

**Appel d'offres**  
**VILLE DE MONTRÉAL**

Direction générale adjointe – Services institutionnels  
Service de l'approvisionnement

Des soumissions sont demandées et devront être reçues, avant 10 h 30 à la date ci-dessous, au Service du greffe de la Ville de Montréal à l'attention du greffier, 275, rue Notre-Dame Est, bureau R-134, Montréal (Québec) H2Y 1C6 pour :

**Catégorie :** Biens et services  
**Appel d'offres :** 17-16560  
**Descriptif :** Services de plongeurs-scapandriers et de robots pour l'inspection sous-marine des bassins d'eau potable et des conduites  
**Date d'ouverture :** 27 novembre 2017  
**Dépôt de garantie :** 10000 \$, Cautionnement et/ou chèque visé  
**Renseignements :** Alexandre Muniz, agent d'approvisionnement : 514 872-1028  
**Documents :** Les documents relatifs à cet appel d'offres seront disponibles à compter du 8 novembre 2017

Les personnes et les entreprises intéressées par ce contrat peuvent se procurer les documents de soumission en s'adressant au Service électronique d'appels d'offres (SÉAO) en communiquant avec un des représentants par téléphone au 1 866 669-7326 ou au 514 856-6600, ou en consultant le site Web [www.seao.ca](http://www.seao.ca). Les documents peuvent être obtenus au coût établi par le SÉAO.

Chaque soumission doit être placée dans une enveloppe cachetée et portant l'identification fournie en annexe du document d'appel d'offres.

Les soumissions reçues seront ouvertes publiquement dans les locaux du Service du greffe à l'Hôtel de ville, immédiatement après l'expiration du délai fixé pour leur réception.

La Ville de Montréal ne s'engage à accepter ni la plus basse ni aucune des soumissions reçues et n'assume aucune obligation de quelque nature que ce soit envers le ou les soumissionnaires.

Fait à Montréal, le 8 novembre 2017

*Le greffier de la Ville*  
Yves Saindon, avocat

---

**Journaux de publication :** Le devoir \_\_X\_\_                      Autre à préciser\* : \_\_\_\_\_

*\*Toute publication additionnelle est aux frais du requérant.*