Dir. Resp.: Stefano Tamburini

da pag. 3 foglio 1 Superficie: 17 %

MAPPATURA E DRAGAGGIO

## Uno scanner subacqueo svelerà i segreti dei fondali

PISA. Tecnologie innovative per scoprire i segreti dell'Arno e velocizzare le operazioni propedeutiche al dragaggio. Sarà uno scanner subacqueo a "mappare" il fiume e indicare, con rilievi tridimensionali, le aree precise dove intervenire per liberare l'Arno da cumuli di sabbia, detriti e chissà quali altri materiali che i fondali conservano.

«Sicuramente bisognerà intervenire alla foce e nella parte centrale dell'alveo - sottolinea l'assessore alla navigabilità dell'Arno e dei canali Raffaele Latrofa -, mal'impiego di innovative tecnologie ci permetterà di individuare con maggiore precisione e rapidità le zone dove lavorare».

Primo di una serie di step di interventi che in tre anni e sette mesi dovrebbero concretizzare il progetto di navigabilità dell'Arno. Il cronoprogramma prevede quattro mesi per concludere la fase di affidamento degli incarichi, poco più di un anno per la progettazione e due anni e due mesi per la realizzazione di tutti gli interventi, che per il 74 per cento saranno finanziati dalla Regione Toscana.

«Lo scopo è anche quello di creare un circuito Arno-Navicelli-Livorno-mare, oltre alla creazione di un percorso turistico cittadino e al tentativo di rivitalizzare e stimolare l'insediamento di nuove attività anche sulla sponda sinistra dove sono già attivi numerosi rimessaggi - continua Latrofa -. Un progetto che porteremo avanti insieme alla Regione, che dovrà emettere anche il decreto di navigabilità. Condividiamo la proposta della Regione – conclude l'assessore – di alla navigabilità largare dell'Arno anche oltre il territorio comunale di Pisa».

Prevista anche la realizzazione di una city-card su app attraverso la quale sarà possibile accedere a una serie di informazioni, usufruire di varie servizi e agevolazioni per i percorsi museali. —

D.R.

© RIPRODUZIONE RISERVATA



L'assessore Latrofa e il sindaco Conti sulla sponda dell'Arno



