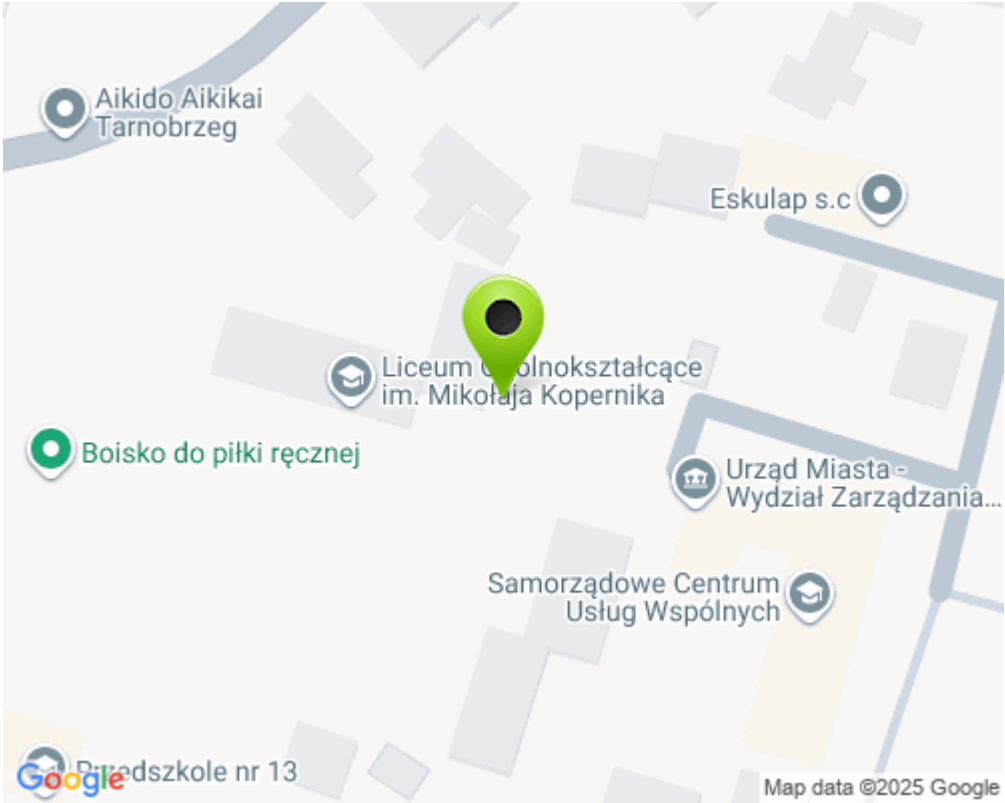


# Tarnobrzeski Budżet Obywatelski

Edycja 2026

<b>Nazwa projektu</b>	<b>24. Wiata dla rowerów i hulajnóg przy Liceum Ogólnokształcącym im. Mikołaja Kopernika</b>
<b>Data złożenia</b>	14 lipca 2025 14:49
<b>Kategoria projektu</b>	mały
<b>Skrócony opis</b>	Wiata dla rowerów i hulajnóg z wyposażeniem wewnętrznym w stojaki dla rowerów i hulajnóg o minimalnych wymiarach zewnętrznych: L=8,00 x D=2,50 x H=2,30 m. Szczegółowa specyfikacja techniczna wiaty i jej wyposażenia została przedstawiona w załączniku 2.
<b>Opis zadania</b>	Wiata dla rowerów i hulajnóg z wyposażeniem wewnętrznym w stojaki dla rowerów i hulajnóg o minimalnych wymiarach zewnętrznych: L=8,00 x D=2,50 x H=2,30 m. Szczegółowa specyfikacja techniczna wiaty i jej wyposażenia została przedstawiona w załączniku 2.
<b>Uzasadnienie potrzeby realizacji projektu</b>	<p>Wiata rowerowa wraz z wyposażeniem będzie przeznaczona jako osłonięte z czterech stron miejsce parkingowe dla rowerów oraz hulajnóg. Wyposażenie w odpowiednie stojaki ma stworzyć optymalną możliwość zabezpieczenia mechanicznego pojazdów przed kradzieżą jak również zapewnić możliwość stabilnego oparcia zaparkowanych pojazdów. Projekt ma wpłynąć na rozwój mikromobilności na osiedlu Stare Miasto oraz w mieście Tarnobrzeg. Będzie on zwiększał ilość miejsc parkingowych dla rowerów i hulajnóg. Jest to szczególnie ważne, gdyż w obrębie szkoły występuje znaczny deficyt miejsc parkingowych dla samochodów a częstotliwość kursowania komunikacji miejskiej, publicznej jest niewystarczająca w stosunku do potrzeb uczniów, pracowników i gości szkoły mieszkających w Tarnobrzegu. Przełoży się to pozytywnie na zmniejszenie natężenia ruchu samochodowego. Wiata rowerowa wraz z wyposażeniem ma zwiększyć komfort użytkowania parkingów rowerowych a dzięki temu zachęcić uczniów, pracowników szkoły i jej gości będących w znacznej większości mieszkańcami miasta Tarnobrzega do wyboru roweru oraz hulajnogi jako środka transportu. Efektem powiązanim z projektem będą korzystne zjawiska dotyczące