

Ordenanzas municipales

Ordenanza relativa a las condiciones aplicables a los aparcamientos robotizados, de 30 de marzo de 2011

Versión: Texto inicial publicado el 23/04/2011

Identificador: ANM 2011\15

Tipo de Disposición: Ordenanzas municipales

Fecha de Disposición: 30/03/2011

Permalinks:

- [https://sede.madrid.es/eli/es-md-01860896/odnz/2011/04/23/\(1\)/dof/spa/html](https://sede.madrid.es/eli/es-md-01860896/odnz/2011/04/23/(1)/dof/spa/html)
- [https://sede.madrid.es/eli/es-md-01860896/odnz/2011/04/23/\(1\)/dof/spa/pdf](https://sede.madrid.es/eli/es-md-01860896/odnz/2011/04/23/(1)/dof/spa/pdf)

Publicaciones:

- BO. Ayuntamiento de Madrid 08/04/2011 num. 6409 pag. 39-57.
- BO. Comunidad de Madrid 23/04/2011 num. 95 pag. 62-70.

Ordenanza relativa a las condiciones aplicables a los aparcamientos robotizados, de 30 de marzo de 2011

EXPOSICIÓN DE MOTIVOS

TÍTULO I. Disposiciones generales.

Artículo 1. *Objeto y ámbito de aplicación.*

Artículo 2. *Definiciones.*

TÍTULO II. Condiciones generales de implantación.

Artículo 3. *Condiciones de acceso y salida de los aparcamientos.*

Artículo 4. *Condiciones de las cabinas de transferencia.*

Artículo 5. *Tiempos de operación.*

Artículo 6. *Condiciones de ventilación.*

Artículo 7. *Condiciones de implantación de los aparcamientos robotizados en edificios protegidos.*

TÍTULO III. Condiciones de seguridad y protección contra incendios.

CAPÍTULO I. Condiciones Generales.

Artículo 8. *Condiciones generales de protección contra incendios.*

CAPÍTULO II. Condiciones Particulares.

Artículo 9. *Condiciones relativas a los accesos.*

Artículo 10. *Escaleras de acceso.*

Artículo 11. *Instalaciones de detección y alarma en caso de incendio.*

Artículo 12. *Instalación de alarma.*

Artículo 13. *Pulsadores de alarma.*

Artículo 14. *Extinción automática.*

Artículo 15. *Alumbrado.*

Artículo 16. *Zona de cuadros de emergencia.*

Artículo 17. *Columna Seca.*

Artículo 18. *Ventilación en caso de incendio.*

Artículo 19. *Plan de Autoprotección.*

TÍTULO IV. Condiciones administrativas de implantación.

Artículo 20. *Condiciones para la autorización: documentación complementaria.*

Artículo 21. *Disposiciones particulares para la implantación y funcionamiento de los aparcamientos robotizados.*

Disposicion adicional primera. *Régimen disciplinario.*

Disposicion adicional segunda. *Tramitación de licencias.*

Disposicion adicional tercera. *Condiciones de seguridad.*

Disposicion adicional cuarta. *Documentación exigible.*

Disposición final primera. *Interpretación y desarrollo.*

Disposición final segunda. *Publicación, entrada en vigor y comunicación.*

EXPOSICIÓN DE MOTIVOS

I

La creciente necesidad de dar respuesta eficaz a la demanda de aparcamiento (particularmente de residentes), al tiempo que se avanza en devolver el protagonismo de las calles al ciudadano mediante estrategias de peatonalización o tráfico restringido -sobre todo en el centro de la ciudad donde cada vez es más necesario retirar plazas de aparcamiento en superficie del viario- exige habilitar instrumentos normativos que, dando cobertura legal a las nuevas soluciones tecnológicas, permitan abordar este problema logrando un alto grado de eficacia e introduciendo una nueva casuística no contemplada en las vigentes Normas Urbanísticas del Plan General de Ordenación Urbana de 1997 (NN.UU).

Es el caso de los "aparcamientos mecánicos" (regulados en el Capítulo 7.5, Sección Cuarta de las Normas Urbanísticas del Plan General), que se recogen por primera vez como "aparcamientos robotizados" en el Documento Básico de Seguridad, en Caso de Incendio (DB SI) y en el Anejo de Terminología como "Uso Aparcamiento" del vigente Código Técnico de la Edificación (CTE).

