

L'àrea d'Urbanisme de Roses canvia d'edifici

De la Plaça Catalunya es trasllada al nou edifici municipal del carrer Pi i Sunyer

EMPORDA.INFO

Aquesta setmana s'estan realitzant les tasques de trasllat de les oficines corresponents a les àrees d'Urbanisme i d'Infraestructures i Serveis de l'Ajuntament de Roses, que passen del seu actual emplaçament a la plaça Catalunya al nou edifici municipal construït recentment en el número 13 del carrer Pi i Sunyer. Es preveu que el trasllat finalitzi al llarg d'aquesta setmana i les noves oficines entrin en ple funcionament el proper dilluns, 29 d'octubre.

Aquestes dependències municipals, tornen així a ocupar un tradicional emplaçament pel que fa a edificis públics del municipi, ja que en aquest mateix indret del carrer Pi i Sunyer, es trobava fins al seu enderroc (2010) la Casa Romanyach, datada del 1894 i que havia estat destinada a serveis municipals des de l'any 1939. Com a testimoni, el nou edifici ha mantingut la façana neoclàssica de l'antiga casa, mostrant així un dels darrers exemples d'arquitectura burgesa de finals del segle XIX que perduren a Roses.

Integrat a l'antiga façana, el nou edifici consta de planta baixa i quatre pisos, on aquests dies s'estan instal·lant les àrees d'urbanisme, enginyeria i serveis del consistori rosinc. La planta baixa es destina al públic, amb un taulell d'informació i diversos despatxos d'atenció de consultes, mentre que la resta de plantes, d'ús intern, acullen els espais destinats a oficina jurídica i administrativa de l'Àrea, així com a la secció tècnica.

En total, el nou equipament disposa d'una superfície de 871 m² i ha comptat amb un pressupost d'1,4 MEUR, 650.000 dels quals subvencionats pel Pla General del PUOSC i 100.000 més per la Diputació de Girona. Es preveu que a partir del proper dilluns, 29 d'octubre, les oficines obrin al públic amb normalitat, amb horari de 10 a 14 h, de dilluns a divendres.

Font del document:

http://www.emporda.info/comarca/2012/10/24/larea-durbanisme-roses-canvia-dedifici/179253.html?utm_source=rss