łokcia) ramienia i pionowy ruch ramienia na platformie i poruszanie ramieniem w dowolnym kierunku w celu dokowania do portu pacjenta, lub regulacja punktu podparcia podczas operacji,

–przycisk przegubu głównego pozwalający na ruch przegubu głównego ramienia pozycjonujący przegub główny odpowiednio względem przestrzeni roboczej wokół pola operacyjnego,

–ustawiania lasera umożliwiające użytkownikowi obrót linii lasera wyświetlanego na podłożu, dla pozycjonowania robota w przestrzeni operacyjnej,

–przycisk zwalniający port/kaniule - umożliwiający otwarcie/zwolnienie zatrzasku portu/kaniuli na końcu ramienia (punkt 33 załącznika 2A).

Zarzut nr 1a oparty był na twierdzeniu Odwołującego, że oferowany przez Przystępującego sprzęt nie spełni wymogu z Części III pkt 4 SWZ, ze względu na fakt, że producent urządzeń Da Vinci zakłada wykorzystanie podzespołów pochodzących z recyklingu (w przypadku modelu X). Cała, rozbudowana argumentacja Odwołującego opierała się na powyższym stanowisku. Na poparcie Odwołujący złożył dowody, ale Przystępujący, który zaprzeczył twierdzeniu Odwołującego, złożył dowody przeciwne. Z dowodów Przystępującego wynika,
że o ile Odwołujący słusznie twierdził, że producent wykorzystuje w budowie swoich urządzeń części pochodzące z recyklingu, to nie jest to wyłączny sposób produkcji – wytwarzane są również urządzenia całkowicie nowe.
Dla oddalenia tej części zarzutu wystarczający okazał się dowód z informacji pochodzącej
od producenta oferowanego urządzenia, w którym zawarte została m.in. następujące informacje:
„System chirurgiczny da Vinci X może (ale nie musi) wykorzystywać elementy przetwarzalne pochodzące ze starszych systemów chirurgii robotycznej. Wynika to za faktu, że polityka produkcji systemów da Vinci chirurgii robotycznej została ustalona przez Producenta
w odniesieniu do norm środowiskowych i przetwarzania materiałów w trosce o stan środowiska naturalnego i w oparciu o międzynarodowe wymagania środowiskowe w zakresie redukcji śladu węglowego.
W związku z powyższym uprzejmie informujemy, że system da Vinci X może być oferowany przez firmę Synektik w postępowaniach przetargowych, w których Zamawiający
wymagają spełnienia parametru technicznego opisanego jako: „nowy system da Vinci”
i „nierekondycjonowany system da Vinci chirurgii robotycznej” lub „nierekondycjonowany robot da Vinci” lub „nierekondycjonowany sprzęt da Vinci” lub inne sformułowania dotyczące systemu da Vinci chirurgii robotycznej z opisem NIEREKONDYCJONOWANY”.
W ocenie Izby wyjaśnienie pochodzące od producenta jest wystarczającym dowodem na okoliczność, że możliwe jest zaoferowanie urządzenia Da Vinci X, które będzie w całości sprzętem fabrycznie nowym. Tym samym dowód złożony przez Przystępującego obalił twierdzenie Odwołującego, stanowiące podstawowe założenie, na którym oparta była dalsza argumentacja o niezgodności oferty z warunkami zamówienia.
W konsekwencji Izba oddaliła zarzut w części nr 1a.
W uwzględnionej części zarzutu oznaczonej jako 1b, Izba wzięła pod uwagę dowody złożone przez Odwołującego. Wynikało z nich, że oferowane przez Przystępującego urządzenie nie spełnia wymogu „Na panelu przednim źródła światła zlokalizowany przycisk wł/wył, gniazdo światłowodu, oraz wyświetlacz”. Odwołujący przedstawił dowody, w tym fotografie urządzenia Da Vinci X, z których wynikało, że wyświetlacz nie jest zlokalizowany na źródle światła,
a urządzenie nie posiada przycisku wł/wył na panelu przednim źródła światła.
Dowody, które złożył Przystępujący właściwie nie różniły się od tych zaprezentowanych przez Odwołującego – były to w znacznej części te same dokumenty i zdjęcia, przy czym na ich podstawie Przystępujący twierdził, że oferowany przez niego sprzęt spełnia wymogi SWZ.
W piśmie procesowym Przystępujący w tym zakresie wskazał:
„Podkreślamy, że opisywany parametr dotyczy „endoskopu i systemu wizyjnego” oraz zawiera się w części opisu technicznego: „Wieża z torem wizyjnym, generatorem elektrochirurgicznym i monitorem dotykowym”, a więc odnosi się do jego wszystkich elementów.
Przytoczony parametr oraz wcześniejsze zdanie „w przypadku systemów w pełni zintegrowanych z kamerą i światłowodem” dopuszcza system zintegrowany hardware’owo oraz software’owo składający się z kilku elementów, zatem - co potwierdza grafika poniżej - system zgodnie z opisem zawiera przycisk włącz/wyłącz na panelu przednim (graf 1.) zintegrowanego elementu wózka wizyjnego.
W związku z czym zarzut braku przycisku wł/wył jest całkowicie chybiony.
Zgodnie z Podręcznikiem użytkownika systemu da Vinci X 554369-03 Rev. A str 7-6,7-7,7-8 (załącznik nr 3) producent przewidział wyświetlanie informacji o stanie podłączenia endoskopu do kontrolera endoskopowego za pomocą dwóch diod LED – oznaczonych na poniższych rysunku numerami 1 i 3. Diody te, poprzez zmianę koloru (zgodnie z instrukcją Producenta) informują użytkownika o stanie podłączenia kontrolera endoskopu i połączenia przewodu endoskopu.
Tylko w pełni zintegrowany system chirurgii robotycznej da Vinci X – samodzielnie, poprzez software reguluje intensywność światła emitowanego w oparciu o scenę operacyjną,
co nazwane jest przez producenta „dynamicznym podświetleniem” i ma na celu ochronę tkanek pacjenta przed poparzeniem i dynamicznym dostosowaniem mocy światła
do odległości od tkanki w celu lepszej wizualizacji pola operacyjnego dla operatora w wizjerze 3D konsoli operacyjnej.
Przytoczone powyżej potwierdzenia spełnienia wymagania „Na panelu przednim źródła światła zlokalizowany przycisk wł/wył, gniazdo światłowodu, oraz wyświetlacz” spełnione jest przez system da Vinci w pełni.
Ponadto system da Vinci X posiada również wyświetlacz widoczny na zdjęciu poniżej. Jest
to zintegrowany element kolumny, który obrazuje działanie zarówno elementów kolumny

