



**POLITECNICO
MILANO 1863**

Visto il D. Lgs. 31 marzo 2023, n. 36 “Codice dei contratti pubblici”;

Visto il D. Lgs. 30 marzo 2001, n. 165 recante “Norme generali sull'ordinamento del lavoro alle dipendenze delle amministrazioni pubbliche”, e successive modificazioni;

Vista la Legge 30 dicembre 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 e 516;

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;

Visto il Regolamento del Politecnico di Milano per l'affidamento dei 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;

Considerato che, si rende necessario l'acquisto di un robot quadrupede SPOT prodotto da Boston Dynamics al fine di sviluppare linee di ricerca inerenti temi di sicurezza in contesti lavorativi complessi, specificatamente in aree di cantiere ferroviario;

Considerato che tale acquisto si colloca all'interno del progetto di ricerca AUTOR - PR 019/2024 (CUP D43C22001180001, Progetto Flagship 2024 LINEA B nell'ambito del “Centro Nazionale per la Mobilità Sostenibile, MOST”, Spoke 4, CN00000023, M4C2, I 1.4, Next Generation-EU, Acronimo: AUTOR, Titolo: AUTOnomous work vehicles operating in Railway construction and maintenance. Responsabile: Prof. S. Cinquemani) e più in generale all'interno delle attività di ricerca svolte dal Dipartimento di Meccanica relative al tema della sicurezza in ambito ferroviario. Tale acquisto è funzionale al raggiungimento dei seguenti obiettivi:

- sviluppare un sistema robotizzato in grado di perlustrare e monitorare in modo autonomo i cantieri ferroviari, con un focus sull'interazione con veicoli in movimento, lavoratori e generali condizioni del cantiere potenzialmente pericolose;
- creare una rete di agenti all'interno del cantiere ferroviario in grado di avere una migliore percezione e consapevolezza dell'operato dei vari attori al fine di supervisionarne il lavoro e aumentarne la sicurezza.

- valutare l'opportunità di introdurre sistemi robotici in contesti pericolosi, come quelli dei cantieri ferroviari, eventualmente in sostituzione di personale;

Considerato che l'appalto è finanziato con le agevolazioni previste per il progetto con titolo "Potenziamento strutture di ricerca e creazione di "campioni nazionali" di R&S su alcune Key enabling technologies" nell'ambito dell'Avviso pubblico n. 3138 del 16/12/2021 rettificato con D.D. 3175 del 18/12/2021, ammesso al finanziamento con Decreto MUR 1033 del 17/06/2022;

Visto l'avviso di manifestazione di interesse per raccogliere le candidature degli operatori economici da invitare alla procedura negoziata senza bando ai sensi dell'art. 76 co. 2 lett. b) del D.lgs 36/2023 (Rep. n. 4731/2025 Prot. n. 56199 del 05/03/2025), per l'affidamento della fornitura di un robot quadrupede SPOT prodotto da Boston Dynamics per sviluppare linee di ricerca inerenti temi di sicurezza in contesti lavorativi complessi, specificatamente in aree di cantiere ferroviario per un importo di € 200.000,00 oltre IVA, comprensivo degli oneri per la sicurezza;

Considerato che l'avviso è stato pubblicato sulla Gazzetta Ufficiale dell'Unione Europea con n. 147200-2025, GU S 46/2025 del 06/03/2025;

Visto il verbale di valutazione delle candidature pervenute Rep. n. 112/2025 Prot.n. 111417 del 06/05/2025 con cui sono state ritenute idonee quelle presentate dai seguenti operatori economici:

- AMPERCOM S.R.L. tramite PEC prot. n. 58685 del 07/03/2025
- Generation Robots tramite PEC prot. n. 68070 del 18/03/2025;

Considerata l'assenza dei presupposti per il ricorso ad una procedura negoziata senza bando ai sensi dell'art. 76 comma 2 lettera b) punto 2 del D.Lgs. 36/2023, si procede quindi, con una procedura negoziata senza bando ai sensi dell'art. 50 comma 1 lettera e) del D.Lgs. 36/2023;

