

501865-2026 - Result

Germany – Medical equipments – mobile robotische Bildgebung

OJ S 138/2026 21/07/2026

Contract or concession award notice – standard regime

Supplies

1. Buyer

1.1. Buyer

Official name: Universitätsmedizin Greifswald KöR

Email: katja.reichardt@med.uni-greifswald.de

Legal type of the buyer: Body governed by public law, controlled by a regional authority

Activity of the contracting authority: Health

2. Procedure

2.1. Procedure

Title: mobile robotische Bildgebung

Description: Die Universitätsmedizin Greifswald (im Folgenden UMG) plant die Beschaffung einer vollständig integrierten robotischen OP-Suite der Firma Brainlab. Diese umfasst Loop-X, Cirq Robotics Suite sowie Curve Spine & Trauma einschließlich serverbasierter Planungsintegration und ermöglicht eine durchgängige Kombination aus robotischer Bildgebung, Navigation, Planungssoftware und robotisch unterstützter Instrumentenführung. Die Investition dient nicht allein der technischen Modernisierung eines Operationssaals, sondern stellt eine strukturelle Maßnahme zum Aufbau eines interdisziplinären Wirbelsäulenzentrums dar. Am Universitätsklinikum wird seit mehreren Jahren eine Navigationslösung des Herstellers Brainlab eingesetzt, die im Rahmen der geplanten Beschaffung erweitert und weiterverwendet werden soll. Ziel ist die fachübergreifend standardisierte Behandlung komplexer degenerativer, traumatologischer, deformitätsbedingter, infektiöser und tumoröser Wirbelsäulenpathologien. Entscheidend für die Auswahl des zu beschaffenden Systems ist eine durchgehende digitale Prozesskette von der präoperativen Planung über intraoperative Navigation und robotische Assistenz bis zur 3D-Kontrolle während der Operation - ohne Medienbrüche oder Systemwechsel.

Procedure identifier: b045a9e0-41b9-4542-8c75-574ec94fdeed

Previous notice: 474301-2026

Internal identifier: #7192-589323

Type of procedure: Negotiated without prior call for competition

2.1.1. Purpose

Main nature of the contract: Supplies

Main classification (cpv): 33100000 Medical equipments

2.1.2. Place of performance

Town: Greifswald

Country subdivision (NUTS): Vorpommern-Greifswald (DE80N)

Country: Germany

2.1.4. General information

Additional information: #Bekanntmachungs-ID: CXS0YH5YTTMBA5GA# Bitte beachten Sie die beigefügte Anlage "Fragebogen zur Leistungsbewertung". Alle geforderten Informationen müssen vollständig im Dokument angegeben werden. Bei Rückfragen bitten wir Sie, die Vergabestelle vor Ablauf der Abgabefrist zu kontaktieren. Verwenden Sie hierfür ausschließlich die Kommunikationsfunktion des Vergabeportals.

Legal basis:

Directive 2014/24/EU

vgv -

5. Lot

5.1. Lot: LOT-0001

Title: mobile robotische Bildgebung

Description: Die Universitätsmedizin Greifswald (im Folgenden UMG) plant die Beschaffung einer vollständig integrierten robotischen OP-Suite der Firma Brainlab. Diese umfasst Loop-X, Cirq Robotics Suite sowie Curve Spine & Trauma einschließlich serverbasierter Planungsintegration und ermöglicht eine durchgängige Kombination aus robotischer Bildgebung, Navigation, Planungssoftware und robotisch unterstützter Instrumentenführung. Die Investition dient nicht allein der technischen Modernisierung eines Operationssaals, sondern stellt eine strukturelle Maßnahme zum Aufbau eines interdisziplinären Wirbelsäulenzentrums dar. Am Universitätsklinikum wird seit mehreren Jahren eine Navigationslösung des Herstellers Brainlab eingesetzt, die im Rahmen der geplanten Beschaffung erweitert und weiterverwendet werden soll. Ziel ist die fachübergreifend standardisierte Behandlung komplexer degenerativer, traumatologischer, deformitätsbedingter, infektiöser und tumoröser Wirbelsäulopathologien. Entscheidend für die Auswahl des zu beschaffenden Systems ist eine durchgehende digitale Prozesskette von der präoperativen Planung über intraoperative Navigation und robotische Assistenz bis zur 3D-Kontrolle während der Operation - ohne Medienbrüche oder Systemwechsel.

