



UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI CAGLIARI
DIPARTIMENTO DI INGEGNERIA MECCANICA CHIMICA E DEI MATERIALI
Direttore: prof. Giacomo Cao
Responsabile Amministrativo: dott. Carlo Secci

D.D. n. 759 – 30/12//2020

PROCEDURA NEGOZIATA SENZA PREVIA PUBBLICAZIONE DI UN BANDO DI GARA ex art. 63, co. 2, lettera b), punto 2) del D.Lgs. n. 50/2017 - Pubblicazione articolo prof. Maurizio RUGGIU - CIG: Z2E300AEAC

Il Direttore del Dipartimento

VISTO	il D.Lgs. 18 aprile 2016, n. 50 “Attuazione delle direttive 2014/23/UE, 2014/24/UE e 2014/25/UE sull’aggiudicazione dei contratti di concessione, sugli appalti pubblici e sulle procedure di appalto degli enti erogatori nei settori dell’acqua, dell’energia, dei trasporti e dei servizi postali, nonché per il riordino della disciplina vigente in materia di contratti pubblici relativi a lavori, servizi e forniture” e, in particolare: <ul style="list-style-type: none">- L’articolo 29 sui principi in materia di trasparenza;- L’articolo 30 sui principi per l’aggiudicazione e l’esecuzione di appalti e concessioni;- L’articolo 36 sui contratti sotto soglia;- L’articolo 95 sui criteri di aggiudicazione;
VISTO	Il D. Lgs. N. 56 del 19/4/2017 “Disposizioni integrative e correttive al D. Lgs. N. 50 del 18/04/2016
VISTO	lo Statuto dell’Ateneo, approvato con D.R. 339 del 27.03.2012 e pubblicato sulla G.U. n. 89 del 16.04.2012 e successive modificazioni;
VISTO	il Regolamento di Ateneo per l’Amministrazione, la Finanza, e la Contabilità emanato con D.R. 634 del 13 aprile 2015;
DATO ATTO	che sono stati aboliti gli articoli dal 271 al 338 del DPR 5 ottobre 2010, n. 207 riguardanti le acquisizioni di forniture e servizi in economia;
VISTA	la nota del 30/12/2020 del prof. Maurizio RUGGIU, Docente del DIMCM, con cui richiede il pagamento per la pubblicazione in APC dell’articolo Investigation of Cyclicity of Kinematic Resolution Methods for Serial and Parallel Planar Manipulators autori: M. Ruggiu e A. Muller, sulla rivista internazionale Open Access “Investigation of Cyclicity of Kinematic Resolution Methods for Serial and Parallel Planas Manipulators”; prevedendo un costo massimo di 500,00 + IVA, la cui spesa sarà imputata sui Progetti RICCAR_2012_RUGGIU_04 / RICCAR_2011_RUGGIU_03 / RICCAR_2014_RUGGIU
VERIFICATE	le Convenzioni CONSIP attive e considerato che i servizi richiesti non sono oggetto di convenzione attiva;
CONSIDERATO	che il servizio sopracitato non è disponibile sul MEPA mercato elettronico della Pubblica Amministrazione;
CONSIDERATO	Che la tipologia del servizio in oggetto è da ricondursi alla previsione di cui all’art. 63, co. 2, lett. b) punto 2, D.lgs 50/2016
CONSIDERATO	Che il prof. Maurizio Ruggiu richiede che la pubblicazione dell’articolo venga affidata al gruppo editoriale MDPI rivista International Investigation of Cyclicity of Kinematic Resolution Methods for Serial and Parallel Planas Manipulators in modalità Open-source. Tale rivista è stata scelta in quanto adeguata all’argomento della ricerca e indicizzata su una delle più importanti banche dati internazionali (SCOPUS). Inoltre, il



UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI CAGLIARI
DIPARTIMENTO DI INGEGNERIA MECCANICA CHIMICA E DEI MATERIALI
Direttore: prof. Giacomo Cao
Responsabile Amministrativo: dott. Carlo Secci

