



POLITECNICO
MILANO 1863

**DIPARTIMENTO DI
MECCANICA**

Il Responsabile Gestionale

Decreto Rep. n°.....Prot. n°.....
Data.....
Titolo.....Classe.....
UOR.....

Visto il D.Lgs. 18.04.2016, n. 50 “Codice dei contratti pubblici”;

Visto il DL 16 luglio 2020, n. 76 recante “Misure urgenti per la semplificazione e l’innovazione digitali (Decreto Semplificazioni)” convertito in Legge 11 settembre 2020, n. 120 e modificato con DL 31 maggio 2021, n. 77 convertito in Legge 29 luglio 2021, n. 108 “Governance del Piano nazionale di ripresa e resilienza e prime misure di rafforzamento delle strutture amministrative e di accelerazione e snellimento delle procedure (Decreto Semplificazioni bis)”;

Visto il D. Lgs. 30.03.2001, n. 165 recante “Norme generali sull’ordinamento del lavoro alle dipendenze delle amministrazioni pubbliche”, e successive modificazioni;

Vista la Legge 30.12.2010, n. 240 “Norme in materia di organizzazione delle università, di personale accademico e reclutamento, nonché delega al Governo per incentivare la qualità e l’efficienza del sistema universitario”, e successive modificazioni;

Vista la Legge 28 dicembre 2015, n. 208 recante “Disposizioni per la formazione del bilancio annuale e pluriennale dello Stato” (Legge di stabilità 2016) ed in particolare l’art. 1 comma 510;

Vista la legge 228/2012 Art.1 c.150, che ha modificato l’Art. 1, comma 449, della L. 296/2006 includendo le istituzioni universitarie prima escluse, risulta obbligatoria l’adesione alle convenzioni CONSIP, ove disponibili;

Visto l’art. 59 punto 2 del Regolamento di Amministrazione Finanza e Contabilità del Politecnico di Milano vigente, sulle funzioni dei dirigenti in merito all’autorizzazione a contrarre;

Viste le Linee Guida n. 4, di attuazione del Decreto Legislativo 18 aprile 2016, n. 50 dell’Autorità Nazionale Anticorruzione;



POLITECNICO
MILANO 1863

Visto il Regolamento per l'affidamento di contratti per l'acquisto di beni e servizi sotto soglia di rilevanza comunitaria o tramite procedura negoziata senza previa pubblicazione di un bando di gara del Politecnico di Milano;

Visto il Piano Triennale di prevenzione della corruzione e della trasparenza del Politecnico di Milano triennio 2021/2023 adottato con deliberazione del Consiglio di Amministrazione del 23/02/2021 e aggiornato con deliberazione del medesimo organo del 27/04/2022;

Viste le Linee guida ANAC n. 3/2016 recanti "Nomina, ruolo e compiti del Responsabile Unico del Procedimento per l'affidamento di appalti e concessioni";

Vista la Deliberazione della Giunta Regionale della Lombardia n. XI/3531 del 05/08/2020 di approvazione del "Programma degli interventi per la ripresa economica" e in particolare all'Allegato 2 prevede tra le Azioni la "Sottoscrizione di un accordo con università e centri di ricerca per l'implementazione di un "System Integrator" regionale in grado di accelerare la transizione verso l'economia circolare", con una dotazione finanziaria a copertura della quota di Regione Lombardia pari a euro € 5.000.000,00 a valere sulle annualità 2021, 2022 e 2023;

Vista la Deliberazione della Giunta Regionale della Lombardia n. XI/4730 del 17/05/2021 avente ad oggetto il "Programma degli interventi per la ripresa economica (LR 9/2020): approvazione dello schema di accordo di collaborazione tra Regione Lombardia, Politecnico di Milano, Università degli Studi di Milano, Università degli Studi Milano-Bicocca, Università degli Studi di Pavia e Istituto STIIMA del CNR per la realizzazione di un'innovativa infrastruttura pilota regionale di supporto alla transizione verso l'economia circolare" che ha approvato il suddetto Schema di Accordo e il relativo Piano di intervento;

Considerato è l'obiettivo della collaborazione è la realizzazione di un'infrastruttura pilota regionale in grado di fornire agli stakeholders dell'eco-sistema lombardo la capacità di validare e dimostrare prodotti, processi e sistemi produttivi circolari innovativi e che l'ambito settoriale di azione della collaborazione è la trasformazione circolare del settore automotive verso la mobilità elettrica;

Considerato pertanto che al fine di investigare e dimostrare nuovi modelli di business e catene del valore circolari ad alto valore aggiunto per il settore dell'e-mobility, si rende necessario acquistare la fornitura di un sistema per supportare le operazioni di disassemblaggio in automatico di un prodotto riprogettato in ottica modulare;

Considerato che la fornitura ha lo scopo di disassemblare in modo efficiente e rigenerare i componenti meccatronici quali motori elettrici e inverter, per nuove



POLITECNICO
MILANO 1863

applicazioni automotive con focus sul mercato aftermarket (componente 2: Mechatronics), in particolare permettendo l'automazione delle operazioni di carico normalmente svolte dagli operatori umani con l'ausilio di dispositivi di sollevamento. A tale scopo si ritiene opportuno disporre di un sistema di sollevamento attivo in grado di sostenere carichi elevati (>100kg) dotato di un sistema presa pezzo flessibile e riconfigurabile adattabile a diverse taglie di motore. Il sistema deve essere in grado di interagire con un robot collaborativo con sensore di posizione e coppia ai giunti che movimentata il sistema pezzo/sollevatore garantendo la precisione di posizionamento. Il robot deve prevedere una specifica hand effector che permetta l'interazione con il sistema di sollevamento. Il robot deve interagire con il resto del sistema tramite interfaccia OPCUA.