w szczególności źródła światła jak i pozostałych elementów - platformy energetycznej.
W przytoczonej przez firmę Medtronic argumentacji oraz dowodzie nr 6 (zdjęcie urządzenia
w pełni zgodnego pod względem wizualnym z wymogami SWZ - przyp. Izby)
Źródło światła toru wizyjnego systemu Hugo Ras jest wyprodukowane przez firmę Storz. Zgodnie z opisem punktu 2 posiada ono „możliwość użycia osobono jako samodzielnego urządzenia, poza zabiegiem robotowym" co sprawia, że system chirurgii robotycznej Hugo RAS nie posiada zintegrowanego hardware'owo i software'owo systemu toru wizyjnego wraz ze źródłem światła. Ubogość tego rozwiązania polega na tym, że każdy z odseparowanych
od siebie elementów toru wizyjnego (widocznego na zdjęciu dowodu nr 6 firmy Medtronic) jest niezależny, niezintegrowany i niesprzężony programowo przez robota chirurgicznego i tym samym nie daje możliwości samodzielnego sterowania przez system lub operatora funkcjonalnościami toru wizyjnego.
Każdy z elementów toru wizyjnego, w tym źródło światła wymaga oddzielnego uruchomienia poprzez włącznik/wyłącznik przez personel medyczny, wymaga ręcznej adjustacji natężenia źródła światła i ręcznej kalibracji podłączanego endoskopu (w zakresie balansu bieli i wizji 3D).
Tylko najbardziej zaawansowane systemy chirurgii robotycznej – takie jak da Vinci X- posiadają możliwość sterowania programowego wózka toru wizyjnego i dynamicznej adjustacji natężenia źródła światła z informacja zwrotną dla zespołu medycznego w postaci wyświetlania sygnałów świetlnych diod LED. Włączanie i wyłączanie tej funkcjonalności odbywa
się za pomocą jednego przycisku umiejscowionego na panelu głównym toru wizyjnego.
W żadnym z parametrów toru wizyjnego opisanego w Załączniku nr 2A SWZ- Zamawiający nie stawia wymogu możliwość użycia źródła światła osobno jako samodzielnego urządzenia, poza zabiegiem robotowym, co stanowi daleko idącą nadinterpretację firmy Medtronic, która wynika z niedoskonałości rozwiązania technicznego systemu chirurgii robotycznej Hugo RAS".
Z powyższego stanowiska usunięte zostały jedynie elementy graficzne, w pozostałej części jest ono w pełni zgodne z treścią pisma procesowego Przystępującego.
Uwzględniając odwołanie Izba wzięła pod uwagę dwie, istotne okoliczności.