Las características constructivas de los aparcamientos mecánicos o robotizados en sus diferentes clases y modalidades, dan una adecuada respuesta a la demanda de estacionamiento para vehículos privados en espacios de edificación consolidada, planteando una alternativa viable a los sistemas convencionales de aparcamiento; permitiendo un notable aumento de la capacidad de alojamiento de vehículos en un menor espacio, dotando al propio tiempo de aparcamiento a un gran número de solares y edificios en los que hasta ahora era imposible de materializar por razones de trazado geométrico.

Según las vigentes Normas Urbanísticas no se trata de promover edificios de aparcamientos convencionales donde el vehículo se desplaza por sus propios medios en el interior del mismo hasta su lugar de aparcamiento, sino de posibilitar un sistema alternativo de almacenamiento de vehículos denominado en las Normas Urbanísticas del vigente PGOUM "Sistema de aparcamientos robotizados, Clase I".

La implantación de estas instalaciones, debido a sus singulares características tipológicas, estructurales y constructivas, requiere de una evaluación previa que permita diagnosticar su viabilidad a partir de la comprobación de dos únicas variables:

- La limitación de su tamaño, establecido en el CTE en función del máximo sector de incendio autorizable para aparcamientos robotizados situados debajo de otro uso, evaluada mediante la limitación volumétrica a un máximo de 10.000 m³ como sector de incendio.

- Los efectos que sobre la movilidad del trazado viario, desde el que se accede a las instalaciones, pueda tener su entrada en servicio, evaluados a partir de los tiempos máximos permitidos de entrega de los vehículos en relación con la zona de espera hasta que el vehículo es recogido o entregado.

Será a partir de estas variables como se determinen, en cada caso específico, las dimensiones máximas que pueda tener cada aparcamiento, tanto en lo que respecta a su superficie en planta y profundidad bajo rasante, como al número máximo de vehículos que se han de permitir para su almacenamiento.

II

El marco general de las vigentes Normas Urbanísticas prevé en su articulado la implantación de este tipo de instalaciones: Capítulo 7.5 Uso Garaje- Aparcamiento, Sección Cuarta, artículo 7.5.30. Pero, en su aplicación, se han detectado situaciones en las que es necesario pormenorizar aún más su contenido, definir condiciones y criterios específicos que se han de aplicar en su desarrollo, y establecer otras condiciones específicas de seguridad que no están suficientemente descritas ni en las Normas Urbanísticas, ni en el vigente CTE.

III

Para garantizar la seguridad de los inmuebles, y regular la implantación de estos aparcamientos robotizados, la Ordenanza define un marco capaz de evaluar la incidencia del garaje en el subsuelo y en los edificios, así como la afección a la circulación de vehículos en el entorno y el régimen especial a seguir en aquellos inmuebles incluidos en el Catálogo de edificios protegidos.

Igualmente, en lo que se refiere a las condiciones de seguridad, esta Ordenanza establece precisiones muy significativas: no sólo aclara que, de conformidad con lo previsto por el artículo 7.5.30 de las Normas Urbanísticas, los aparcamientos regulados podrán ser asimilados a almacenamientos a efectos de aplicación de la normativa sectorial de prevención de incendios (Reglamento de Seguridad contra Incendios en Establecimientos Industriales y/o Capítulo de Almacenes de la Ordenanza de Prevención de Incendios del Ayuntamiento de Madrid de 1993), sino que también formula una propuesta que recoge medidas adicionales de protección y seguridad.

IV

Finalmente, es necesario tener en cuenta que el texto de la Ordenanza no supone la modificación de la normativa vigente ni, por tanto, la posibilidad de alterar algunas situaciones como:

- La instalación de aparcamientos robotizados tanto en edificios como bajo los espacios libres; o la alteración en los edificios catalogados de las condiciones de implantación establecidas por el Plan General, en función del nivel y grado de catalogación.

- La definición y clasificación de los aparcamientos mecánicos del Plan General.

- La provisión de dotación de plazas de aparcamiento establecidas por el Plan General.

El marco normativo actual establece, a través de distintas disposiciones, las condiciones urbanísticas que han de respetarse en la implantación de este tipo de instalaciones. En concreto, las citadas referencias legales aparecen recogidas en las Normas Urbanísticas del Plan General de 1997 aprobado el 17 de abril de 1997, (Capítulo Siete, Sección Cuarta), Código Técnico de la Edificación aprobado por Real Decreto 314/2006, de 17 de marzo, (DB-SI, Anejo de Terminología), Reglamento de Instalaciones de Protección contra Incendios (RD 1942/93 de 5 de

noviembre), Ordenanza General de Protección del Medio Ambiente Urbano de Madrid de 24 de julio de 1985 (OGPMAU), Ordenanza de Protección de la Atmósfera frente a la Contaminación por formas de energía de 31 de mayo de 2004 y disposiciones de la Ordenanza de Protección de Incendios de 28 de junio de 1993 (OPI) que no estén en contradicción con la normativa supramunicipal, así como la normativa vigente sobre promoción de la accesibilidad y supresión de barreras arquitectónicas.

