

**AFFIDAMENTO DIRETTO**

Pubblicazione di un articolo in Open Access sulla rivista "Transactions on Automatic Control" con Casa editrice IEEE Publishing. Progetto: GrowBot - Towards a new generation of plant-inspired growing artefacts H2020-FETPROACT-2018-2020 (G.A. n. 8240784)

**CIG: ZDC3022FD5**

**CUP:D16C18003700006**

DD 40  
Anno 2021

**IL DIRETTORE GENERALE**

- VISTO il D.M. 31 marzo 2016 di istituzione del Gran Sasso Science Institute;
- VISTO lo Statuto del GSSI, approvato con D.M. del 15 luglio 2016 e pubblicato sulla Gazzetta Ufficiale del 26 luglio 2016;
- VISTO il D.Lgs. 18 aprile 2016, n. 50, recante Codice dei contratti pubblici;
- VISTO il Regolamento per l'Amministrazione, la Finanza e la Contabilità del GSSI, emanato con D.R. del 2 agosto 2018, n. 115;
- VISTA la delibera n.7/20 C (prot. n. 1166 del 10.03.2020), attraverso la quale è stata conferita "delega, coi relativi poteri di determinazione a contrarre, aggiudicazione e autorizzazione alla spesa, al Direttore Generale per l'affidamento e la stipula dei contratti relativi all'acquisizione di lavori, servizi e forniture di importo fino a 80.000 euro" ai sensi di quanto previsto dal D.Lgs. 18 aprile 2016, n. 50;
- RAVVISATA la necessità del GSSI in quanto Scuola Superiore Universitaria Internazionale, di pubblicare articoli scientifici su riviste internazionali data la loro importanza nella ricerca scientifica;
- ACCLARATA la necessità di dover provvedere alla pubblicazione dell'articolo in Open Access con titolo "Hamilton-Jacobi-Bellman Equation for Control Systems with Friction" dei Dott. Fabio Tedone e Dott. Michele Palladino sulla rivista "Transactions on Automatic Control" con la casa editrice IEEE Publishing, Manuscript ID: main.tac.20-0565.5aa4b27e;
- VISTO Progetto: GrowBot - Towards a new generation of plant-inspired growing artefacts H2020-FETPROACT-2018-2020 (G.A. n. 8240784) CUP:D16C18003700006;
- VISTA la richiesta dei Dott. Fabio Tedone e Dott. Michele Palladino, in qualità di componenti del gruppo di ricerca del Progetto GrowBot di cui sopra, di voler pubblicare un articolo con l'editore IEEE Publishing;

- VISTA l'offerta acquisita tramite il sito web RightsLink, ns. prot. n. 512 del 03/02/2021 al costo pari a \$250 (USD)
- CONSIDERATO che il RUP della presente procedura è individuato nella dott.ssa Matilda Manuela Clarkson con incarico conferito in data 17/11/2020 Prot. n. 5127 del 17/11/2020
- CONSIDERATO che l'art. 36 del D.Lgs. del 18 aprile 2016, n.50, consente di procedere, per importi sotto i 40.000 Euro, mediante affidamento diretto di servizi anche senza previa consultazione di due o più operatori economici;
- ACCERTATO la disponibilità di bilancio e.f. 2021 sulla voce CA. 04.03.03.02.01 "Spese per pubblicazioni" - Progetto GrowBot - Towards a new generation of plant-inspired growing artefacts H2020-FETPROACT-2018-2020 (G.A. n. 8240784) - **CUP:D16C18003700006**;

#### DETERMINA

##### ART. 1

Per quanto citato in premessa, di affidare il servizio di pubblicazione dell'articolo in Open Access con titolo "Hamilton-Jacobi-Bellman Equation for Control Systems with Friction" dei Dott. Fabio Tedone e Dott. Michele Palladino sulla rivista "Transactions on Automatic Control" all'editore IEEE Publishing per l'importo di \$250 (USD) più IVA al 22%;

##### ART. 2

La spesa di \$250 (USD) più IVA al 22% graverà sul bilancio e.f. 2021 sulla voce CA. 04.03.03.02.01 "Spese per pubblicazioni" - Progetto GrowBot - Towards a new generation of plant-inspired growing artefacts H2020-FETPROACT-2018-2020 (G.A. n. 8240784) - **CUP:D16C18003700006**.

L'Aquila, 03/02/2021

IL DIRETTORE GENERALE  
(Dott. Paolo Esposito)