1. Zamawiający w niezwykle drobiazgowy sposób skonstruował szczegółowy opis przedmiotu zamówienia. Izba nie kwestionuje prawidłowości tego opisu, nie podważa również tak prawa Zamawiającego do takiego opisu, jak również potrzeb Zamawiającego, które były podstawą do stworzenia Załącznika 2A do SWZ. Nawiązując jednak do stanowiska procesowego wyrażonego w toku rozprawy,

   tj. że oferty obu wykonawców odpowiadają potrzebom Zamawiającego, Izba wskazuje, że warunki zamówienia, w tym postanowienia OPZ obowiązują nie tylko wykonawców, ale również samego Zamawiającego. Musi on więc oceniać oferty ze skrupulatnością odpowiednią do poziomu szczegółowości opisu przedmiotu zamówienia. Skoro więc urządzenie miało na panelu przednim źródła światła mieć zlokalizowany przycisk wł/wył, gniazdo światłowodu, oraz wyświetlacz to każde odstępstwo od tego opisu powoduje niezgodność oferty z OPZ. Na tym etapie zamówienia Zamawiający nie może już zliberalizować wymogów dotyczących zamawianego urządzenia.
2. Przystępujący mimo obszernej argumentacji mającej wykazać zgodność oferowanego urządzenia z wymogami OPZ, nie złożył – podstawowego jakby mogło się wydawać – dowodu, który zaprzeczyłby twierdzeniem Odwołującego, tj. fotografii prezentującej,

   że urządzenie Da Vinci X odpowiada omawianemu wymogowi Zamawiającego. Przytoczone wyżej stanowisko Przystępującego w ocenie Izby zdaje się sugerować, że zaoferowane urządzenie jest lepsze niż rozwiązanie oczekiwane przez Zamawiającego. Załącznik 2A do SWZ w bardzo szczegółowy sposób opisał wymogi dotyczące przedmiotu zamówienia, co biorąc pod uwagę bardzo specjalistyczny charakter urządzenia, nie uprawniało wykonawców do oferowania rozwiązań lepszych – OPZ w omawianym zakresie zawierał wymagania, które nie miały charakteru minimalnych.

W konsekwencji Izba uznała, że Odwołujący zasadnie zarzucił Zamawiającemu zaniechanie odrzucenia oferty Przystępującego ze względu na niespełnienie wymogu z punktu 39 załącznika 2A do SWZ.
Zakresie zarzutu nr 1c, po przeprowadzeniu dowodów z dokumentów złożonych przez Odwołującego i Przystępującego Izba uznała, że budowa urządzenia zaoferowanego przez Przystępującego co do zasadny nie jest sporna. Obaj wykonawcy posłużyli się bardzo zbliżonymi dowodami. Spór sprowadzał się do kwestii czy wieża toru wizyjnego i platforma energetyczna mogą być rozdzielone w sposób umożliwiający ich rozmieszczenie w obrębie sali operacyjnej jak i w sposób ułatwiający przemieszczenie na terenie bloku operacyjnego
lub szpitala.
W piśmie procesowym odnośnie tej części zarzutu Przystępujący wskazał:
„Platforma energetyczna ERBE VIO dV instalowana w systemie da Vinci X (IS4200) jest niezależnym urządzeniem firmy Erbe Elektromedizin GmbH elektrochirurgicznym podłączonym do systemu oraz zintegrowanym na poziomie software

