



Nomina Responsabile Unico del Procedimento

Procedura di selezione del contraente, ai sensi dell'art. 36, c. 2, lett. b), del D. Lgs. 50/2016, per la fornitura di un sistema automatico di scansione 3D con cella robotizzata

Decreto n. 291

Torino, 18.02.2020

LA DIRETTRICE GENERALE

Premesso che

- Il Dipartimento di Ingegneria Gestionale e della Produzione (DIGEP) è la struttura di riferimento, nel Politecnico di Torino, per lo studio degli aspetti tecnologici, economici e organizzativi dei sistemi di produzione di beni e servizi, coniugando la tradizione e le competenze ingegneristiche con le competenze di gestione d'impresa, economia e diritto. In questo quadro il DIGEP promuove, coordina e gestisce la ricerca fondamentale e applicata, il trasferimento tecnologico e i servizi al territorio nelle aree delle tecnologie di processo, qualità, progettazione dei prodotti, gestione dell'innovazione, gestione aziendale e impiantistica, economia e diritto, riferite ai sistemi produttivi. Il terzo millennio rappresenta per il mondo industriale un periodo di grandi cambiamenti in quella che è comunemente definita la "IV Rivoluzione Industriale". In questo contesto, il DIGEP intende portare avanti la sua ricerca sul rapporto uomo-macchina/tecnologia relativa all'analisi e allo sviluppo delle innovazioni nelle tecnologie e nei sistemi di produzione. Il Dipartimento - operante per la presente procedura attraverso l'Area Approvvigionamento Beni e Servizi dell'Amministrazione Centrale dell'Ateneo - intende procedere alla selezione di un contraente per la fornitura di una cella di misura robotizzata con sensore ottico per la scansione tridimensionale. L'attrezzatura sarà utilizzata per ispezionare, in maniera automatica, componenti in materiale metallico, polimerico, composito o ceramico e fornire i seguenti servizi alle imprese a partire dai dati di scansione:
 - Analisi delle deviazioni dimensionali del componente mediante mappa cromatica tridimensionale per confronto diretto con il modello CAD nominale;
 - Ispezione dimensionale: il piano di collaudo di un componente può essere programmato a partire dal modello CAD per calcolare automaticamente più dimensioni e tolleranze geometriche (GD&T) simultaneamente;
 - Confronto diretto fra due componenti, partendo da un'analisi eseguita mediante scansione tridimensionale dei due pezzi e confrontando entrambi i set di dati di scansione;
 - Analisi delle sezioni del componente per la valutazione di incoerenze sullo spessore di materiale o di parete;
 - Generazione di report di collaudo e di misura dei componenti con visualizzazione dei risultati di ispezione.

La cella di misura robotizzata, dotata delle caratteristiche minime successivamente descritte, risulta essere un elemento fondamentale per le attività di collaudo e ispezione dei componenti presso il DIGEP; al momento non esistono altri laboratori al Politecnico che dispongono di una tale strumentazione.

Considerato che

- è interesse del Dipartimento di Ingegneria Gestionale e della Produzione (DIGEP) avviare una procedura per l'affidamento della fornitura di un sistema automatico di scansione 3D con cella robotizzata il cui valore è indicativamente stimato in € 155.000,00 IVA esclusa;
- 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

- i requisiti di professionalità e competenza richiesti dal ruolo, si individua nell'ing. **Fabio Agostino** 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;
 - dal prof. Paolo Minetola per la redazione delle specifiche tecniche del sistema, la cui definizione richiede il possesso di competenze altamente specialistiche;

Visti

- il Decreto Legislativo 18 aprile 2016, n. 50 e s.m.i.;
- la Legge 241/90 e s.m.i.;
- lo Statuto del Politecnico di Torino, emanato con D.R. n. 774 del 17.07.2019;
- 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;
- 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";
- il DDG 238/2016 del 29.04.2016 recante "Ridefinizione assetto organizzativo dell'Area Approvvigionamento Beni e Servizi (AQUI)".

DECRETA

di nominare quale Responsabile Unico del Procedimento, in quanto soggetto ritenuto idoneo allo svolgimento delle funzioni e dei compiti per l'affidamento di cui trattasi, **l'ing. Fabio Agostino**, che sarà supportato:

- dalle strutture dell'Area AQUI, per lo svolgimento degli adempimenti amministrativi;
- dal prof. Paolo Minetola per la definizione delle specifiche tecniche.

LA DIRETTRICE GENERALE
- dott.ssa Ilaria Adamo -

AM