



21 de febrero de 2024

**TELEMETRÍA ENTRE LA ESTACIÓN DE BOMBEO DE FOUNTAINGROVE PKWAY Y LA PRESA 3
CONTRATO NO. C02469**

Estimados residentes:

La Ciudad de Santa Rosa está finalizando los planes de construcción para la instalación de una línea de conducto y telemetría de 2 pulgadas de diámetro a lo largo de Fountaingrove Pkway que conecte la Estación de Bombeo 3 en Thomas Lake Harris Drive y la Presa 3 en Fir Ridge Drive. Se calcula que la construcción comenzará en el verano de 2024 y tomará 25 días hábiles en llevarse a cabo, dependiendo del clima.

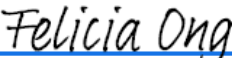
Algunos de los muchos beneficios que aportará este proyecto incluyen:

- Protección adicional para la línea de comunicaciones entre la Presa 3 y la Estación de Bombeo 3
- Facilitar las operaciones futuras de mantenimiento y reparación sin requerir de excavación disruptiva
- Mantener una conexión confiable para garantizar la disponibilidad de niveles suficientes de agua para la zona

Si bien es inevitable que se produzcan algunos impactos temporales en su vecindario, nuestra meta es mejorar la infraestructura de nuestra comunidad sin crear más molestias de las necesarias. El contratista emitirá avisos adecuados con respecto a los cierres de carriles y las rutas alternativas según sea necesario. Por favor no dude en comunicarse conmigo al (704) 543-3864 o por correo electrónico a FOng@srcity.org en caso de tener alguna pregunta o inquietud.

Usted recibirá otra notificación aproximadamente dos semanas antes del inicio de las obras. Además de las comunicaciones por escrito como esta, la Ciudad tiene un sitio web especial donde puede seguir el progreso de este proyecto. Simplemente conéctese a www.srcity.org/CIP, vea el mapa, y haga clic en el icono azul que corresponde a este proyecto. También puede ver la lista de todos los proyectos del Programa de Mejoras de Capital y encontrar este proyecto bajo el número de identificación del proyecto: 02469.

Atentamente,


[Felicia Ong \(Feb 21, 2024 12:59 PST\)](#)

Felicia Ong
Ingeniero Asistente