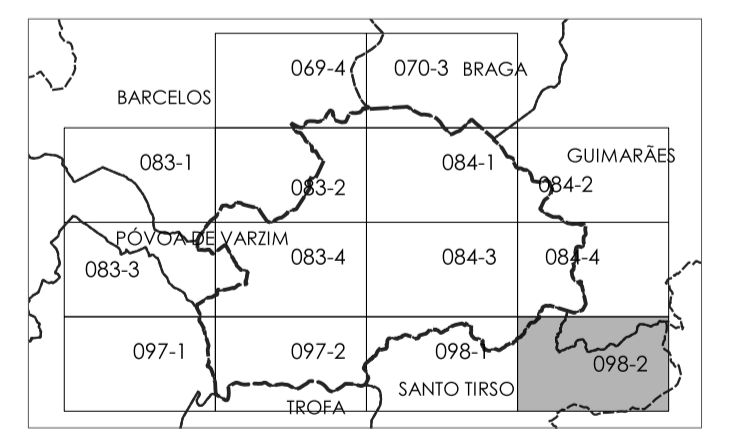


- Legenda**
- Limites Administrativos (CAOP2019)**
- Concelhos Vizinhas
 - Limite do Concelho de Vila Nova de Famalicão
- Carta Base**
- Curva de Nível Secundária
 - Curva Nível Mestra
 - Rede Viária
 - Linha Férrea
 - Taludes
 - Rede Hidrográfica
 - Plano de Água
 - Edificado
- Reserva Agrícola Nacional**
- RAN Bruta Final
- Propostas de Exclusão da RAN**
- Por reclassificação em solo rústico:**
- Para inserção em agrícola complementar ou outros espaços agrícolas [Ac.]
 - Para inserção em aglomerado rural [A.]
 - Para inserção em edificação dispersa [Ed.]
 - Para espaço de uso especial [Eus.]
- Por reclassificação em solo urbano:**
- Para colimação ou expansão urbana [U.]
 - Para áreas urbanas programadas [U.(P)]
 - Para áreas industriais [I.]
 - Para áreas industriais programadas [I.(P)]
 - Para Espaços verdes [Ev.]
 - Para Espaços verdes programados [Ev(P)]
 - Para equipamentos [E.]
 - Para equipamentos [E.(P)]
 - Para rede viária [V.]
 - Para rede viária programada [V.(P)]



PLANO DIRETOR MUNICIPAL DE VILA NOVA DE FAMILICÃO
Carta 4 - Propostas de Exclusões da RAN

ESCALA: 1:10000 DATA: junho.2024

0 200 400 m N

BASE CARTOGRAFICA: Entidade Proprietária: Comunidade Intermunicipal do Ave; Entidade Produtora: Socio; Sociedade de Levantamentos Topo-Cartográficos, Lda; Data de Edição: 2020 | Data do voo: 23 e 24 de setembro de 2018; Processo nº (Data de Homologação): nº 499 (05 de fevereiro de 2021); Entidade Responsável pela Homologação: Direção Geral do Território; Selo Cartográfico Nacional ID: Sistema de Projeção: Topocentro Mercator; Precisão Posicional do Selo Gráfico: 1.83m; Sistema de Referência: Astrinómico; Datum: Astrinómico; Integração de Coor. Sistema de Coor. de Referência: PT-INQUETESR; Equilíbrio de Referência: GRS0; Equilíbrio das Curvas de Nível: 5 metros; Escala Posicional Paramétrica: (E.M.) 1:1.50m; Escala Posicional Altimétrica: (E.A.) 1:1.20m; Declinação: 95% do arçimite; Origem das Coordenadas Rectangulares: 39°40'27.72N 08°07'59.19W; Coordenadas:

planta **098-2**