Por ello, la finalidad que se persigue con la presente ordenanza es delimitar un marco donde confluyan todas las referencias normativas aplicables a este tipo de instalaciones no pretendiendo, por innecesario, desarrollar el contenido de esta normativa sino, únicamente, complementar la regulación de las condiciones que para la implantación de este tipo de aparcamientos ya se contiene tanto en la normativa urbanística como en la sectorial.

TÍTULO I

Disposiciones generales

Artículo 1. *Objeto y ámbito de aplicación.*

1. La presente ordenanza tiene por objeto regular las condiciones de implantación de los aparcamientos robotizados (también denominados aparcamientos mecánicos de Clase I) que tengan la clase de privados de acuerdo con lo previsto por el artículo 7.5.1.2 apartado b) de las Normas Urbanísticas del Plan General; complementando las condiciones de los aparcamientos clase I especificadas en el artículo 7.5.30 de las referidas Normas Urbanísticas.

2. Excepcionalmente se podrá autorizar la implantación de aparcamientos robotizados que tengan la clase de carácter público (P) o mixtos (p+P) rotacional, de acuerdo con lo previsto en el artículo 7.5.1.2 apartado a) de las Normas Urbanísticas, mediante la tramitación de un Plan Especial de Control Urbanístico Ambiental de Usos.

No obstante, de acuerdo con el apartado 2 del artículo 7.5.20 de las Normas Urbanísticas del Plan General, la implantación de aparcamientos robotizados de uso rotacional de iniciativa municipal no requerirá la tramitación del referido Plan Especial de Control Urbanístico Ambiental de Usos.

Artículo 2. *Definiciones.*

A los efectos de la aplicación de la presente ordenanza se definen los siguientes conceptos:

a) Aparcamiento robotizado (Aparcamiento Mecánico de CLASE I): Aquel en el que el movimiento de los vehículos, desde la cabina de transferencia hasta las plazas de aparcamiento, únicamente se realiza mediante sistemas mecánicos y sin presencia ni intervención directa de personas, exceptuando la actuación ocasional de personal de mantenimiento.

b) Cabina de transferencia: Es el elemento visible y accesible para el usuario del sistema en el que se realizan las operaciones finales de entrega y recepción del vehículo, y se ubican los dispositivos que comprueban las dimensiones y correcta colocación del mismo.

c) Tiempo de recogida: Es el que transcurre entre la solicitud de retirada y la puesta del vehículo a disposición del usuario.

d) Tiempo máximo de salida: Es el tiempo de transporte mecánico puro de un vehículo desde el estacionamiento más alejado o desfavorable hasta la cabina de transferencia.

e) Tiempos de usuario: Son los tiempos de ocupación de la cabina de transferencia por los usuarios para todas las operaciones menores, que suele realizar dicho usuario (conducción, posicionamiento correcto, descenso de personas, etc.).

f) Zona de espera: Es el espacio físico en el que han de aguardar los vehículos a que se vacíe la cabina de transferencia donde se integran las áreas de recepción y entrega.

g) Tiempo de llenado y vaciado de todo el sistema: Es el necesario para que el aparcamiento, mediante una serie ininterrumpida de solicitudes, se llene o en su caso se vacíe totalmente.

TÍTULO II

Condiciones generales de implantación

Artículo 3. Condiciones de acceso y salida de los aparcamientos.

A los aparcamientos robotizados se aplicarán las condiciones de acceso y salida de vehículos que se fijan en el artículo 7.5.30 de las Normas Urbanísticas, con las siguientes especificaciones:

a) Al tratarse de un depósito de vehículos en el que el movimiento de los mismos, desde la cabina de transferencia hasta las plazas de aparcamiento, únicamente se realiza mediante sistemas mecánicos, sin presencia ni intervención directa de personas, no se han de prever accesos específicos para peatones al almacén propiamente dicho sino solo a la zona de espera.

b) La zona de espera habrá de tener la capacidad mínima de dos (2) vehículos para el área de recepción y un (1) vehículo para el área de entrega, conforme se fija en el artículo 7.5.30.1 de las Normas Urbanísticas, la cual corresponde a un aparcamiento con capacidad para un máximo de 40 vehículos.