Visto che il "Programma triennale per l'acquisto di forniture e servizi del Politecnico di Milano per il triennio 2025-2027", approvato con delibera del Consiglio di Amministrazione del Politecnico di Milano n. 202412170096 del 17/12/2024 non prevedeva la procedura di acquisto per l'affidamento della fornitura di un robot quadrupede SPOT prodotto da Boston Dynamics in quanto, come indicato nella relazione allegata, in quanto al momento dell'inserimento della programmazione non si era completamente definito lo sviluppo del progetto per l'acquisto del robot SPOT;

Ritenuto di derogare all'inserimento di criteri orientati a promuovere l'imprenditoria giovanile, l'inclusione lavorativa delle persone con disabilità e l'assunzione di giovani di età inferiore a trentasei anni e donne nell'ambito dei contratti finanziati con risorse PNRR e PNC di cui all'art. 47 co. 4 e 5 DL 77/2021 nei relativi documenti, in particolare, dell'obbligo di assicurare, in caso di aggiudicazione del contratto, una quota non inferiore al 30 per cento delle assunzioni necessarie per l'esecuzione del contratto o per la realizzazione di attività ad esso connesse o strumentali, sia



all'occupazione femminile che all'occupazione giovanile, dal momento che – trattandosi di mera fornitura – non è necessaria l'assunzione di personale per l'esecuzione del contratto;

Considerato che non risulta possibile acquistare quanto sopra indicato in convenzione CONSIP in quanto non esistono convenzioni o accordi quadro applicabili;

Considerato che il valore massimo stimato per l'affidamento della fornitura di un robot quadrupede SPOT prodotto da Boston Dynamics è € 200.000,00 oltre IVA, per un totale comprensivo di IVA di € 244.000,00;

Considerato che non sono previsti oneri per la sicurezza per rischi da interferenza;

Considerato che la presente iniziativa non viene suddivisa in lotti in quanto trattasi di mera fornitura;

Considerato che sarà richiesto, a dimostrazione dei requisiti di idoneità e dei requisiti di capacità tecnico-professionale ex art. 100 del D.Lgs. 36/2023 l'iscrizione nel registro delle imprese della C.C.I.A.A. o nell'apposito registro se cooperativa, dalla quale risulti che l'impresa svolge attività nel settore della presente manifestazione d'interesse;

Considerato che il criterio di aggiudicazione previsto è quello dell'offerta economicamente più vantaggiosa ai sensi dell'art. 108 comma 1 D.Lgs. 36/2023;

Considerato che la procedura di gara sarà interamente gestita, in ogni sua fase, fino all'aggiudicazione, tramite la piattaforma di e-procurement Sintel di ARIA Regione Lombardia ai sensi dell'art. 21 del D. Lgs. n. 36/2023;

DECRETA

per le motivazioni espresse in premessa, di indire procedura negoziata senza bando ai sensi dell'art. 50 co. 1 lett. e) D.lgs. 36/2023 per l'affidamento della fornitura di un robot quadrupede SPOT prodotto da Boston Dynamics, per un valore stimato dell'appalto posto a base d'asta di € 200.000.000,00 oltre IVA, per un totale complessivo di € 244.000,00 IVA inclusa, utilizzando come piattaforma di e-procurement SINTEL di ARIA Regione Lombardia, invitando a presentare offerta i seguenti operatori economici:

- AMPERCOM S.R.L.

- Generation Robots;

di imputare l'importo totale di € 200.000.000,00 oltre IVA, pari a € 244.000,00 IVA inclusa sul seguente progetto di spesa: CQI4PNRR03 - 'PNRR "AUTOR", Progetto Flagship 2024 LINEA B nell'ambito del "Centro Nazionale per la Mobilità Sostenibile, MOST", Spoke 4, CN00000023, M4C2, I 1.4, Next Generation-EU, resp. prof. S. Cinquemani';



di autorizzare la modifica del piano triennale degli acquisti di beni e servizi 2025/2027 inserendo la procedura “fornitura di un robot quadrupede SPOT prodotto da Boston Dynamics” per l’importo di € 244.000,00 IVA inclusa;

di nominare Responsabile Unico del Progetto il prof. Simone Cinquemani.

Il Direttore Generale

Ing. Graziano Dragoni

Firmato digitalmente ai sensi della normativa vigente