



Balma et sa région

[ACTU](#)[PRATIQUE](#)[SPORTS](#)[LOISIRS](#)[« Haute-Garonne »](#)

Publié le 17/05/2010 03:47 | Recueilli par **Christian Buttigieg**

Balma. Ce soir, café politique: gouverner la Ville

 ZOOM

En partenariat avec l'APCVEB (Association de Protection de Cadre de Vie et Environnement Balmanais) et le soutien de la Mairie de Balma, le Café Politique invite ce lundi 17 mai le « Café Savoirs » à partir de 20 h 45 salle de réceptions derrière les tribunes du stade municipal. Une initiative de l'université de Toulouse le Mirail, dont l'objectif est de faire se rencontrer chercheurs et citoyens. Le thème de ce Café particulier sera « Gouverner la ville : les habitants face à la puissance publique en Californie » avec la participation de Pierre Lefèvre docteur en géographie et aménagement.

À partir des exemples de Los Angeles et de San Francisco, cette rencontre, sera l'occasion de réfléchir à la question de la gouvernance démocratique des grandes villes.

Le SCOT de Toulouse

L'agglomération toulousaine, qui connaît grâce à son dynamisme un développement très rapide, finalise actuellement la révision du Schéma de Cohérence Territoriale (SCOT). L'expérience californienne, analysée par Pierre Lefèvre, pourra apporter un éclairage utile, pour penser la future métropole durable qu'ambitionne de devenir Toulouse. « Vu de France, les États-Unis sont souvent perçus comme un pays où la puissance publique est en retrait face aux élites économiques et aux différents groupes de pression et ce, à tous les échelons politiques, du gouvernement fédéral aux municipalités en passant par les administrations des différents États fédérés. À de nombreux égards, ces différents éléments présents depuis longtemps dans la conception du fonctionnement de la puissance publique aux États-Unis se retrouvent aujourd'hui ailleurs, et participent depuis deux décennies à l'émergence d'un débat autour de la notion de gouvernance - et par extension un débat sur la question de la gouvernance urbaine - dans nos sociétés ».