systemu (umożliwiającym obustronną komunikację pomiędzy systemem robotycznym, a generatorem). Jest jednym z wielu kompatybilnych i dających możliwość integracji systemów elektrochirurgicznych (…).
Generator ERBE VIO dV można niezależnie od systemu robotycznego, także po odłączeniu kabla komunikacyjnego oraz gdy system robotyczny jest wyłączony. Istnieje również możliwość przeniesienia go na inną salę i używania jako zwykłego generatora laparaskopowego.
Na potwierdzenie powyższego faktu, że wspomniane urządzenie jest niezależnym oddzielnym modułem wyprodukowanym przez niezależną firmę Erbe Elektromedizin GmbH załączamy:

- •certyfikat CE dla niezależnego wyrobu medycznego - Załącznik nr 5,
- •instrukcję obsługi samego generatora ERBE VIO DV zarówno w oryginale jak i tłumaczeniu na język Polski, która nigdzie nie mówi o konieczności podłączenia do systemu robotycznego, ponadto – rozdział 10 jednoznacznie stanowi: W niniejszym rozdziale opisano instalację VIO dV jako samodzielnego urządzenia - Załącznik nr 6,
- •Oświadczenie firmy ERBE Polska jednoznacznie wskazujące, że generator jest urządzeniem niezależnym – Załącznik nr 7.

Generator został wkomponowany w jedną z półek tylko i wyłącznie z powodów bezpieczeństwa, wygody użytkowania oraz estetyki samego urządzenia".
We wspomnianym oświadczeniu ERBE Polska zawarte zostały następujące informacje:

1. „Diatermia ERBE VIO dV jest zmodyfikowaną wersją diatermii ERBE VIO 300D, w której zmieniono interfejs oraz kształt obudowy aparatu, dostosowując go do wymagań producenta systemu robotycznego daVinci.
2. Do diatermii ERBE VIO dV można przyłączać instrumenty monopolarne i bipolarne oraz kable elektrody neutralnej wymienione w katalogach akcesoriów ERBE, przy zachowaniu standardu 3-pinowego dla instrumentów monopolarnych, 2-pinowego (tzw. standard Valleylab) dla instrumentów bipolarnych oraz 2-pinowych.
3. Każda diatermia chirurgiczna Erbe – w tym także ERBE VIO dV - stanowi niezależnie działający aparat, który może być aktywowany przez operatora za pomocą instrumentów (o ile mają one wbudowane przyciski aktywacyjne) lub przez włącznik / włączniki nożne lub samoczynnie (tzw. Auto-start, ale dla wybranych instrumentów do zabiegów otwartych).
4. Zgodnie z wytycznymi producenta systemu daVinci zawartymi w instrukcji obsługi Systemu, w rozdziale 4.4 (str. 4-7 do 4-9) konsolę sterującą łączy się z aparatem elektrochirurgicznym (tutaj: z diatermią chirurgiczną ERBE VIO dV) za pośrednictwem specjalnego kabla, który umożliwia aktywację aparatu z panelu włączników nożnych konsoli (poz. 5, strona 2-2 instrukcji Systemu). Dzięki takiemu połączeniu aparat ERBE VIO dV jest aktywowany przez konsolę Systemu (patrz: instrukcja obsługi Systemu, rozdział 10.1 ,str. 10.5), a nie z oddzielnych włączników – patrz załączona strona katalogowa. Oczywiście w każdej chwili można odłączyć kable łączące System daVinci z diatermią ERBE VIO dV i przyłączyć oryginalne włączniki ERBE wg załączonego katalogu.
5. Z powyższego wywodu wynika, że aparat ERBE VIO dV jest odrębnym modułem robota chirurgicznego zamontowanym na wózków Systemu daVinci, który może pracować niezależnie od robota.
6. Oczywiście, ze względów ergonomicznych – diatermie chirurgiczne ERBE mogą być montowane na wózkach aparaturowych kompletowanych przez innych wytwórców m.in. zestawów wizyjnych, unitów stomatologicznych oraz systemów robotycznych".