takie jak: zmniejszenie emisji spalin, ograniczenie hałasu samochodowego, zwiększenie aktywności fizycznej użytkowników rowerów, zwiększenie kontaktów międzyludzkich. Projekt będzie oddziaływał nie tylko na teren szkoły i bezpośrednio z nim sąsiadujący ale również na osiedle, na którym będzie realizowany i osiedla sąsiadujące. Miejsce lokalizacji wiaty zostało zbadane i pozytywnie zaopiniowane pod kątem dostępności istniejącego monitoringu wizyjnego mającego stanowić dodatkowe prewencyjne zabezpieczenie przed kradzieżą i innymi niepożądanymi działaniami np. aktami wandalizmu.</p>
<b>Miejsce realizacji projektu</b>	teren Liceum Ogólnokształcącego im. Mikołaja Kopernika, ul. Jachowicza 13, 39-400 Tarnobrzeg

Zaznacz lokalizację projektu na mapie



Lp.	Część składowa	Łączny koszt
1	Wykonanie, transport, montaż wiaty i elementów wyposażenia, niezbędna dokumentacja techniczna.	50 000 zł

Koszt po weryfikacji 50 000 zł

☒ **Lista poparcia**

- Załączniki**
- formularz-zgłaszania-projektu-do-tbo-na-2026-r-kopernik-z-podpisem.pdf (pdf)
  - załącznik-1-lista-poparcia-kopernik.pdf (pdf)
  - załącznik-2-specyfikacja-wiaty-i-wyposazenia-kopernik.pdf (pdf)
  - załącznik-3-zgoda-zaradcy-obiektu-kopernik.pdf (pdf)

- ☒ Na podstawie art. 7 ust. 1 RODO oświadczam, iż wyrażam zgodę na przetwarzanie przez administratora, którym jest Prezydent Miasta Tarnobrzega moich danych osobowych w celu przeprowadzenia procedury głosowania w budżecie obywatelskim. Powyższa zgoda została wyrażona dobrowolnie zgodnie z art. 4 pkt 11 RODO.
- ☒ Zapoznałam/em się z zasadami i trybem przeprowadzania budżetu obywatelskiego i akceptuję jego treść.
- ☒ Oświadczam, że wszystkie informacje podane w formularzu w tym o zamieszkiwaniu na terenie miasta Tarnobrzega, są zgodne z aktualnym stanem faktycznym.

- ☒ Jestem świadomy/a możliwości weryfikacji zamieszczonych przeze mnie danych na podstawie dostępnych rejestrów i ewidencji. Jestem również świadomy/-ma odpowiedzialności wynikającej z podawania nieprawdziwych informacji i składania nieprawdziwych oświadczeń.