



**Oggetto: decreto semplificato a contrarre per l'affidamento del servizio di pubblicazione di un articolo scientifico richiesto dal SIN\_00132 PARLOMA.  
C.U.P. H69G14000050008  
CIG Z1227B26ED**

#### LA DIRETTRICE DI DIPARTIMENTO

- VISTO** il D.Lgs. 50/2016 e s.m.i.;
- VISTI** in particolare l'art. 36, comma 2, lett. a) del D.Lgs. 50/2016 e s.m.i. (in seguito anche Codice) che disciplina gli affidamenti di importo inferiore a 40.000 euro;
- VISTO** il Programma per la Razionalizzazione degli Acquisti nella Pubblica Amministrazione avviato nel 2000 dal Ministero dell'Economia e delle Finanze (MEF) nel rispetto di quanto previsto dall'art. 26 della Legge n. 488 del 23/12/1999 che istituisce il sistema delle Convenzioni Consip – Me.pa;
- VISTE** le Linee Guida ANAC pubblicate all'indirizzo internet <https://www.anticorruzione.it>;
- VISTO** il Regolamento di Ateneo per l'acquisizione di forniture, servizi e lavori di importo inferiore alle soglie di rilevanza comunitaria, adottato con Decreto del Direttore Generale n. 752 prot. n. 49591 del 23 ottobre 2017 e modificato con D.R. n. 139 del 18/02/2019;
- VISTI** gli artt. 29 del D.Lgs. 50/2016 e s.m.i., 37 del D.Lgs. 33/2013 e s.m.i. e 1, comma 32, della Legge n. 190/2012 e s.m.i., in materia di obblighi di trasparenza dei contratti pubblici di lavori, servizi e forniture;
- VISTO** il Codice di comportamento dell'Università Ca' Foscari Venezia emanato con D.R. n. 121 del 12/02/2015;
- VISTO** il Piano triennale per la prevenzione della corruzione e della trasparenza (PTPCT) 2017-2019 dell'Università Ca' Foscari Venezia, adottato ai sensi della L. n. 190 del 2012 e s.m.i.;
- VISTO** lo Statuto di Ateneo;
- VISTO** il Regolamento di Ateneo per l'Amministrazione, la Finanza e la Contabilità, emanato con D.R. n. 151 del 23.12.1997 e in vigore dal 1.1.1998 e s.m.i.;
- CONSIDERATO** che si rende necessario provvedere all'acquisizione del servizio in oggetto avanzata dai proponenti SIN per l'articolo "*Tactile Sensing and Control of Robotic Manipulator Integrating Fiber Bragg Grating Strain-Sensor*";
- CONSIDERATO** che secondo quanto comunicato dal beneficiario SIN prof. Oddo, la scelta della rivista scientifica è stata operata sulla base di criteri di pertinenza scientifica, prestigio (indicizzazione nella banca dati Scopus, tempi di pubblicazione), affinità con i temi trattati dalla Special Issue della rivista "Human-Like Advances in Robotics: Motion, Actuation, Sensing, Cognition and Control";
- CONSIDERATO** che il beneficiario SIN in accordo ai co-autori, ha ritenuto opportuna la pubblicazione, dal punto scientifico, in Frontiers Media SA per un ammontare complessivo di 2950\$, di cui 1.4754\$ imputato al progetto;
- VISTA** la delibera del Consiglio del dipartimento di Economia del 21/03/2019 che autorizza l'acquisto di cui sopra;

**CONSIDERATO** che il servizio non è disponibile in Me.pa;

**ACQUISITO** il codice identificativo gara SMART CIG: Z1227B26ED per l'approvvigionamento del servizio in oggetto;

**DATO ATTO** che il C.U.P. è H69G14000050008;

**PRESO ATTO** che non sussistono situazioni di conflitto di interessi di cui all'art. 42 del D.Lgs. 50/2016 e s.m.i. e di cui all'art. 7 del Codice di comportamento di Ateneo nei confronti del responsabile unico del procedimento, del direttore dell'esecuzione del contratto e del Direttore di Dipartimento;

**VERIFICATA** la regolarità della procedura di affidamento;

**PRESO ATTO** che il presente provvedimento è conforme alla legislazione vigente in materia, alle Linee Guida ANAC e al Regolamento di Ateneo per l'acquisizione di forniture, servizi e lavori di importo inferiore alle soglie di rilevanza comunitaria;

**CONSIDERATO** che l'approvvigionamento di cui al presente provvedimento grava sui fondi del progetto SIN\_00132 PARLOMA (SCN.447.ADAPT.DEC.SIN132PARLOMA);

#### **DECRETA**

1. Per le motivazioni indicate in premessa, di affidare, ai sensi dell'art.36, comma 2, lett. a) del D. Lgs. 50/2016 al fornitore Frontiers Media SA (Switzerland) il servizio di pubblicazione di un articolo dal titolo: "*Tactile Sensing and Control of Robotic Manipulator Integrating Fiber Bragg Grating Strain-Sensor*";
2. Di autorizzare la spesa complessiva di \$1.475 (circa 1.300€, il cambio in Euro sarà determinato in sede di pagamento) che graverà sulle seguenti voci di bilancio: SCN.447.ADAPT.DEC.SIN00132PARLOMA;
3. Di nominare la dott.ssa Silvia Lovatti Responsabile Unico di Procedimento;
4. Di disporre che il pagamento verrà effettuato a seguito di presentazione di fattura debitamente controllate e vistate in ordine alla regolarità e rispondenza formale e fiscale.

Il Direttore di Dipartimento  
Prof.ssa Monica Billio  
(Firmato digitalmente)

VISTO: IL RESPONSABILE DEL PROCEDIMENTO AMMINISTRATIVO  
Silvia Lovatti