Biorąc pod uwagę literalne brzmienie wymogu OPZ:

„Robot chirurgiczny zbudowany z modułów – co najmniej wózek/ki robotyczny/e pacjenta z ramionami/ramieniem robotycznymi/, konsola chirurgiczna, wieża toru wizyjnego, platforma energetyczna i symulator - umożliwiających rozmieszczenie jego elementów w obrębie sali operacyjnej jak i ułatwiających przemieszczenie na terenie bloku operacyjnego lub szpitala"

oraz dowody zgromadzone w sprawie, Izba uznała, że zaoferowane przez Przystępującego urządzenie jest pod omawianym względem zgodne z wymaganiami Zamawiającego. Oświadczenie ERBE Polska dotyczyło zaoferowanego urządzenia i w wystarczającym stopniu dowodziło, że kwestionowany w odwołaniu moduł, ma możliwość działania jako niezależne urządzenie w sposób zgodny z wymogami OPZ.
W zakresie części zarzutu oznaczonej literą d Izba uznała za wiarygodną argumentację i dowody złożone przez Przystępującego w kontrze do stanowiska i dowodów Odwołującego:
„Moduł laserowy zamontowany w systemie chirurgii robotycznej da Vinci X służy do ustawienia wózka względem stołu i pacjenta w celu szybszego, precyzyjnego i łatwiejszego zadokowania ramion do kaniuli w zwłokach pacjenta. W tym celu zgodnie z instrukcją oraz kartą procedury medycznej należy ustawić światło promienia lasera prostopadle do linii trokaru wyznaczonego przez chirurga - operatora jako trokaru do instalacji endoskopu.
Producent systemu chirurgii robotycznej da Vinci X opracował karty procedur medycznych

(da Vinci X setup card), które obrazują ułożenie robota z użyciem lasera do pozycjonowania robota względem położenia stołu i kierunku ułożenia pacjenta" – Załącznik nr 8.
W systemie chirurgii robotycznej da Vinci, ze względu na jego konstrukcję – wskazanie przez laser kierunku ułożenia robota względem stołu i pacjenta, zadokowanie pierwszego ramienia do kaniuli, powoduje „że system automatycznie wykrywa położenie swoich 4 ramion robotycznych względem zadokowanych do pacjenta kaniul"- tym samym nie istnieje taka potrzeba aby laser wskazywał ułożenie każdego ramienia względem pacjenta, ponieważ funkcja ta została spełniona przy pierwszym podłączeniu ramienia do kaniuli".
Izba dała również wiarę dowodom złożonym przez Przystępującego na potwierdzenie swojego stanowiska. Ponadto, w odniesieniu do argumentacji Odwołującego Izba wskazuje, że z treści wymogu stanowiącego podstawę zarzutu nr 1d, nie wynika, by Zamawiający oczekiwał,
że oferowane mu urządzenie będzie dysponowało funkcją identyfikacji kierunku ułożenia pacjenta. Zamawiający wymagał modułu laserowego umieszczonego na każdym ramieniu
lub kolumnie platformy jezdnej do pozycjonowania względem stołu operacyjnego i kierunku ułożenia pacjenta. Nie ma tu jednak oczekiwania, by urządzenie samodzielnie „namierzało" stół operacyjny i identyfikowało kierunek ułożenia pacjenta. Informacje te mogą być więc znane jako podstawa do pozycjonowania urządzenia. Dlatego też w ocenie Izby nie ma podstawy by uznać, że w zakresie omawianej części zarzutu, Zamawiający winien zadecydować o odrzuceniu oferty Przystępującego.
Potwierdził się natomiast zarzut nr 1 lit e. Odwołujący i Przystępujący również tym przypadku posłużyli się zbliżonymi dowodami, z których jednak wyciągali różne wnioski. Decydujące
dla uwzględnienia zarzutu miało stanowisko procesowe Przystępującego, który odnosząc
się do argumentacji Odwołującego wskazał:
„System da Vinci X spełnia wymagany parametr.