Internal identifier: #7192-589323

5.1.1. Purpose

Main nature of the contract: Supplies

Main classification (cpv): 33100000 Medical equipments

5.1.2. Place of performance

Town: Greifswald

Country subdivision (NUTS): Vorpommern-Greifswald (DE80N)

Country: Germany

5.1.3. Estimated duration

Duration: 3 Months

5.1.6. General information

Procurement Project fully or partially financed with EU Funds.

The procurement is covered by the Government Procurement Agreement (GPA): yes

Information about previous notices:

Identifier of the previous notice: 474301-2026

5.1.7. Strategic procurement

Aim of strategic procurement: No strategic procurement

5.1.10. Award criteria

Criterion:

Type: Price

Name: Preis

Description: Preis

Category of award weight criterion: Order of importance

Award criterion number: 1

5.1.15. Techniques**Framework agreement:**

No framework agreement

Information about the dynamic purchasing system:

No dynamic purchase system

5.1.16. Further information, mediation and review

Review organisation: Geschäftsstelle der Vergabekammern beim Ministerium für Wirtschaft, Infrastruktur, Tourismus und Arbeit Mecklenburg-Vorpommern

Information about review deadlines: Vergabeverstöße sind unverzüglich, spätestens innerhalb von 10 Tagen nach Kenntnis, zu rügen (§ 160 Abs. 3 GWB). Mängel in Bekanntmachung oder Vergabeunterlagen bis Angebotsfrist. Nach Rügeablehnung kann binnen 15 Tagen ein Nachprüfungsantrag bei der Vergabekammer gestellt werden. Bei Vertragsunwirksamkeit: Antrag binnen 30 Tagen nach Mitteilung über Vertragsschluss, sonst binnen 6 Monaten. Fristversäumnis führt zum Rechtsverlust.

Organisation providing additional information about the procurement procedure:

Universitätsmedizin Greifswald KöR

6. Results

Value of all contracts awarded in this notice: unpublished

Justification code: Commercial interests of an economic operator

Justification for publishing later: Die Angabe des Gesamtwertes wird gemäß § 39 Abs. 6 Nr. 2 VgV unterlassen, da deren Veröffentlichung berechnete geschäftliche Interessen des beauftragten Wirtschaftsteilnehmers beeinträchtigen würde. Die Offenlegung des Auftragswertes würde Rückschlüsse auf Kalkulationsgrundlagen und unternehmensspezifische Preisgestaltungen ermöglichen und damit wettbewerbsrelevante Informationen offenlegen, die im Rahmen zukünftiger Vergabeverfahren zum Nachteil des Unternehmens verwendet werden könnten.

Direct award

:

Justification for direct award: The contract can be provided only by a particular economic operator because of exclusive rights, including intellectual property rights

Other justification: Die Universitätsmedizin Greifswald (im Folgenden UMG) plant die Beschaffung einer vollständig integrierten robotischen OP-Suite der Firma Brainlab. Diese umfasst Loop-X, Cirq Robotics Suite sowie Curve Spine & Trauma einschließlich serverbasierter Planungsintegration und ermöglicht eine durchgängige Kombination aus robotischer Bildgebung, Navigation, Planungssoftware und robotisch unterstützter Instrumentenführung. Die Investition dient nicht allein der technischen Modernisierung eines Operationssaals, sondern stellt eine strukturelle Maßnahme zum Aufbau eines interdisziplinären Wirbelsäulenzentrums dar. Am Universitätsklinikum wird seit mehreren Jahren eine Navigationslösung des Herstellers Brainlab eingesetzt, die im Rahmen der geplanten Beschaffung erweitert und weiterverwendet werden soll. Ziel ist die

fachübergreifend standardisierte Behandlung komplexer degenerativer, traumatologischer, deformitätsbedingter, infektiöser und tumoröser Wirbelsäulenpathologien. Entscheidend für die Auswahl des zu beschaffenden Systems ist eine durchgehende digitale Prozesskette von der präoperativen Planung über intraoperative Navigation und robotische Assistenz bis zur 3D-Kontrolle während der Operation - ohne Medienbrüche oder Systemwechsel. Der klinische Nutzen wird im Folgenden anhand ausgewählter Anwendungen erläutert:

- Mehrsegmentale degenerative Stabilisation: Bei mehrsegmentalen lumbalen Stabilisationen ermöglicht die Kombination aus serverbasierter Planung, robotischer Trajektorienführung und intraoperativer 3D-Kontrolle eine präzise Umsetzung der Operationsplanung. Die präoperative Planung kann interdisziplinär erstellt und im OP ohne Medienbrüche angewendet werden. Die robotische Stabilisierung der Instrumentenachse minimiert Abweichungen von der geplanten Trajektorie, während die intraoperative 3D-Verifikation eine sofortige Qualitätskontrolle vor Wundverschluss erlaubt. Besonders bei osteoporotischer Knochenqualität oder engen Pedikeln steigert diese Vorgehensweise die Präzision und kann die Revisionsrate reduzieren.
- Deformitätenchirurgie: Langstreckige Instrumentationen bei Skoliose oder kyphotischen Fehlstellungen erfordern höchste Präzision. Das große intraoperative Scanvolumen ermöglicht die Abbildung mehrerer Segmente in einer einzigen Sequenz. Die Navigation bleibt auch bei rotierter Anatomie stabil nutzbar. Die robotische Führung verringert die Variabilität bei komplexer Pedikelgeometrie und schafft so einen reproduzierbaren Standard, selbst unter schwierigen anatomischen Bedingungen.
- Revisionseingriffe: Voroperierte Wirbelsäulen sind besonders anspruchsvoll, da Vernarbungen, veränderte anatomische Landmarken und vorhandene Implantate die Orientierung erschweren. Die Kombination aus präoperativer Bildgebung und intraoperativem 3D-Scan ermöglicht eine sichere Planung auch bei veränderter Anatomie. Die Herstellerunabhängigkeit des Systems ist hierbei entscheidend, da verschiedene Implantat-Systeme berücksichtigt werden können.
- S2AI- und lumbopelvine Fixationen: Becken- und Sakrumfixationen verlaufen in engen knöchernen Korridoren mit potenziell schwerwiegenden Komplikationen bei Fehlplatzierung. Die Kombination aus präziser Trajektorienplanung, robotischer Achsführung und intraoperativer 3D-Kontrolle erhöht die Sicherheit signifikant. Zudem ermöglicht die freie Wahl des Implantatsystems eine Anpassung an Frakturtyp oder Deformität, da unterschiedliche Schraubendesigns verwendet werden können.
- Tumor- und Infektchirurgie Bei interdisziplinären Eingriffen - beispielsweise Dekompression durch die Neurochirurgie und Stabilisation durch die Orthopädie - erlaubt die serverbasierte Planung eine gemeinsame Bearbeitung des Falls. Beide Kliniken arbeiten auf derselben Datenbasis, sodass Planung, Umsetzung und Dokumentation konsistent erfolgen. Dies stellt eine zentrale infrastrukturelle Voraussetzung für den Betrieb eines funktionierenden Wirbelsäulenzentrums dar. Die Beschaffung erfolgt auf Grundlage des § 14 Abs. 4 Nr. 2 b in Kombination mit Abs. 4 Nr. 5 VgV: Der Leistungsgegenstand kann zum Zeitpunkt der Aufforderung zur Angebotsabgabe ausschließlich von einem bestimmten Unternehmen erbracht werden, da aus technischen Gründen kein Wettbewerb besteht und/oder aufgrund des Schutzes ausschließlicher Rechte, insbesondere gewerblicher Schutzrechte, nur dieses Unternehmen in Betracht kommt. Dieser Umstand wird durch die nachfolgenden Merkmale belegt, die unter anderem durch Patente abgesichert sind:

- mobile robotische Bildgebung -
- Loop X: - Bildgebungsroboter für intraoperative 2D und 3D röntgenbasierte Bildgebung mit einer Ringöffnung >1m, inkl. kabellose Bedieneinheit und volle robotische Beweglichkeit des Systems in mindestens 6 Achsen (EP2108328) - Field of View (FOV) Scanvolumen außerhalb des Gantry-Zentrums ohne Veränderung der OP-Tisch Position einstellbar (nicht-isozentrische 2D und 3D-Bildgebung) - Auf die betreffende anatomische Region stufenlos anpassbares (kollimiertes) FOV zur Schonung umliegender, strahlensensitiver Gewebs-Bereiche - Großes 3D- Scanvolumen von bis zu 48cm im Durchmesser - extra-langes 3D Bildgebung in Patientenrichtung (die ganze Wirbelsäule, mindestens 120 cm) - Topogramme in

Patientenrichtung, die mindestens die ganze Wirbelsäule abdeckt, mindestens 120 cm -
Wiederherstellung von Bildgebungspositionen durch motorisierte Ausrichtung des Systems in
allen Freiheitsgraden - Automatische Ausrichtung des Systems für eine definiert gerichtete 2D-
Bildgebung anhand von Trajektorien, die vom Navigationssystem übergeben werden
(EP2108328) - Mobiles, robotisches ConeBeam CT mit großem 3D-FOV: Ermöglicht präzise
intraoperative Bildgebung ohne Umlagerung des Patienten. Ein großer FOV ist notwendig zur
Darstellung komplexer anatomischer Areale, insbesondere bei Wirbelsäuleneingriffen.
Patientenzugang muss von allen Seiten erhalten bleiben (nicht-isozentrisches Design).
Roboter Cirq mit Tischmontage: - Minimiert den Platzbedarf im OP und ist für chirurgische
Eingriff

Direct award

:

Justification for direct award: Partial replacement or extension of existing supplies or
installations by the original supplier ordered under the strict conditions stated in the Directive
Other justification: Die Universitätsmedizin Greifswald (im Folgenden UMG) plant die
Beschaffung einer vollständig integrierten robotischen OP-Suite der Firma Brainlab. Diese
umfasst Loop-X, Cirq Robotics Suite sowie Curve Spine & Trauma einschließlich
serverbasierter Planungsintegration und ermöglicht eine durchgängige Kombination aus
robotischer Bildgebung, Navigation, Planungssoftware und robotisch unterstützter
Instrumentenführung. Die Investition dient nicht allein der technischen Modernisierung eines
Operationssaals, sondern stellt eine strukturelle Maßnahme zum Aufbau eines
interdisziplinären Wirbelsäulenzentrums dar. Am Universitätsklinikum wird seit mehreren
Jahren eine Navigationslösung des Herstellers Brainlab eingesetzt, die im Rahmen der
geplanten Beschaffung erweitert und weiterverwendet werden soll. Ziel ist die
fachübergreifend standardisierte Behandlung komplexer degenerativer, traumatischer,
deformitätsbedingter, infektiöser und tumoröser Wirbelsäulenpathologien. Entscheidend für die
Auswahl des zu beschaffenden Systems ist eine durchgehende digitale Prozesskette von der
präoperativen Planung über intraoperative Navigation und robotische Assistenz bis zur 3D-
Kontrolle während der Operation - ohne Medienbrüche oder Systemwechsel. Der klinische
Nutzen wird im Folgenden anhand ausgewählter Anwendungen erläutert: - Mehrsegmentale
degenerative Stabilisation: Bei mehrsegmentalen lumbalen Stabilisationen ermöglicht die
Kombination aus serverbasierter Planung, robotischer Trajektorienführung und intraoperativer
3D-Kontrolle eine präzise Umsetzung der Operationsplanung. Die präoperative Planung kann
interdisziplinär erstellt und im OP ohne Medienbrüche angewendet werden. Die robotische
Stabilisierung der Instrumentenachse minimiert Abweichungen von der geplanten Trajektorie,
während die intraoperative 3D-Verifikation eine sofortige Qualitätskontrolle vor
Wundverschluss erlaubt. Besonders bei osteoporotischer Knochenqualität oder engen
Pedikeln steigert diese Vorgehensweise die Präzision und kann die Revisionsrate reduzieren.
- Deformitätenchirurgie: Langstreckige Instrumentationen bei Skoliose oder kyphotischen
Fehlstellungen erfordern höchste Präzision. Das große intraoperative Scanvolumen ermöglicht
die Abbildung mehrerer Segmente in einer einzigen Sequenz. Die Navigation bleibt auch bei
rotierter Anatomie stabil nutzbar. Die robotische Führung verringert die Variabilität bei
komplexer Pedikelgeometrie und schafft so einen reproduzierbaren Standard, selbst unter
schwierigen anatomischen Bedingungen. - Revisionseingriffe: Voroperierte Wirbelsäulen sind
besonders anspruchsvoll, da Vernarbungen, veränderte anatomische Landmarken und
vorhandene Implantate die Orientierung erschweren. Die Kombination aus präoperativer
Bildgebung und intraoperativem 3D-Scan ermöglicht eine sichere Planung auch bei
veränderter Anatomie. Die Herstellerunabhängigkeit des Systems ist hierbei entscheidend, da
verschiedene Implantat-Systeme berücksichtigt werden können. - S2AI- und lumbopelvine
Fixationen: Becken- und Sakrumfixationen verlaufen in engen knöchernen Korridoren mit

