Código de contrato: 2024-ESKA-003641-00615_00001

Adjudicatario original: LUIS-YAGÜE MANCEBO RAFAEL

Objeto de contrato: reparara vehículos de mantenimiento urbano.

Fecha de adjudicación: 20/12/2024

Fecha firma empresa / Formalización: 20/12/2024

Estado del contrato: Finalizado

Poder adjudicador: Ayuntamiento de Errenteria

Entidad Impulsora: Ayuntamiento de Errenteria

Tipo: Servicios

Objeto Contrato

Estado del contrato:	Finalizado
Duración del contrato:	Días
Plazo:	365
NIF/CIF:	XXXXX519H
Adjudicatario original:	LUIS-YAGÜE MANCEBO RAFAEL
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: 20/12/2025 Importe: 1.452

Otros datos