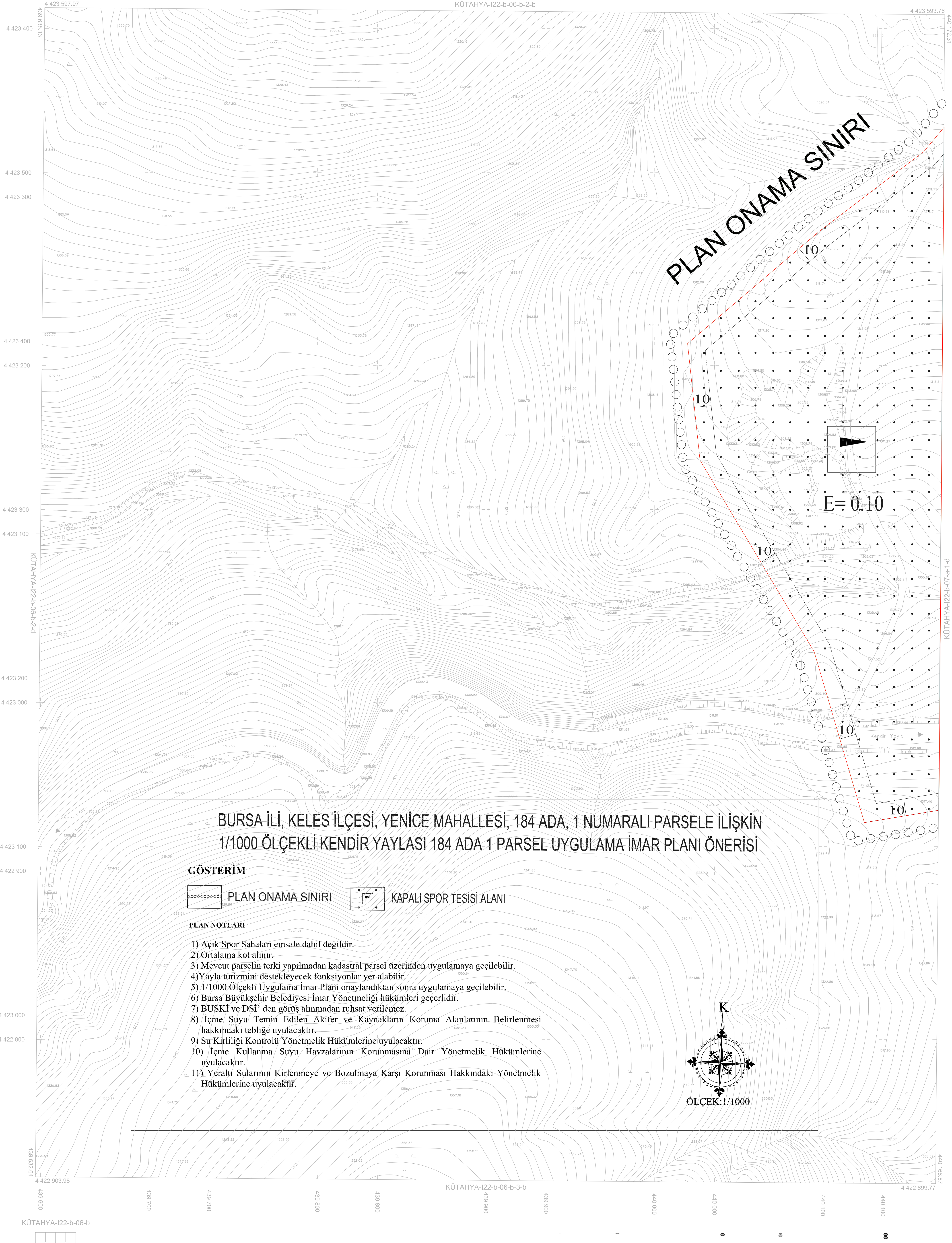


KÜTAHYA-I22-b-06-b-2-c

KÜTAHYA-I22-b-06-b-2-b



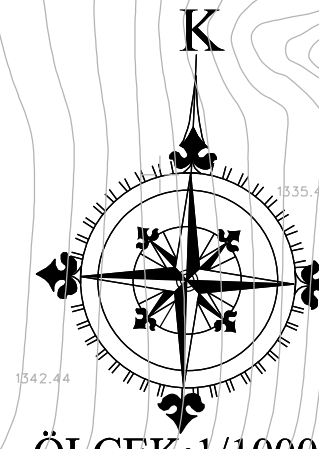
BURSA İLİ, KELES İLÇESİ, YENİCE MAHALLESİ, 184 ADA, 1 NUMARALI PARSELE İLİŞKİN  
1/1000 ÖLÇEKLİ KENDİR YAYLASI 184 ADA 1 PARSEL UYGULAMA İMAR PLANI ÖNERİSİ

GÖSTERİM

PLAN ONAMA SINIRI KAPALI SPOR TESİSİ ALANI

PLAN NOTLARI

- 1) Açık Spor Sahaları emsale dahil değildir.
- 2) Ortalama kot alınır.
- 3) Mevcut parselin terki yapılmadan kadastral parsel üzerinden uygulamaya geçilebilir.
- 4)Yayla turizmini destekleyecek fonksiyonlar yer alabilir.
- 5)1/1000 Ölçekli Uygulama İmar Planı onaylandıktan sonra uygulamaya geçilebilir.
- 6) Bursa Büyükşehir Belediyesi İmar Yönetmeliği hükümleri geçerlidir.
- 7) BUSKİ ve DSİ' den görüş alınmadan rühsat verilemez.
- 8) İçme Suyu Temin Edilen Akifer ve Kaynakların Koruma Alanlarının Belirlenmesi hakkındaki tebliği uyulacaktır.
- 9) Su Kirliliği Kontrolü Yönetmelik Hükümlerine uyulacaktır.
- 10) İçme Kullanma Suyu Havzalarının Korunmasına Dair Yönetmelik Hükümlerine uyulacaktır.