potenziell schwerwiegenden Komplikationen bei Fehlplatzierung. Die Kombination aus präziser Trajektorienplanung, robotischer Achsführung und intraoperativer 3D-Kontrolle erhöht die Sicherheit signifikant. Zudem ermöglicht die freie Wahl des Implantatsystems eine Anpassung an Frakturtyp oder Deformität, da unterschiedliche Schraubendesigns verwendet werden können. - Tumor- und Infekchirurgie Bei interdisziplinären Eingriffen - beispielsweise Dekompression durch die Neurochirurgie und Stabilisation durch die Orthopädie - erlaubt die serverbasierte Planung eine gemeinsame Bearbeitung des Falls. Beide Kliniken arbeiten auf derselben Datenbasis, sodass Planung, Umsetzung und Dokumentation konsistent erfolgen. Dies stellt eine zentrale infrastrukturelle Voraussetzung für den Betrieb eines funktionierenden Wirbelsäulenzentrums dar. Die Beschaffung erfolgt auf Grundlage des § 14 Abs. 4 Nr. 2 b in Kombination mit Abs. 4 Nr. 5 VgV: Der Leistungsgegenstand kann zum Zeitpunkt der Aufforderung zur Angebotsabgabe ausschließlich von einem bestimmten Unternehmen erbracht werden, da aus technischen Gründen kein Wettbewerb besteht und/oder aufgrund des Schutzes ausschließlicher Rechte, insbesondere gewerblicher Schutzrechte, nur dieses Unternehmen in Betracht kommt. Dieser Umstand wird durch die nachfolgenden Merkmale belegt, die unter anderem durch Patente abgesichert sind: mobile robotische Bildgebung - Loop X: - Bildgebungsroboter für intraoperative 2D und 3D röntgenbasierte Bildgebung mit einer Ringöffnung >1m, inkl. kabellose Bedieneinheit und volle robotische Beweglichkeit des Systems in mindestens 6 Achsen (EP2108328) - Field of View (FOV) Scanvolumen außerhalb des Gantry-Zentrums ohne Veränderung der OP-Tisch Position einstellbar (nicht-isozentrische 2D und 3D-Bildgebung) - Auf die betreffende anatomische Region stufenlos anpassbares (kollimiertes) FOV zur Schonung umliegender, strahlensensitiver Gewebs-Bereiche - Großes 3D- Scanvolumen von bis zu 48cm im Durchmesser - extra-langes 3D Bildgebung in Patientenrichtung (die ganze Wirbelsäule, mindestens 120 cm) - Topogramme in Patientenrichtung, die mindestens die ganze Wirbelsäule abdeckt, mindestens 120 cm - Wiederherstellung von Bildgebungspositionen durch motorisierte Ausrichtung des Systems in allen Freiheitsgraden - Automatische Ausrichtung des Systems für eine definiert gerichtete 2D-Bildgebung anhand von Trajektorien, die vom Navigationssystem übergeben werden (EP2108328) - Mobiles, robotisches ConeBeam CT mit großem 3D-FOV: Ermöglicht präzise intraoperative Bildgebung ohne Umlagerung des Patienten. Ein großer FOV ist notwendig zur Darstellung komplexer anatomischer Areale, insbesondere bei Wirbelsäuleneingriffen. Patientenzugang muss von allen Seiten erhalten bleiben (nicht-isozentrisches Design). Roboter Cirq mit Tischmontage: - Minimiert den Platzbedarf im OP und ist für chirurgische Eingriff

