



POLITECNICO
MILANO 1863

DIPARTIMENTO DI
INGEGNERIA
GESTIONALE

Milano lì, 05/12/2023

Il Responsabile Gestionale

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;

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 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 Regolamento per gli Incentivi per Funzioni Tecniche del Politecnico di Milano;

Considerata la necessità di acquistare un robot IRB 14000 – YuMi Dual Arm, controllore e FlexPendant per ampliare le potenzialità e la strumentazione del Laboratorio di Industria 4.0. Marco Garetti, in particolare per applicazioni di ricerca e sviluppo riguardanti le tecnologie relative all'Industria 4.0 e per applicazioni relative al trattamento dell'EoL dell'elettronica;

Considerato che la fornitura di tali apparecchiature tecnologiche, che consistono in:

1. ABB YuMi IRB14000;
2. Pinza meccanica;
3. Ventosa a vuoto;

sono funzionali al perseguimento dell'obiettivo scientifico del laboratorio Industria 4.0 Marco Garetti, data la capacità del robot di lavorare con oggetti di piccole dimensioni;

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, e successive



POLITECNICO
MILANO 1863

modifiche, che prevede la necessità di acquistare una fornitura di robot IRB 14000 – YuMi Dual Arm, controllore e FlexPendant per il Laboratorio di Industria 4.0. Marco Garetti, codice CUI F80057930150202300198;

Considerato che la presente iniziativa non viene suddivisa in lotti;

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

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

Considerato che l'operatore individuato per l'affidamento diretto è ABB S.p.A. il quale risulta essere l'unico produttore delle attrezzature oggetto della fornitura nonché l'unico rivenditore autorizzato;

Considerato che l'operatore economico selezionato ABB S.p.A. ha presentato offerta per la fornitura per un importo di € 44.000,00 + IVA;

DECRETA

per le motivazioni espresse in premessa, di aggiudicare la fornitura di robot IRB 14000 – YuMi Dual Arm, controllore e FlexPendant per il Laboratorio di Industria 4.0. alla società ABB S.p.A. per un importo massimo di € 44.000,00 al netto dell'IVA;

di imputare gli oneri relativi all'anno 2023 al codice di progetto TAH3PNRR01, UA.A.RRR.DIG.HD17.AUTO alla voce COAN A.I.B.B.04.01;

di nominare Responsabile Unico di Progetto, l'Ing. Laura Catellani

Il Responsabile Gestionale
(Ing. Laura Catellani)

Firmato digitalmente ai sensi della normativa vigente