



Nachhaltige Beschaffung von Reinigungsleistungen mit dem Praxis-Tool „N-O-Mat“

Die Bereitstellung von Reinigungsmitteln und Reinigungsdienstleistung ist ein zentraler Bestandteil einer funktionierenden und lebenswerten Infrastruktur. Der nachhaltigen öffentlichen Beschaffung von Reinigungsleistungen kann demnach eine immense Hebelwirkung für die umweltfreundliche Gestaltung öffentlicher Aufträge zukommen.

Wie aktuelle Forschungsergebnisse aufzeigen, wird Nachhaltigkeit in der Praxis jedoch noch nicht so umgesetzt, wie es die rechtlichen Bedingungen zur nachhaltigen Ausgestaltung von Beschaffungen ermöglichen. Um Einkäufern die nachhaltige Beschaffung von Reinigungsleistungen zu vereinfachen, wurde im Rahmen einer umfassenden Untersuchung von 160 Vergabeverfahren für Reinigungsleistungen der „N-O-Mat“ entwickelt. Das praxisorientierte Tool entwickelt basiert auf Interviews mit Auftraggebern zu ihren Vergabeverfahren.

Es erwarten Sie u. a. folgende Themen:

- Einblicke in die aktuelle Forschung zum Stand der Umsetzung von Nachhaltigkeitskriterien bei der Beschaffung von Reinigungsmitteln und Reinigungsleistungen
- Praxis-Tool „N-O-Mat“ als vergaberechtskonformer Praxisleitfaden
- Erfolgreiche Best für die nachhaltige Vergabe von Reinigungsleistungen

Im Verlauf des Seminars besteht die Möglichkeit, auch individuelle Frage- und Problemstellungen zu diskutieren.

Zur Referentin:

Frau Alessa Kozuch ist wissenschaftliche Mitarbeiterin und Doktorandin im Arbeitsgebiet Beschaffung an der Universität der Bundeswehr München. Ihr Schwerpunkt liegt auf der Entwicklung praxisorientierter Ansätze zur Unterstützung der nachhaltigen öffentlichen Beschaffung. In den letzten fünf Jahren war sie gemeinsam mit Auftraggeber- und Auftragnehmerseite an mehreren Projekten zu diesem Thema beteiligt. Zudem hat sie verschiedene Studien und wissenschaftliche Arbeiten verfasst.

Die ABSt Sachsen bietet dieses Seminar wie folgt an:

Webinar: 06.06.2025 / 09:00 – 11:00 Uhr

Anmeldung über: <https://www.abstsachsen.de/seminare/>