6.1. Result lot identifier: LOT-0001

Winner selection status: At least one winner was chosen.

6.1.2. Information about winners

Winner:

Official name: Brainlab Sales GmbH

Tender:

Tender identifier: 1 - 578900

Identifier of lot or group of lots: LOT-0001

Value of the tender: unpublished

Justification code: Commercial interests of an economic operator

Justification for publishing later: Die Angabe des Gesamtwertes wird gemäß § 39 Abs. 6 Nr. 2 VgV unterlassen, da deren Veröffentlichung berechnete geschäftliche Interessen des beauftragten Wirtschaftsteilnehmers beeinträchtigen würde. Die Offenlegung des Auftragswertes würde Rückschlüsse auf Kalkulationsgrundlagen und

unternehmensspezifische Preisgestaltungen ermöglichen und damit wettbewerbsrelevante Informationen offenlegen, die im Rahmen zukünftiger Vergabeverfahren zum Nachteil des Unternehmens verwendet werden könnten.

The tender is a variant: unpublished

Justification code: Commercial interests of an economic operator

Justification for publishing later: Die Angabe des Gesamtwertes wird gemäß § 39 Abs. 6 Nr. 2 VgV unterlassen, da deren Veröffentlichung berechnete geschäftliche Interessen des beauftragten Wirtschaftsteilnehmers beeinträchtigen würde. Die Offenlegung des Auftragswertes würde Rückschlüsse auf Kalkulationsgrundlagen und unternehmensspezifische Preisgestaltungen ermöglichen und damit wettbewerbsrelevante Informationen offenlegen, die im Rahmen zukünftiger Vergabeverfahren zum Nachteil des Unternehmens verwendet werden könnten.

Subcontracting: No

Contract information:

Identifier of the contract: 1

Title: Brainlab Sales GmbH, 81829 München

Date of the conclusion of the contract: 20/07/2026

6.1.4. Statistical information

Received tenders or requests to participate:

Type of received submissions: Tenders

Number of tenders or requests to participate received: 1

Type of received submissions: Tenders submitted electronically

Number of tenders or requests to participate received: 1

Type of received submissions: Tenders from tenderers registered in other European Economic Area countries than the country of the buyer

Number of tenders or requests to participate received: 0

Type of received submissions: Tenders from tenders registered in countries outside of the European Economic Area

Number of tenders or requests to participate received: 0

Type of received submissions: Tenders verified and inadmissible

Number of tenders or requests to participate received: 0

Type of received submissions: Tenders verified and inadmissible because of an abnormally low price or cost

Number of tenders or requests to participate received: 0

Range of tenders:

Value of the lowest admissible tender: unpublished

Justification code: Commercial interests of an economic operator

Justification for publishing later: Die Angabe des Gesamtwertes wird gemäß § 39 Abs. 6 Nr. 2 VgV unterlassen, da deren Veröffentlichung berechnete geschäftliche Interessen des beauftragten Wirtschaftsteilnehmers beeinträchtigen würde. Die Offenlegung des Auftragswertes würde Rückschlüsse auf Kalkulationsgrundlagen und unternehmensspezifische Preisgestaltungen ermöglichen und damit wettbewerbsrelevante Informationen offenlegen, die im Rahmen zukünftiger Vergabeverfahren zum Nachteil des Unternehmens verwendet werden könnten.

