Código de contrato: CM2022ERETZA111609_00001

Adjudicatario original: RICARDO RODRIGUEZ VIÑE

Objeto de contrato: Retirada a punto limpio mobiliario

Fecha de adjudicación: 12/12/2022

Fecha firma empresa / Formalización: 12/12/2022

Estado del contrato: Finalizado

Poder adjudicador: Sociedad de Gestión Urbanística Eretza

Entidad Impulsora: Sociedad de Gestión Urbanística Eretza

Tipo: Servicios

Objeto Contrato

Estado del contrato:	Finalizado
Duración del contrato:	Días
Plazo:	1
NIF/CIF:	XXXXX716A
Adjudicatario original:	RICARDO RODRIGUEZ VIÑE
Carácter plurianual:	No
Revisión de precios establecidos:	No
Cláusulas especiales:	Medioambientales: Criterios de Adjudicación: No Condiciones especiales de ejecución: No

Criterios de solvencia técnica: No
Contratos reservados: No
Otros: No

Sociales:
Criterios de Adjudicación: No
Condiciones especiales de ejecución: No
Criterios de solvencia técnica: No
Contratos reservados: No
Otros: No

Igualdad de Mujeres y Hombres:
Criterios de Adjudicación: No
Condiciones especiales de ejecución: No
Criterios de solvencia técnica: No
Contratos reservados: No
Otros: No

Consideraciones de tipo económico:
Criterios de Adjudicación: No
Condiciones especiales de ejecución: No
Criterios de solvencia técnica: No
Contratos reservados: No
Otros: No

Innovación:
Criterios de Adjudicación: No
Condiciones especiales de ejecución: No
Criterios de solvencia técnica: No
Contratos reservados: No
Otros: No

Otras:
Criterios de Adjudicación: No
Condiciones especiales de ejecución: No
Criterios de solvencia técnica: No
Contratos reservados: No
Otros: No

Protección de datos:
Criterios de Adjudicación: No
Condiciones especiales de ejecución: No
Criterios de solvencia técnica: No
Contratos reservados: No
Otros: No

Reservado a talleres protegidos:	No
A ejecutar en un programa de empleo protegido:	No
Obligación de indicar los nombres y las cualificaciones profesionales del personal asignado a la ejecución del contrato:	No

Ejecución

Finalización

Datos Finalización:	Fecha: 13/12/2022 Importe: 85

Otros datos