Considerato che, come da lettera allegata del prof. Tullio A. M. Tolio, si intende acquistare una "Robot collaborativo integrato con sollevatore";

Preso atto che gli acquisti rientrano nel programma di investimenti pubblici individuato dal Codice Unico di Progetto: D45F21002960007;

Considerato che la presente iniziativa non viene suddivisa in lotti funzionali in quanto i prodotti richiesti sono riferiti ad un'unica tipologia merceologica;

Viste la delibera del Senato Accademico n. 202201240075 del 24/01/2022 e la delibera del Consiglio di Amministrazione n. 202201310112 del 31/01/2022 che hanno approvato l'"Accordo di collaborazione per la realizzazione di un hub regionale per l'economia circolare rivolta alle Università ed Enti di ricerca pubblici lombardi";

Vista la deliberazione del Consiglio di Amministrazione del Politecnico di Milano n. 202212200054 del 20/12/2022 avente per oggetto "Programma biennale degli acquisti di beni e servizi (ex art. 1 comma 505 della Legge stabilità 2016)" per il biennio 2023-2024, che prevede l'acquisto di un "Robot collaborativo integrato con sollevatore", CUI "F80057930150202300123" e CUP "D45F21002960007" per un importo posto a base d'asta stimato in € 65,000.00 IVA compresa;

Vista la determina del Direttore Generale del Politecnico di Milano avente protocollo 80205/2023 e repertorio 3672/2023 del 03/04/2023 con la quale viene autorizzata la modifica dell'importo stimato nel "Programma biennale degli acquisti di beni e servizi (ex art. 1 comma 505 della Legge stabilità 2016)" per il biennio 2023-2024 per l'acquisto di un "Robot collaborativo integrato con sollevatore" da € 65,000.00 IVA compresa a 77.530,17 € IVA compresa;

Considerato che l'importo posto a base d'asta ammonta ad € 63.549,32 oltre IVA;



POLITECNICO
MILANO 1863

Considerato che non sono previsti oneri per la sicurezza per rischi da interferenza trattandosi di mera fornitura;

Visto che per la fornitura in oggetto non è disponibile alcuna convenzione CONSIP attiva o in attesa d'attivazione;

Considerato che tale fornitura richieda l'avvio di una procedura telematica secondo quanto previsto dall'art. 1, comma 2, lett. a) del DL 16 luglio 2020, n. 76 convertito dalla Legge 11 settembre 2020, n. 120 e modificato con Decreto Legge n. 77 del 31 maggio 2021, convertito in Legge 108/2021.

Considerato che la procedura di gara sarà interamente gestita in ogni sua fase fino all'aggiudicazione con sistemi telematici secondo quanto previsto dall'Art.58 del D.Lgs. 50/2016 e che si svolgerà sulla piattaforma SINTEL della centrale acquisti ARIA della Regione Lombardia;

Ritenuto di affidare la procedura all'operatore "Scaglia INDEVA S.p.A." in quanto, come da lettera allegata del Prof. Tullio A.M. Tolio, è l'unica azienda sul mercato italiano che progetta, produce e commercializza manipolatori elettrici auto bilancianti a basso consumo energetico e robot collaborativi che possono essere, con opportune interfacce sviluppate da Scaglia INDEVA S.p.A., integrati in un unico sistema;

Considerato che non verrà richiesta la garanzia definitiva di cui all'art. 103 comma 11 D.lgs 50/2016 in quanto, come da lettera allegata a firma del Prof. Tullio A.M. Tolio, il fornitore Scaglia Indeva SPA è l'unico che progetta, produce e commercializza il bene oggetto della fornitura in grado di integrarsi in un unico sistema;

Considerato che l'operatore economico, come previsto dall' art. 83 del D.Lgs. 50/2016, dovrà essere in possesso dei seguenti requisiti di idoneità professionale:

- a) Iscrizione nel registro tenuto dalla Camera di commercio industria, artigianato e agricoltura oppure nel registro delle commissioni provinciali per l'artigianato per attività coerenti con quelle oggetto della presente procedura di gara;

Sentito il Prof. Tullio A.M. Tolio;



POLITECNICO
MILANO 1863

DECRETA

per le motivazioni espresse in premessa, di affidare all'operatore economico "Scaglia INDEVA S.p.A." tramite procedura telematica ai sensi dell'art. 1, comma 2, lett. a) del DL 16 luglio 2020, n. 76 convertito in Legge 11 settembre 2020, n. 120 e modificato con Decreto Legge n. 77 del 31 maggio 2021, convertito in Legge 108/2021, la fornitura di un "Robot collaborativo integrato con sollevatore" per un importo a base d'asta di € 63.549,32 oltre I.V.A.;

di esonerare l'operatore "Scaglia INDEVA S.p.A." dal rilascio della garanzia definitiva ai sensi dell'art. 103 co. 11 D.Lgs. 50/2016;

di imputare l'importo complessivo di € 77.530,17I.V.A. inclusa sul progetto "CNI1RISTO1";

di nominare Responsabile Unico del Procedimento il Prof. Tullio A.M. Tolio.

Il Responsabile Gestionale

(Ing. Alessandro Tosi Giorcelli)

Firmato digitalmente ai sensi della normativa vigente.