



CÂMARA MUNICIPAL DE  
**IRITUÍIA**  
Legislando por Irituia

**PODER  
LEGISLATIVO**

**ASSUNTO: INEXIGIBILIDADE DE LICITAÇÃO Nº 6.2025-0005  
PARECER DE REGULARIDADE DO CONTROLE INTERNO**

**Parecer de Regularidade do Controle Interno**

A Sra. **MARIA EDUARDA BORGES BARROS**, responsável pelo Controle Interno da **Câmara Municipal de Irituia/PA**, declara, para os devidos fins, junto ao Tribunal de Contas dos Municípios de Estado do Pará, nos termos do **§ 1º, do art. 11, da RESOLUÇÃO Nº 11.410/TCM de 25 de fevereiro de 2014**, que analisou integralmente o Processo n.º 6.2025-0005 referente à licitação **INEXIGIBILIDADE**, tendo por objeto, Contratação de serviços de locação de software-LAYOUT ONLINE, para atender as necessidades da Câmara Municipal do Município de Irituia/Pa, cujo o vencedor foi a empresa **LAYOUT SERVIÇOS INFORMÁTICA R PROCESSAMENTO DE DADOS LTDA**, CNPJ 73.807.711/0001-46, com base nas regras insculpidas pela Lei n.º 14.133 e demais instrumentos legais correlatos, pelo que declara, ainda, que o referido processo se encontra:

(X) Revestido de todas as formalidades legais, nas fases de habilitação, julgamento, publicidade e contratação, estando apto a gerar despesas para a municipalidade;

( ) Revestido parcialmente das formalidades legais, nas fases de habilitação, julgamento, publicidade e contratação, estando apto a gerar despesas para a municipalidade, com as ressalvas enumeradas no parecer de controle interno, encaminhada como anexo.

( ) Revestido de falhas de natureza grave, não estando apto a gerar despesas para a municipalidade, conforme impropriedades ou ilegalidade enumeradas no Parecer de Controle Interno, encaminhado como anexo.

Declara, por fim, estar ciente de que as informações aqui prestadas estão sujeitas à comprovação por todos os meios legais admitidos, sob pena de crime de responsabilidade e comunicação ao **Ministério Público Estadual**, para as providências de alçada.

Irituia/Pa, 09 de janeiro de 2025

Responsável pelo Controle Interno:

**MARIA EDUARDA BORGES BARROS**  
Controladora Interna