En caso de que el aparcamiento supere dicha capacidad:

1.º La zona de espera deberá aumentar su tamaño en la misma proporción por cada 40 vehículos o fracción.

2.º Si las condiciones del aparcamiento lo permiten, se podrá disponer de varias zonas de espera.

3.º Se habrá de acompañar al proyecto un estudio de incidencia sobre el tráfico en la red viaria circundante, que habrá de ser informado favorablemente por el Servicio de movilidad competente en la materia.

c) Esta zona de espera podrá localizarse en plantas bajo rasante, a cuyo efecto la rampa de acceso a dicha zona de espera habrá de configurarse tal y como se regula en el artículo 7.5.11 de las Normas Urbanísticas del Plan General, y en concreto con los siguientes estándares, sin perjuicio de las condiciones especiales que se puedan imponer en el informe de los servicios municipales competentes sobre el estudio de tráfico:

1.º Hasta 80 plazas: Un acceso formado por un vial de sentido alternativo, en cuyo caso se dispondrá de semáforos en los extremos de aquel.

2.º Más de 80 plazas: Un acceso formado por un vial con dos sentidos diferenciados ó dos accesos con un vial de sentido único independiente.

3.º En el supuesto anterior, el vial o rampa de acceso podrá ser computado como zona de espera.

Artículo 4. Condiciones de las cabinas de transferencia.

1. La configuración de la cabina de transferencia permitirá que el aparcamiento pueda practicarse de forma sencilla, sin necesidad de ninguna habilidad especial de conducción. En todo caso, la configuración deberá permitir la utilización de esta instalación por personas con movilidad reducida.

2. El número de cabinas de transferencia habrá de ser tal que asegure un coeficiente de simultaneidad en el que, al menos el 33% de vehículos de la capacidad total del aparcamiento, sean entregados en un plazo máximo de una hora.
3. Las cabinas de transferencia habrán de contar con un indicador que dé a conocer el número de operaciones de recogida/entrega de vehículos que anteceden a cada solicitud, y la duración estimada de atención (tiempo de recogida).
4. En el caso de otros aparcamientos robotizados no privados, el tiempo de vaciado-llenado será fijado por el Plan Especial a que hace referencia el artículo 1.2.

Artículo 5. *Tiempos de operación.*

El Proyecto Técnico que desarrolle la implantación de un aparcamiento robotizado deberá hacer constar los tiempos de operación, entre los que se encuentran englobados los tiempos de recogida, tiempos de llenado y vaciado de todo el sistema, tiempos de usuario y tiempos máximos de salida, todo ello en relación con el número de cabinas de transferencia y la zona de espera que se haya de prever en cada caso, debiendo en cualquier situación respetarse al menos los siguientes estándares:

- a) Tiempos de usuario: Con carácter mínimo, puede estimarse que en aparcamientos privados el tiempo de usuario sea de 40 segundos.
- b) Tiempo máximo de salida: Al menos el 90% de plazas de estacionamiento tendrán un tiempo máximo de salida inferior a 3,00 minutos.

Artículo 6. *Condiciones de ventilación.*

1. Cada sector de incendio contará con un sistema mecánico de extracción de humos conforme al Documento Básico SI, Seguridad en caso de Incendios, Sección SI 5, apartado 2.2, no como medio de seguridad de los ocupantes, ya que en su interior está prohibida la presencia de usuarios, sino como medio de apoyo a la intervención de los bomberos. Para este sistema se observarán, como mínimo, las condiciones especificadas en el artículo 18.
2. Con el fin de evitar que las emanaciones de los gases de hidrocarburos provenientes de los depósitos de combustibles formen atmósferas tóxicas (para el personal de mantenimiento) o explosivas, los aparcamientos robotizados deberán contar con ventilación permanente.
3. El sistema de ventilación se diseñará de forma que permita una renovación homogénea del aire, evitando que se produzcan bolsas de gas estancado e impida concentraciones por encima de los umbrales admisibles de toxicidad o explosividad. A tal efecto, el caudal de ventilación permanente no será inferior a una (1) renovación por hora. Como máximo deben emplazarse una tercera parte de las aberturas de extracción a una distancia del techo menor o igual a 0,5 metros.
4. Se admiten otras condiciones de diseño siempre que se justifique el cumplimiento del objetivo del párrafo anterior.
5. Los conductos podrán ser compartidos con los de la instalación de ventilación en caso de incendio, en cuyo caso deberán cumplir las condiciones especificadas en el artículo 18 o, podrán ser independientes; debiendo mantener, en su caso, la resistencia al fuego de todo elemento de compartimentación de incendios que atraviesen.
6. La evacuación de gases al exterior se efectuará mediante chimenea exclusiva para este uso que cumpla las condiciones que determine la Ordenanza General de Protección del Medio Ambiente Urbano, (OGPMAU). Si la chimenea desemboca en zona pisable accesible al público cumplirá, teniendo en cuenta el radio de protección de 15 metros fijados en la OGPMAU, las condiciones siguientes:

a) El punto de emisión de gases al exterior estará situado a una altura mínima de 2,50 metros sobre la cota de la zona pisable.

b) La chimenea se protegerá en un radio de 2,50 metros para evitar el paso de personas.

Artículo 7. Condiciones de implantación de los aparcamientos robotizados en edificios protegidos.

La Comisión para la Protección del Patrimonio Histórico Artístico y Natural (CPPHAN), podrá aprobar, en edificios catalogados, soluciones para la localización de la zona de espera y/o la cabina de transferencia sobre la rasante de los espacios libres de edificación, o en otros espacios susceptibles de ocupación para este uso, como pueden ser los antiguos zaguanes de paso de carruajes y caballerías, a cuyo efecto los promotores deberán aportar estudio de su incidencia en los aparcamientos robotizados, y en su caso medidas correctoras.

TÍTULO III

Condiciones de seguridad y protección contra incendios

CAPÍTULO I

Condiciones generales

Artículo 8. Condiciones generales de protección contra incendios.

Las exigencias básicas particulares de los aparcamientos robotizados son las que, junto con las genéricas que se establecen en el Documento Básico SI, Seguridad en caso de Incendios, determinan las condiciones de seguridad en caso de incendios a que deben sujetarse este tipo de aparcamientos.

a) Uso específico: el uso de los aparcamientos mecánicos de CLASE I a los que se aplique lo dispuesto en esta Ordenanza, se considerará como Aparcamiento, en su categoría de Robotizado, de acuerdo con lo previsto en el Anejo SI A del CTE.

b) Sectores de incendio: los aparcamientos robotizados, tanto si se construyen en edificios de uso exclusivo, como si se encuentran integrados en edificios con otros usos, estarán compartimentados en sectores de incendio que no excedan un volumen de 10.000 metros cúbicos.

c) Instalaciones de protección contra incendios:

1.º En los aparcamientos robotizados, no será necesario contar con salidas de emergencia al no existir circulación de personas. No obstante lo anterior, será preceptivo prever un acceso transitable para el personal de mantenimiento y bomberos.

Cada sector de incendios, dispondrá de una vía compartimentada, fácilmente accesible, que permita el acceso de los bomberos hasta cada nivel existente.

Las zonas de recepción y entrega de vehículos de los aparcamientos robotizados, contarán con las instalaciones señaladas en el CTE para cualquier tipo de aparcamiento.

2.º Los aparcamientos robotizados dispondrán de un adecuado sistema de extinción y detección automático de protección contra incendios.

CAPÍTULO II

Condiciones particulares

Artículo 9. Condiciones relativas a los accesos.

1. Las zonas de espera de vehículos de los aparcamientos robotizados, dispondrán de las medidas de seguridad recogidas en el DB SI para los aparcamientos convencionales.
2. Los aparcamientos robotizados, incluyendo la cabina de transferencia, constituirán sector de incendio respecto a los demás usos del edificio y, en su caso, respecto al uso de aparcamiento en otras variantes no robotizadas.

Artículo 10. *Escaleras de acceso.*

1. Estas instalaciones dispondrán, para utilización en caso de emergencia, de escalera situada en recintos EI 120, con accesos en todos los niveles mediante vestíbulos de independencia dotados de puertas EI2 45-C5.
2. Los niveles de acceso del aparcamiento robotizado estarán diseñados y ubicados de tal forma, que faciliten cualquier labor relacionada con el mantenimiento del sistema, y en particular al lugar concreto donde estén depositados los vehículos, permitiendo que desde cada nivel se puede acceder con las adecuadas medidas de seguridad a una o mas bandejas.

