



### **Nomina Responsabile Unico Del Procedimento**

Procedura di selezione del contraente per l'affidamento della fornitura hardware e software per l'aggiornamento della cella dinamica del Laboratorio di Macchine per prove su motori a combustione interna - DENERG

**Decreto n. 1586/2018**

IL DIRETTORE GENERALE

#### **Premesso che**

- o Il Laboratorio di Motori a Combustione Interna del DENERG ha necessità di aggiornare la strumentazione hardware e software della cella dinamica del laboratorio di Macchine, realizzata da AVL Italia negli anni 2005/2006.

La sala prova al momento è dotata della seguente strumentazione, in parte originale e in parte aggiornata dal 2006 ad oggi:

- APA 202/E/525 Double Flange Dyno, S/N 1191475
- Dyno Converter S/N 128262
- Dyno KIWI Interface (minimum 1 kHz, up to 10 kHz Control Frequency)
- Schede FEM per l'acquisizione dei dati (termocoppie, termoresistenze e analogici in tensione e corrente)
- AVL Throttle Actuator FVG9400
- AVL Flowsonix (Air Flow rate measurement)
- AVL Smokemeter 415SE
- AVL AMAi60
- AVL BMD
- AVL Particle Counter
- AVL KMA4000
- AVL Opacimeter

Inoltre la sala è dotata dei seguenti software (ciascuno installato su un PC dedicato):

- Puma 1.3.2 per l'automazione della cella e l'acquisizione dei dati in bassa frequenza
- Indicom 1.6 per l'acquisizione della cella
- Cameo 3.8 per l'interfaccia con la centralina e l'acquisizione in automatico dei test
- Inca 7.1 per impostare i parametri di funzionamento del motore.

In particolare, si desidera avere un aggiornamento hardware di tutti i PC e di alcuni sistemi di acquisizione dei dati della sala prova in alta e bassa frequenza. Inoltre è necessario un nuovo software che permetta la gestione completa della sala prova con perfetta integrazione non solo con il nuovo hardware che verrà acquistato adesso e in futuro ma anche con tutto l'hardware già presente (in particolar modo il nuovo software deve disporre dei driver per il funzionamento di tutti gli strumenti).

Si fa inoltre presente che la completa funzionalità della sala prova è legata essenzialmente ad un uso dinamico del banco prova (che simuli il funzionamento in tempo reale del motore installato su un veicolo e funzionante su strada). Il funzionamento in alta dinamica è permesso solo compensando via software l'inerzia della macchina elettrica a cui si collega il motore in sala prova. Essendo la macchina elettrica

#### **Politecnico di Torino**

Corso Duca degli Abruzzi, 24 – 10129 Torino – Italia

tel: +39 011.090.6333 fax: +39 011.19745022

direttore.generale@polito.it [www.polito.it/ateneo/organizzazione/organi/direttore.php](http://www.polito.it/ateneo/organizzazione/organi/direttore.php)

\\serverone\area\uffici\COA\Area PSA\\_\_Cottimi fiduciari\COTTIMI IN

LAVORAZIONE\DIPARTIMENTI\2018\DENERG\2018\_05\_22\_DL\_Upgrade cella dinamica\00 - DDG\_1586\_ Determina Nomina RUP.doc



prodotta da AVL effettuare l'aggiornamento presso un altro fornitore non permetterebbe di disporre della funzionalità di compensazione delle inerzie via software essenziali per il funzionamento in alta dinamica e quindi si limiterebbero fortemente le potenzialità della sala prova;

**Considerato che**

- o è interesse dell'Ateneo avviare una procedura per l'affidamento della sopra citata cella dinamica per il Dipartimento di ENERGIA il cui valore è indicativamente stimato in € 155.000 IVA esclusa;
- o in riferimento all'oggetto e all'importo dell'affidamento si rende necessario nominare un soggetto che assuma il ruolo e le funzioni di RUP, in possesso di competenze professionali adeguate in relazione ai compiti per cui è nominato;

**Valutati**

- o i requisiti di professionalità e competenza richiesti dal ruolo, si individua nel **prof. Alberto Tenconi** il soggetto idoneo allo svolgimento delle funzioni e dei compiti di Responsabile Unico del Procedimento, che sarà supportato dalle strutture dell'Area AQUI nello svolgimento degli adempimenti amministrativi di relativa competenza;

**Visti**

- o il Decreto Legislativo 18 aprile 2016, n. 50 e s.m.i.;
- o la Legge 241/90 e s.m.i.;
- o lo Statuto del Politecnico di Torino, emanato con D.R. n. 418 del 29.11.2011;
- o il Regolamento Generale per l'Amministrazione e la contabilità del Politecnico di Torino (in particolare - l'art. 62, comma 2 lett. a), emanato con DR 218 del 03/06/2013;
- o le linee Guida n. 3 dell'Anac, di attuazione del D.Lgs. 18 aprile 2016, n. 50, recanti disposizioni in materia di "Nomina, ruolo e compiti del responsabile unico del procedimento per l'affidamento di appalti e concessioni";
- o il DDG 238/2016 del 29.04.2016 recante "Ridefinizione assetto organizzativo dell'Area Approvvigionamento Beni e Servizi (AQUI)".

**DECRETA**

1. di nominare quale Responsabile Unico del Procedimento il **prof. Alberto Tenconi**, soggetto ritenuto idoneo allo svolgimento delle funzioni e dei compiti di Responsabile unico del Procedimento per l'affidamento di cui trattasi. Nello svolgimento degli adempimenti amministrativi di relativa competenza, il **prof. Alberto Tenconi** sarà supportato dalle strutture dell'Area AQUI.

Torino, 31.07.2018

**IL DIRETTORE GENERALE**

**- dott. Aldo Tommasin -**

D.L.