D.D. n. 759 – 30/12//2020

	ricorso a fonti “Open Access” per la disseminazione di risultati di ricerche è elemento strategico sottolineato in tutti i documenti sulla programmazione della ricerca universitaria a livello regionale e nazionale. Dichiaro, inoltre, di non essere in rapporto di parentela, di affinità, di non intrattenere relazioni amicali e di non avere rapporti di carattere economico con il rappresentante legale e/o con i soci della ditta suindicata;
CONSIDERATO	Che l’operatore economico MDPI – ST. ALBAN-ANLAGE, 66- 4052 BASILEA (SVIZZERA) P.IVA CHE115694943 ha accettato di pubblicare l’articolo, ed attraverso il sito web ha determinato una spesa di € 348,35 + IVA, costo ritenuto congruo dal prof. Maurizio RUGGIU
CONSIDERATO	<p>che nell’espletamento delle procedure semplificate di cui al citato D.lgs 50/2016, questa stazione appaltante adotta:</p> <ul style="list-style-type: none">a) Il principio di economicità, attraverso l’uso ottimale delle risorse da impiegare nello svolgimento della selezione ovvero nell’esecuzione del contratto;b) Il principio di efficacia, tramite la congruità dei propri atti rispetto al conseguimento dello scopo e dell’interesse pubblico cui sono preordinati;c) Il principio di tempestività, stante l’esigenza di non dilatare la durata del procedimento di selezione del contraente in assenza di obiettive ragioni;d) Il principio di correttezza, mantenendo una condotta leale ed improntata a buona fede, sia nella fase di affidamento sia in quella di esecuzione;e) Il principio di libera concorrenza, garantendo l’effettiva contendibilità degli affidamenti da parte dei soggetti potenzialmente interessati;f) Il principio di non discriminazione e di parità di trattamento, applicando una valutazione equa ed imparziale dei concorrenti con l’eliminazione di ostacoli o restrizioni nella predisposizione delle offerte e nella loro valutazione;g) Il principio di trasparenza e pubblicità, tramite la conoscibilità delle procedure di gara, nonché l’uso di strumenti con consentano un accesso rapido e agevole alle informazioni relative alle procedure;h) Il principio di proporzionalità, l’adeguatezza e idoneità dell’azione rispetto alle finalità e all’importo dell’affidamento;i) Il principio di rotazione, garantendo il non consolidarsi di rapporti solo con alcune imprese, favorendo la distribuzione delle opportunità degli operatori economici di essere affidatari di un contratto;
VISTA	la delibera 1097 del 26 ottobre 2016, Linee Guida n° 4 di attuazione del D.lgs 50/2016 recante “Procedure per l’affidamento dei contratti pubblici di importo inferiore alle soglie di rilevanza comunitaria, indagini di mercato e formazione e gestione degli elenchi di operatori economici”
VISTI	<ul style="list-style-type: none">• La delibera ANAC n. 1096 del 26 ottobre 2016: Linee Guida n. 3 intitolate “Nomina, ruolo e compiti del responsabile unico del procedimento per l’affidamento di appalti e concessioni” pubblicate sulla Gazzetta Ufficiale della Repubblica Italiana n. 273 del 22 novembre 2016;• l’art. 26 della legge 488/1999;• il d.P.R. 28 dicembre 2000, n. 445;• gli articoli 37 del d.lgs. 33/2013 ed 1, co. 32, della legge 190/2012, in materia di “Amministrazione trasparente”;



UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI CAGLIARI
DIPARTIMENTO DI INGEGNERIA MECCANICA CHIMICA E DEI MATERIALI
Direttore: prof. Giacomo Cao
Responsabile Amministrativo: dott. Carlo Secci

D.D. n. 759 – 30/12//2020

CONSIDERATO	che non sono stati riscontrati rischi da interferenze;
CONSIDERATO	che esiste la copertura della spesa pari a € 348,35 + IVA sui PROGETTI RICCAR_2012_RUGGIU_04 / RICCAR_2011_RUGGIU_03 / RICCAR_2014_RUGGIU CIG: Z2E300AEAC Voce COAN: A.06.01.03.01.01.01

DISPONE

Art. 1 - per quanto citato in premessa, che si proceda affidamento diretto ex art. 63, co. 2, lett. b) punto 2, D.lgs 50/2016, come modificato dal D. Lgs. N. 56 del 19/4/2017, della pubblicazione dell'articolo Investigation of Cyclicity of Kinematic Resolution Methods for Serial and Parallel Planar Manipulators autori: M. Ruggiu e A. Muller all'operatore economico MDPI – ST. ALBAN-ANLAGE, 66- 4052 BASILEA (SVIZZERA) P.IVA CHE115694943

Art.2 - di autorizzare la spesa di € 348,35 + IVA per il servizio sopra descritto, sui fondi iscritti del budget del Dipartimento di Ingegneria Meccanica Chimica e dei Materiali UA.00.16:
PROGETTI: RICCAR_2012_RUGGIU_04 / RICCAR_2011_RUGGIU_03 / RICCAR_2014_RUGGIU
CIG: Z2E300AEAC
Voce COAN: A.06.01.03.01.01.01

Art. 3 – di individuare nella persona del prof. Maurizio Ruggiu il Direttore dell'Esecuzione del Contratto

Art. 4 - di individuare nella persona del Direttore, prof. Giacomo Cao, il Responsabile Unico del Procedimento;

Art. 5 di pubblicare il presente provvedimento, in conformità a quanto disposto dall'art. 29, comma 1, del D.Lgs. 50/2016, sul sito internet di questa Università all'indirizzo <http://www.unica.it> alla voce "<http://trasparenza.unica.it/gare/gare/>".

Il Direttore del Dipartimento
Prof. Ing. Giacomo Cao