Artículo 11. *Instalaciones de detección y alarma en caso de incendio.*

Se incorporarán a los Proyectos Técnicos las prescripciones necesarias para asegurar el cumplimiento de las siguientes condiciones:

- a) Los aparcamientos robotizados dispondrán siempre de una instalación de detección automática de incendios que, cubra todas sus dependencias y que, sea capaz de determinar en qué lugar se está produciendo el incendio.
- b) La central de detección (equipo de señalización y control) de los aparcamientos robotizados deberá estar permanentemente supervisada, directamente o en comunicación con una central receptora de alarmas, garantizando que la supervisión tiene carácter bidireccional.
- c) En caso de activación del sistema de detección, deberá ponerse en marcha automáticamente un procedimiento de verificación de alarma (visual o automático) que no deberá superar los dos minutos.
- d) El sistema de detección de incendios estará conectado a la central de emergencias municipal, y si no fuera posible, la central receptora de la llamada deberá comunicar el incidente a la central de emergencias municipal transcurridos esos dos minutos de plazo de verificación.
- e) Cuando se constate una emergencia con la puesta en marcha del sistema de detección, se detendrán de forma automática los sistemas de trasvase de vehículos y el sistema de ventilación permanente.

Artículo 12. *Instalación de alarma.*

En todos los aparcamientos robotizados cuando se active el sistema de extinción de incendios (fuego confirmado), se emitirá automáticamente una señal de alarma en el interior del aparcamiento robotizado y simultáneamente en las zonas ocupadas del edificio en el que se integre.

Artículo 13. *Pulsadores de alarma.*

Las zonas de espera dispondrán de pulsadores de alarma ligados al sistema de detección.

Artículo 14. *Extinción automática.*

Los aparcamientos robotizados contarán como mínimo con un sistema de extinción automático de incendios, preferentemente hídrico, que abarcará la zona de almacenamiento y la cabina de transferencia (zonas donde existan vehículos sin ocupantes).

Artículo 15. *Alumbrado.*

Los aparcamientos robotizados deberán contar con alumbrado ordinario en todos sus niveles y alumbrado de emergencia en las escaleras y zonas de paso de personas.

Artículo 16. *Zona de Cuadros de Emergencia.*

En el exterior del aparcamiento robotizado o en el acceso a la escalera compartimentada se situarán:

- a) El cuadro de mandos de la ventilación.
- b) El cuadro de indicación de la situación de emergencia.
- c) Un cuadro donde se sitúe un ejemplar del Plan de Autoprotección para Estacionamientos Robotizados.

Artículo 17. *Columna Seca.*

1. Los aparcamientos robotizados dispondrán de columna seca en cada escalera y en todos los niveles.
2. La toma exterior cumplirá el artículo 1.2.4 de las condiciones de entorno del DB SI.5.
3. Las hornacinas de conexión interiores se situarán preferentemente en el interior de los vestíbulos de independencia, para no inundar la escalera de humo mientras se realizan las tareas de extinción.

Artículo 18. *Ventilación en caso de incendio.*

1. El sistema de ventilación se diseñará de forma que la inmisión se realice por la parte inferior y la extracción forzada por la parte superior. Los conductos que transcurran por un único sector de incendio, tendrán una clasificación E300 60 y los que atraviesen elementos separadores de sectores de incendio una clasificación EI 60.
2. Se preverá un cuadro de mandos ubicado en el exterior del aparcamiento robotizado o en el acceso a la escalera compartimentada, para que los servicios de emergencia puedan controlar o regular la ventilación y actuar directamente sobre el sistema de evacuación de humos, de conformidad con lo especificado en el artículo 16.
3. El flujo de evacuación de humos no interferirá con los espacios de circulación de los servicios de emergencias, y no habrá espacios en la parte superior de los recintos que permitan la acumulación y embolsamiento de humos. Se preverá un dispositivo para que los servicios de emergencias puedan controlar o regular la ventilación y actuar directamente sobre el sistema de evacuación de humos.
4. Los ventiladores del sistema de protección frente al humo deberán tener, al menos, una clasificación F300 60. Tanto los ventiladores como el resto de componentes del sistema, deberán satisfacer las condiciones especificadas en las distintas normas de la familia UNE EN 12101 y resto de normas UNE o EN de aplicación.

