

PROCEDURA NEGOZIATA, AI SENSI DELL'ART. 63, COMMA 2, LETTERA B), DEL D.LGS. N.50/2016 E SS.MM.II, MEDIANTE TRATTATIVA PRIVATA, SULLA PIATTAFORMA TELEMATICA DEL MERCATO ELETTRONICO DELLA PUBBLICA AMMINISTRAZIONE M.E.P.A, PER LA FORNITURA DELL' APPARECCHIATURA SCIENTIFICA N. 1 ELETTROMIOGRAFO DANTEC KEYPOINT FOCUS A 6 CANALI EMG USFF, PER L'IMPLEMENTAZIONE DELLA PIATTAFORMA DI NEUROSCIENZE NELL'AMBITO DEL PROGETTO APPROVATO BIOMEDPARK@UMG 2.0 DELL'UNIVERSITÀ MAGNA GRAECIA DI CATANZARO. CIG 89847019CF – CUP J61F19000130007

- 1. Amministrazione aggiudicatrice:** Università degli Studi Magna Graecia di Catanzaro , Campus Universitario, Viale Europa, Località Germaneto , tel 0961-3696091/94/6118/4054/4261- fax 0961-3696099 e-mail: areaservizitecnicinegoziali@unicz.it.
- 2. Finanziamento:** BIOMEDPARK@UMG 2.0 finanziato dal Dipartimento Presidenza della Regione Calabria.
- 3. Procedura di aggiudicazione:** Procedura negoziata, ai sensi dell'art. 63, co. 2, lett. B) del d. Lgs. 50/2016, mediante trattativa diretta su mepa",
- 4. Oggetto:** Fornitura dell'apparecchiatura scientifica n. 1 Elettromiografo Dantec Keypoint Focus a 6 Canali EMG USFF, per l'implementazione della Piattaforma di Neuroscienze nell'ambito del progetto approvato BIOMEDPARK@UMG 2.0 dell'Università Magna Graecia di Catanzaro.
- 5. Data di aggiudicazione:** 8/2/2022
- 6. Criteri di aggiudicazione:** criterio del prezzo più basso, ai sensi degli artt. 36, comma 9 bis, e 95 comma 4 lett.b) del D.Lgs. n. 50/16 e ss.mm.ii.
- 7. Numero offerte ricevute:** 1
- 8. Nome e indirizzo società aggiudicataria:** Società A.E.P. Medica Srl, con sede in con sede in Traversa Drosi n. 7 - 88060 SATRIANO (CZ).
- 9. Valore totale inizialmente stimato dell'appalto:** € 48.500,00, oltre Iva come per legge.
 - 1 Valore finale dell'appalto:** 48.500,00 oltre IVA come per legge;
- 10. Data pubblicazione:** 17/11/2021.
- 11. Competenza procedure di ricorso:** TAR Calabria – sede di Catanzaro – Via Alcide De Gasperi n. 1.

Catanzaro, 24/2/2022

F.to
Il Responsabile del Procedimento
Ing. Rosario Punturiero