- •System laser guidance oznacza, że operator ma do dyspozycji aktywną linię laserową wyświetlaną na podłożu, służącą do ustawienia pozycji urządzenia - obracania linii względem stołu i pacjenta:
  - •Użytkownik może manewrować kolumną z ramionami robotycznymi, dopasowując pozycję względem wyświetlanej linii.
  - •Obrót pełnej kolumny skutkuje zmianą kąta orientacji linii względem przestrzeni operacyjnej, co odpowiada celowi wymagania.

System da Vinci X (IS4200) zawiera aktywny system laser guidance, umożliwiający wyświetlanie linii laserowej na podłożu w celu precyzyjnego pozycjonowania robota".
Z powyższego stanowiska istotne znaczenie miały zwroty: „Użytkownik może manewrować kolumną", „Obrót pełnej kolumny skutkuje zmianą kąta orientacji linii" – Odwołujący zarzucał Zamawiającemu przyjęcie oferty dotyczącej urządzenia, które wymóg ustawiania lasera umożliwiającego użytkownikowi obrót linii lasera wyświetlanego na podłożu realizuje przez obrót całej kolumny. Trudno tu więc mówić o możliwości obrotu lasera. Z dowodów złożonych przez Odwołującego i Przystępującego wynika, że sam laser nie ma możliwości obrotu – zgodnie z instrukcją urządzenia (zał. Nr 9 do pisma procesowego Przystępującego) „wózek pacjenta posiada laser pozycjonujący na kolumnie ułatwiający pozycjonowanie wózka przy pacjencie. Linia lasera pozycjonującego jest aktywna, gdy napęd wózka jest włączony i nie ma zamontowanych kaniul". Brak jest jakiejkolwiek informacji o możliwości obrotu lasera.
Dowody złożone przez Przystępującego również prezentują laser pracujący zawsze w tym samym położeniu. Ponadto Przystępujący wskazał:
„Ze względu na odmienną konstrukcję urządzenia Odwołującego (Zamawiający w toku rozprawy wprost oświadczył, że urządzenie zaoferowane przez Odwołującego jest zgodne
z SWZ – przyp. Izby) - musi on posiadać nie tylko laser na każdym ramieniu, ale również dodatkowe pokrętło w celu ustawienia lasera względem pacjenta. Z uwzględnieniem tego,
że rozwiązanie Odwołującego składa się z czterech niezależnych wózków, w związku z czym potrzebny jest dodatkowy ruch ramienia - po to, aby wózki mogły zostać ustawione w sposób niekolizyjny i zgodny z kartą procedur.
Takich skomplikowanych rozwiązań nie potrzebuje urządzenie da Vinci X".
W ocenie Izby powyższe twierdzenia pośrednio potwierdzają zasadność zarzutu.
Ponadto warty uwagi jest fakt, że Przystępujący zamiast złożyć prosty i jednoznaczny
dowód prezentujący określone funkcjonalności oferowanego urządzenia, zdecydował
się na skomplikowane wyjaśnienia i polemiki z Odwołującym. Dla obalenia twierdzeń Odwołującego wystarczyło złożenie np. dowodów ze zdjęć czy nagrań prezentujących określoną cechę urządzenia. Mimo to Przystępujący zdecydował się zbudować swoje stanowisko na materiałach i dokumentach, które wcale nie zaprzeczały zarzutom odwołania.
Zarzut nr 2 również się potwierdził. Wyjaśnienia złożone przez Przystępującego
nie potwierdzały spełnienia warunków zamówienia przez oferowane urządzenie. W efekcie Zamawiający nie

przeprowadził badania oferty Przystępującego w sposób wystarczająco dokładny, a to pośrednio prowadziło do uwzględnienia zarzutu nr 1. Zamawiający nie wykrył niezgodności oferty Przystępującego z określonymi wymaganiami zawartymi w OPZ.

O kosztach postępowania odwoławczego orzeczono stosownie do wyniku sprawy

na podstawie art. 575 Pzp oraz w oparciu o przepisy rozporządzenia Prezesa Rady Ministrów z 30 grudnia 2020 r. w sprawie szczegółowych rodzajów kosztów postępowania odwoławczego, ich rozliczania oraz wysokości i sposobu pobierania wpisu od odwołania

(Dz. U. z 2020 r. poz. 2437).

Mając powyższe na uwadze, orzeczono jak w sentencji.

Przewodniczący …….....