Artículo 19. *Plan de Autoprotección.*

1. Si los aparcamientos robotizados están integrados en edificios con otro uso, los citados edificios deberán contar con un Plan de Autoprotección conforme a lo establecido en la Disposición Final Segunda, Atribuciones de las entidades locales, del Real Decreto 393/2007, de 23 de marzo, por el que se aprueba la norma básica de autoprotección de los centros, establecimientos y dependencias dedicados a actividades que puedan dar origen a situaciones de emergencia.
2. Una copia del Plan de Autoprotección se guardará en la zona de cuadros de emergencia, para la utilización de los servicios de emergencias.

TÍTULO IV

Condiciones administrativas de implantación

Artículo 20. *Condiciones para la autorización: Documentación complementaria.*

1. Para autorizar la construcción de un aparcamiento robotizado, situado total o parcialmente en el subsuelo, cuya profundidad no exceda los 12 metros, se exigirá, sin perjuicio de lo establecido en las Ordenanzas Municipales de tramitación de licencias urbanísticas, la misma documentación complementaria que la requerida para un aparcamiento convencional prevista en el Capítulo 7.5 Normas Urbanísticas.

2. En los aparcamientos robotizados es posible superar la profundidad de los 12 metros medidos desde la cota de nivelación de la planta baja, al ser asimilables a un depósito de vehículos al que no pueden acceder los usuarios. En este caso, el Proyecto Técnico justificará la razón por la que se considera procedente superar dicha profundidad, y deberá incorporar los siguientes documentos y garantías adicionales:

a) Estudio de la incidencia del aparcamiento proyectado en la circulación del viario circundante y en el entorno urbano próximo, realizado, al menos, bajo los requerimientos técnicos establecidos en la Instrucción para el diseño de la Vía Pública en el Municipio de Madrid vigente en el momento de su solicitud. En él se definirá y justificará el ámbito del entorno urbano objeto de estudio y se evaluará la incidencia en el viario del uso del aparcamiento proyectado.

b) Estudio sobre repercusiones ambientales donde, al menos, se analizarán los efectos del aparcamiento mecánico sobre el ruido, vibraciones, luminosidad y emisiones a la atmósfera, así como la limitación de compartimentación en sectores de incendio que no excedan de 10.000 metros cúbicos.

c) Estudio geotécnico y estructural específico de las condiciones de ejecución de la excavación y cimentación, en relación a la posible afección a los edificios y/o instalaciones colindantes, y en su caso, potencialmente afectadas.

d) Acreditación de haber constituido una póliza de seguros cuyo importe sea suficiente para garantizar el resarcimiento de los daños que pudieran causarse por vicios o defectos que tengan su origen en la ejecución de dichas obras, conforme a lo previsto en la Ley de Ordenación de la Edificación (LOE).

e) En cualquier caso, con anterioridad al inicio de las obras, se habrán de adjuntar a la notificación fehaciente relativa al estado de replanteo, los datos de la empresa contratista responsable de la ejecución material de las obras.

Artículo 21. *Disposiciones particulares para la implantación y funcionamiento de los aparcamientos robotizados.*

1. Los Planes Especiales de Control Urbanístico Ambiental de Usos que pudieran redactarse para viabilizar la implantación de aparcamientos robotizados de uso público rotacional, solo podrán redactarse con la finalidad de mejorar la dotación al servicio de los entornos urbanos donde se prevea su implantación, debiendo justificarse específicamente las soluciones de funcionamiento previstas en aquellos supuestos en que se preste servicio a usos terciarios en los que prevea un alto coeficiente de simultaneidad de entrega o recepción de vehículos.

2. Si el aparcamiento se implanta para cubrir la dotación obligatoria del uso al que se destina el edificio al que sirve, esta circunstancia habrá de hacerse constar en la correspondiente licencia, a fin de que el futuro adquirente y usuario conozcan el tiempo de llenado y vaciado del sistema.

3. El Ayuntamiento a la vista del informe emitido por los Servicios de movilidad competente, a tenor de lo dispuesto en el artículo 3 de esta Ordenanza, podrá denegar la licencia municipal cuando concurra alguna de las circunstancias previstas en el artículo. 7.5.11.3 de las Normas Urbanísticas.

4. Teniendo en cuenta las especiales características de la implantación de esta tipología de aparcamiento, en su tramitación y por razones de interés público se ordenará por Decreto un período de información pública, en aplicación

de lo previsto en el artículo 86 de la Ley 30/1992, de 26 de noviembre, de Régimen Jurídico de las Administraciones Públicas y del Procedimiento Administrativo Común, en aquellos casos en los que la profundidad del aparcamiento robotizado exceda de los 12 metros.

