

Roses multa amb entre 700 i 2.500 euros les infraccions per mal ús de l'espai públic

Des del Govern alerten que durant l'estiu hi ha una gran afluència de visitants i que amb ells augmenten les incidències

ROSES | DDG

L'Ajuntament de Roses està sancionant amb multes d'entre 700 i 2.500 euros 33 casos d'infraccions en l'ús de l'espai públic municipal i marítim. Es tracta d'empreses o particulars que enganxen cartells publicitaris a la via pública, que posen terrasses sense l'autorització corresponent o bé que sobrepassen les dimensions permeses. Es tracta de sancions inicials però alerten que la mesura disciplinària pot comportar fins i tot la rescissió de l'autorització per ocupar la via pública durant diverses temporades.

El consistori ha decidit aplicar mà dura als infractors amb aquestes sancions i, paral·lelament, està traslladant als titulars d'autoritzacions d'ocupació a la via pública un document simplificat amb quines són les condicions amb les quals es van atorgar els permisos i quin és el règim sancionador pel seu incompliment. Les condicions fan referència a aspectes com la superfície autoritzada, mobiliari i tendals, enllumenat o instal·lació d'estris o aparells no permesos, entre d'altres

Des del Govern alerten que durant l'estiu hi ha una gran afluència de visitants i que amb ells augmenten les incidències. Una situació que, insisteixen, obliga al personal funcionari destinat a la vigilància i la inspecció del compliment de les ordenances municipals a fer un esforç afegit per vetllar per «la seguretat, la convivència i la urbanitat».

En aquest sentit, recorden que l'Ordenança reguladora dels usos, aprofitaments i activitats permesos al domini públic marítim terrestre i l'Ordenança reguladora del domini públic municipal en l'activitat Hostalera i Comercial són les que fixen a Roses els drets i obligacions dels titulars d'autoritzacions, les quals són sempre atorgades per anualitats.

Font del document:

http://www.diaridegirona.cat/alt-emporda/2016/08/23/roses-multa-700-2500-euros/800483.html?utm_source=rss