- 11) Yeralıtı Sularının Kirlenmeye ve Bozulmaya Karşı Korunması Hakkındaki Yönetmelik Hükümlerine uyulacaktır.



1:1000

1 Temmuz 2009 tarihli 10 cm yer örtmeleme analizli sayısal  
kamera görüntülerinden üretilmiştir.  
Eğri Yüzeleştirilmiştir.  
Yapılar sayık çizimleri ile gösterilmiştir.  
ITRP'96 Koordinat sisteminde 2005.0 Rsp'ünde üretilmiştir.

DÖNÜŞÜM:

ED-50' dan ITRP 96' ye Dönüşüm İçin:  
X(ITRP)-u = a X(ed50) + b Y(ed50)  
Y(ITRP)-v = a X(ed50) + b Y(ed50)  
a = 0.9999999999  
b = 0.0000000001  
u = 156.1360826282  
v = 39.5319998264

ITRP 96' dan ED-50' ye Dönüşüm İçin:  
X(ED)-u = a X(ITRP) + b Y(ITRP)  
Y(ED)-v = a X(ITRP) + b Y(ITRP)  
a = 1.0000000001  
b = -0.0000000001  
u = 156.1360826282  
v = 39.5319998264

YÖKLENCİ FİRMA  
Mühür  
Hasan Yener ARKAYIN  
Proje Müdürü

KONTROL  
Prof. Dr. Şenol KURUCU  
Mühür  
Mügeve-ZKÜ Müh. Fak.

KONTROL  
Hakan BULUT  
Mühür  
Hakan Kam. Şh. M44/

İNCELEME  
Mehmet Şah AYIK  
Mühür  
Emek-İnşaat Daire Başkanı  
Bursa Genel Müdürü



ED-50 KOORDİNAT SİSTEMİ  
ITRP KOORDİNAT SİSTEMİ