Value of the highest admissible tender: unpublished

Justification code: Commercial interests of an economic operator

Justification for publishing later: Die Angabe des Gesamtwertes wird gemäß § 39 Abs. 6 Nr. 2 VgV unterlassen, da deren Veröffentlichung berechnete geschäftliche Interessen des beauftragten Wirtschaftsteilnehmers beeinträchtigen würde. Die Offenlegung des

Auftragswertes würde Rückschlüsse auf Kalkulationsgrundlagen und unternehmensspezifische Preisgestaltungen ermöglichen und damit wettbewerbsrelevante Informationen offenlegen, die im Rahmen zukünftiger Vergabeverfahren zum Nachteil des Unternehmens verwendet werden könnten.

8. Organisations

8.1. ORG-0001

Official name: Universitätsmedizin Greifswald KöR
Registration number: 13-X19111018-22
Postal address: Fleischmannstraße 8
Town: Greifswald
Postcode: 17489
Country subdivision (NUTS): Vorpommern-Greifswald (DE80N)
Country: Germany
Email: katja.reichardt@med.uni-greifswald.de
Telephone: +49 3834860
Fax: +49 3834865202
Internet address: <https://www.medizin.uni-greifswald.de>

Roles of this organisation:

Buyer
Organisation providing additional information about the procurement procedure

8.1. ORG-0002

Official name: Geschäftsstelle der Vergabekammern beim Ministerium für Wirtschaft, Infrastruktur, Tourismus und Arbeit Mecklenburg-Vorpommern
Registration number: VKMV-13-L50010000000-78
Postal address: Johannes-Stelling-Str. 14
Town: Schwerin
Postcode: 19053
Country subdivision (NUTS): Schwerin, Kreisfreie Stadt (DE804)
Country: Germany
Email: vergabekammer@wm.mv-regierung.de
Telephone: +49 385588-15164
Fax: +49 385588-485-5817
Internet address: <http://www.regierung-mv.de>

Roles of this organisation:

Review organisation

8.1. ORG-0003

Official name: Brainlab Sales GmbH
Size of the economic operator: Large
Registration number: HRB 123130
Postal address: Olof-Palme-Str. 9
Town: München
Postcode: 81829
Country subdivision (NUTS): München, Kreisfreie Stadt (DE212)
Country: Germany
Email: dach_sales@brainlab.com
Telephone: 0899915680

Internet address: <https://www.brainlab.com/de/>

Roles of this organisation:

Tenderer

Beneficial owner:

Nationality of the owner: Germany

Winner of these lots: LOT-0001

8.1. ORG-0004

Official name: Datenservice Öffentlicher Einkauf (in Verantwortung des Beschaffungsamts des BMI)

Registration number: 0204:994-DOEVD-83

Town: Bonn

Postcode: 53119

Country subdivision (NUTS): Bonn, Kreisfreie Stadt (DEA22)

Country: Germany

Email: noreply.esender_hub@bescha.bund.de

Telephone: +49228996100

Roles of this organisation:

TED eSender

Notice information

Notice identifier/version: 4e400c04-ef90-4823-b04c-a58f206a1762 - 01

Form type: Result

Notice type: Contract or concession award notice – standard regime

Notice subtype: 29

Notice dispatch date: 20/07/2026 10:53:15 (UTC+02:00) Eastern European Time, Central European Summer Time

Languages in which this notice is officially available: German

Notice publication number: 501865-2026

OJ S issue number: 138/2026

Publication date: 21/07/2026