**Zápis a Usnesení č. 21, ze schůze**

**Kontrolního výboru**

**Zastupitelstva města Příbor, konané v termínu**

**pátek, 14. března 2025, v 15:00 hod.,**

**ve schůzovní místnosti, přízemí na MÚ Příbor, v budově náměstí č. 19, Příbor**

**Členové kontrolního výboru ZM, volebního období 2022–2026, se sešli na dvacátéprvní schůzi KV ve složení:**

**Přítomni:** Ing. Arnošt Vaněk předseda KV a členové KV: Pavla Štěpánová, Jan Krišák, Pavel Kocourek a Marian Štůsek.

**Omluveni**: David Obercián, Jiří Myška

**Neomluven**: 0; **Hosté**: 0

**Schůzi je přítomno 5 členů KV a je usnášení se schopna.**

**Usnesení KV ze dne 14. března 2025:**

**Navržený program:**

1. Předseda KV zahájil 21. schůzi KV seznámením přítomných s navrženým programem 21. schůze KV, kdy vyzval členy k možnému doplnění programu. Program nebyl členy doplněn.
2. Předseda KV svolal schůzi KV v mimořádném termínu vůči plánu z důvodu omluvy 4 členů KV.
3. Kontrola plnění usnesení ZM a RM. Předseda obdržel ze zdroje p. Pavla Urbanová dne 12. března 2025 uvedené přehledy a zaslal tyto e-mailem a předložil zároveň v tištěné podobě na schůzi všem členům KV.
4. Různé.

**Hlasování: Pro: 5 Proti: 0**

**Bod schválen.**

**Add 3)** Předseda KV předložil členům KV aktuální strojový přehled jak v písemné formě, tak rozeslaný jednotlivým členům elektronicky předem, obsahující plnění usnesení ZM a RM, zpracovaný kanceláři starosty a místostarosty v systému VERA aktuálně, ze dne 12. března 2025 (p. Urbanová). Přítomni členové KV po kontrole a projednání předloženého dokumentu konstatovali, že plnění usnesení jak ZM, tak RM je v pořádku, bez závad. K uvedenému bodu nebylo připomínek.

**Hlasování: Pro: 5 Proti: 0**

**Bod schválen.**

**Add 4)** Různé:

KV požaduje po MÚ, aby byla KV předložena aktuální směrnice, jejímž obsahem je zadávání veřejných zakázek městem Příbor. Tuto směrnici je možno předložit v digitální podobě.

**Termín: 28. 3. 2025**

**Hlasování: Pro: 5 Proti: 0**

**Bod schválen.**

Zpracoval: Ing. Arnošt Vaněk v.r.

Dne: 17. března 2025