5. Con carácter previo a la concesión de la licencia de funcionamiento, la empresa responsable del diseño, fabricación e instalación del sistema robotizado de aparcamiento, realizará un simulacro de evacuación para comprobar que los tiempos de operación se corresponden con los de la licencia concedida, que en el caso de aparcamientos privados habrá de justificar que el 33% de vehículos de la capacidad total del aparcamiento robotizado se evacua en un tiempo no superior a una hora, y en el caso de aparcamientos públicos o mixtos que hayan precisado de la tramitación previa de un Plan Especial, que se respetan los tiempos regulados en dicho Plan Especial, a cuyo efecto se habrá de aportar el correspondiente certificado acreditativo emitido por la empresa responsable de su instalación o, en su caso, empresa homologada y acreditada al efecto.

Disposición adicional primera. *Régimen disciplinario.*

En materia de disciplina urbanística se aplicarán íntegramente las disposiciones de la Ley 9/2001, de 17 de julio, del Suelo de la Comunidad de Madrid sobre inspección urbanística, protección de la legalidad urbanística e infracciones urbanísticas y su sanción, así como las demás normas estatales y autonómicas que le sean de aplicación.

Las actuaciones que estén sometidas a algún procedimiento de control ambiental también quedarán sujetas al régimen disciplinario que establece la Ley 2/2002, de 19 de junio, de Evaluación Ambiental de la Comunidad de Madrid, modificada parcialmente por la Ley 2/2004, de 31 de mayo, de Medidas Fiscales y Administrativas de la Comunidad de Madrid.

Disposición adicional segunda. *Tramitación de Licencias.*

Las licencias urbanísticas para la implantación, modificación o cambio de aparcamientos robotizados se tramitarán mediante los procedimientos previstos en la Ordenanza Municipal de Tramitación de Licencias Urbanísticas de 23 de diciembre de 2004, o mediante los procedimientos previstos en la Ordenanza por la que se establece el Régimen de Gestión y Control de las Licencias Urbanísticas de Actividades, de 29 de junio de 2009, en función de sus respectivos ámbitos de aplicación.

Disposición adicional tercera. *Condiciones de seguridad.*

Las condiciones de seguridad para la extinción del fuego de vehículos en caso de incendio podrán ser fijadas por el SEI (Servicio de Extinción de Incendios) en el momento de revisión del proyecto, particularizadas para cada caso, de acuerdo con lo que regule la Ordenanza de Prevención de Incendios (OPI) en cada momento para el supuesto de implantación de aparcamientos robotizados.

Disposición adicional cuarta. *Documentación exigible.*

Para la implantación de los aparcamientos robotizados será exigible, además de la documentación prevista como complementaria en la presente ordenanza, la establecida en normativa municipal de tramitación de licencias urbanísticas.

Disposición final primera. *Interpretación y desarrollo*

Se faculta a la Coordinadora General de Urbanismo para interpretar y resolver cuantas cuestiones surjan de la aplicación y cumplimiento de la presente Ordenanza, según lo establecido por el artículo 6.1.d del Acuerdo de la Junta de Gobierno de la Ciudad de Madrid de 18 de junio de 2007, modificado el 5 de julio de 2007, por el que se establece la organización y estructura del Área de Gobierno de Urbanismo y Vivienda y se delegan competencias en su titular y en los titulares de los órganos directivos; con la asistencia de la Comisión Técnica de Seguimiento e Interpretación de la O.M.T.L.U.

Disposición Final Segunda. *Publicación, entrada en vigor y comunicación.*

De conformidad con lo dispuesto en el artículo 48.3 e) y f), de la Ley 22/2006, de 4 de julio, de Capitalidad y Régimen Especial de Madrid, la publicación, entrada en vigor y comunicación de la presente Ordenanza se producirá de la siguiente forma:

- a) El acuerdo de aprobación y la Ordenanza se publicarán íntegramente en el "Boletín Oficial de la Comunidad de Madrid" y en el "Boletín Oficial del Ayuntamiento de Madrid".
- b) La Ordenanza entrará en vigor al día siguiente de su publicación en el "Boletín Oficial de la Comunidad de Madrid".
- c) Sin perjuicio de lo anterior, el acuerdo de aprobación se remitirá a la Administración General del Estado y a la Administración de la Comunidad de Madrid.

Documento de carácter informativo. La versión oficial puede consultarse en el Boletín del Ayuntamiento de Madrid o en el Boletín de la Comunidad de Madrid.