



Praha, (datum uvedeno v doložce e-podpisu)

Č. j.: MZDR 1198/2026-53/OZP



MZDRX020D57Z

## STANOVISKO

### KOMISE PRO POSUZOVÁNÍ ROZMÍSTĚNÍ PŘÍSTROJOVÝCH ZDRAVOTNICKÝCH PROSTŘEDKŮ A KAPACIT HRAZENÝCH Z VEŘEJNÉHO ZDRAVOTNÍHO POJIŠTĚNÍ

ze dne 30. dubna 2026

Přístroj: **ORTOPEDICKÝ ROBOTICKÝ SYSTÉM – nová kapacita**

Území (město/kraj): Ostrava (Moravskoslezský kraj)

Žadatel: **Fakultní nemocnice Ostrava**

Adresa: 17. listopadu 1790/5, 708 00 Ostrava-Poruba

Stanovisko komise: **ODLOŽENO**

(hlasování o váze: 1 hlas pro, 1,5 hlasu proti, 2 se zdrželi a 17,5 hlasů pro odložení)

.....  
**prof. MUDr. Josef Vymazal, Dr.Sc.**  
předseda Komise

*Platnost stanoviska je 36 měsíců od data podpisu předsedy Komise.*



Odůvodnění:

K předložené žádosti Fakultní nemocnice Ostrava je tímto na základě proběhlého hlasování o předloženém záměru s odkazem na čl. 4 odst. 3 a 4 Jedinacího řádu Komise vydáno odkladné stanovisko.

Důvodem pro odložení je dohoda se zdravotními pojišťovnami o pilotním provozu robotických ortopedických systémů ve zvolených zdravotnických zařízeních v ČR a sběru dat pro validní posouzení nákladové efektivity, klinického přínosu pro pacienta, snížení nákladů na péči (kratší hospitalizace apod.). Jelikož dosavadní průběh pilotu vyzdvihl několik zásadních otázek, rozhodla Komise o nutnosti stanovit resortní strategii pro umístění robotických ortopedických systémů v ČR a celkového přístupu Komise k této nové technologii.

Proto bude realizováno multioborové jednání k tématu tohoto pilotního projektu, k němuž budou zástupci Fakultní nemocnice Ostrava přiznáni k účasti. Do doby ustanovení jednotného resortního konsenzu v této věci není možné schvalovat žádosti o umístění tohoto přístrojové vybavení (ať už formou pořízení či pronájmu) stran Komise, ani uzavírat smlouvu o poskytování a úhradě zdravotní péče stran zdravotních pojišťoven.

V souladu s čl. 2 odst. 19 Statutu Komise může být žádost znovu předložena Komisi k projednání po odstranění důvodů, jež vedly k odložení dle tohoto odůvodnění.