

# Roses permetrà arribar en vehicle fins al peu del Castell de la Trinitat

S'està adequant un aparcament a tocar la fortificació on fins ara s'arribava per unes escales



Les obres de construcció de l'aparcament

ROSES| DDG

L'Ajuntament de Roses ha començat les obres per adequar un aparcament al peu del Castell de la Trinitat que permet arribar-hi a les persones amb mobilitat reduïda o en moments de climatologia adversa. L'espai disposa de 27 places d'estacionament. Les obres tenen un pressupost de 272.000 euros i compte amb una subvenció de 85.000 euros de la Diputació de Girona.

El recinte del Castell disposava fins ara d'una àrea d'aparcament, però sobre la carretera del Far. Des d'aquí s'havia de continuar a peu per una llarga escalinata que connecta amb la fortificació al capdamunt del turó. Això dificulta l'accés a determinades persones o en moments de fort vent o pluja.

Amb la intenció d'incorporar una alternativa de més fàcil accés, tant per a visites ordinàries com per a els atretes per les activitats culturals que s'hi porten a terme, l'Ajuntament ha començat els treballs per incorporar el nou aparcament. Se situarà a la part superior del recinte, al costat de l'entrada principal i tindrà accés des del carrer Antoni Canals.

L'espai s'ha projectat obert i semisoterrat per minimitzar l'impacte visual, ha informat l'Ajuntament. Els materials utilitzats també han tingut en compte aquest aspecte buscant que s'harmonitzessin amb l'entorn i amb un baix efecte visual. L'aparcament estarà format per una planta semisoterrada amb coberta transitable amb una superfície de 594 metre quadrats amb capacitat per a 27 vehicles, 14 a la planta semisotterrani i la resta a cel obert. El projecte preveu també l'ampliació del vial d'accés per facilitar el trànsit rodat fins al nou aparcament.

Font del document:

[http://www.diaridegirona.cat/alt-emporda/2016/03/11/roses-permetra-arribar-vehicle-fins/772100.html?utm\\_source=rss](http://www.diaridegirona.cat/alt-emporda/2016/03/11/roses-permetra-arribar-vehicle-fins/772100.html?utm_source=rss)