

NOTA DE IMPRENSA

21 abril 2025

ULS Estuário do Tejo compra robô que vai revolucionar cirurgias no Hospital de Vila Franca de Xira

A ULS Estuário do Tejo iniciou o processo de aquisição de um Sistema Cirúrgico Robótico, que permitirá fazer intervenções cirúrgicas mais seguras e eficazes e com uma recuperação mais rápida para os utentes.

A aquisição deste robô coloca o Hospital de Vila Franca de Xira num patamar tecnologicamente mais avançado e terá um forte impacto na capacidade de resposta da unidade hospitalar.

O processo de aquisição do equipamento, num valor superior a 2,4 milhões de euros, foi iniciado este mês, em parceria com os Serviços Partilhados do Ministério da Saúde, logo após a autorização concedida pelo Ministério da Saúde para a realização do investimento.

O robô cirúrgico permite realizar intervenções cirúrgicas de forma muito precisa, e portanto mais segura, em locais do corpo humano de difícil acesso a cirurgias ou instrumentos convencionais.

Dessa forma, este sistema de cirurgia robótica terá um impacto substancial na qualidade assistencial e segurança clínica oferecida aos utentes, reduzindo-se significativamente o desconforto pós-cirúrgico.

As especialidades de Cirurgia Geral, Ginecologia e Urologia do Hospital de Vila Franca de Xira serão as que mais diretamente beneficiarão desta nova tecnologia.

ULS Estuário do Tejo E. P. E.

Estrada Carlos Lima Costa N.º 2, Povos – 2600-009 Vila Franca de Xira | Portugal

Telefone: 263 006 500 | **Fax:** 263 006 652 | **E-mail:** hvfxira@ulsetejo.min-saude.pt | **www.hospitalvilafrancadexira.pt**



A entrada em funcionamento deste equipamento reduzirá significativamente os dias de internamento, aspeto muito relevante numa unidade que já serve mais de 270 mil utentes.

A introdução deste sistema avançado constitui, ainda, uma oportunidade valiosa para a atração e retenção de talentos médicos altamente qualificados, reforçando o perfil técnico-científico do hospital e tendo um fortíssimo impacto na qualidade formativa dos médicos internos.