Código de contrato: CM-147/2024706_00001

Adjudicatario original: COMERCIAL ROSA TRAPAGA

Objeto de contrato: 40 garrafas de 25 l de limpiador de superficies para la piscina

Fecha de adjudicación: 20/05/2024

Fecha firma empresa / Formalización: 20/05/2024

Estado del contrato: Finalizado

Poder adjudicador: Ayuntamiento de Carranza

Entidad Impulsora: Ayuntamiento de Carranza

Tipo: Suministros

Objeto Contrato

Estado del contrato:	Finalizado
Duración del contrato:	Días
Plazo:	1
NIF/CIF:	XXXXX374G
Adjudicatario original:	COMERCIAL ROSA TRAPAGA
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: 21/05/2024 Importe: 520

Otros datos