

KARTA UZGODNIEN

Budowa sygnalizacji świetlnej

**Skrzyżowanie ul. Roosevelta – Niepodległości – Świętokrzyska w
Inowrocławiu**

TYMCZASOWA ORGANIZACJA RUCHU

1.OPIS TECHNICZNY

1 Wprowadzenie

1.1 Cel dokumentu

Celem dokumentu jest przedstawienie **projektu** wykonawczego organizacji ruchu w trakcie realizacji budowy sygnalizacji świetlnej na skrzyżowaniu ul. Roosevelta/droga powiatowa nr 3415C / – Niepodległości /droga powiatowa nr 3410C / –Świętokrzyska w Inowrocławiu.

1.2 Dokumenty powiązane (normatywne, źródłowe, odniesienia i podręczniki).

- plan sytuacyjny robót
- Rozporządzenie Ministra Infrastruktury z dnia 3 lipca 2003 r. w sprawie szczegółowych warunków technicznych dla znaków i sygnałów drogowych oraz urządzeń bezpieczeństwa ruchu drogowego i warunków ich umieszczania na drogach (Dz. U. Nr 220, poz. 2181 z późn. zm.) wraz z załącznikami:
 - o Nr 1 - Szczegółowe warunki techniczne dla znaków drogowych pionowych i warunki ich umieszczania na drogach,
 - o Nr 4 - Szczegółowe warunki techniczne dla urządzeń bezpieczeństwa ruchu drogowego i warunki ich umieszczania na drogach,
- Ustawa z dnia 20 czerwca 1997 roku „Prawo o ruchu drogowym” (t.j. Dz. U. z 2012 r. poz. 1137, z późn. zm.),
- Rozporządzenie Ministrów Infrastruktury oraz Spraw Wewnętrznych i Administracji z dnia 31 lipca 2002 roku w sprawie znaków i sygnałów drogowych (Dz. U. Nr 170, poz. 1393 z późn. zm.),
- Rozporządzenie Ministra Infrastruktury z dnia 23 września 2003 roku w sprawie szczegółowych warunków zarządzania ruchem na drogach oraz wykonywania nadzoru nad tym zarządzaniem (Dz. U. Nr 177, poz. 1729 z późn. zm.),
- Załącznik do zarządzenia Nr 52 Generalnego Dyrektora Dróg Krajowych i Autostrad z dnia 12.11.2013 r. w sprawie typowych schematów oznakowania robót prowadzonych w pasie drogowym.

2 Stan istniejący

Wloty ul. Roosevelta i al. Niepodległości posiadają po trzy pasy ruchu o podziale prosto –pravo ,prosto , lewo. Szerokość nawierzchni bitumicznej wynosi 10,00m.Wzdłuż ulicy zlokalizowane są chodniki i ścieżki rowerowe.

Wlot ul. Świętokrzyskiej i Wierzbńskiego posiadają po dwa pasy ruchu o podziale prosto-pravo , lewo.

Ul. Świętokrzyska posiada nawierzchnię bitumiczną o szerokości 10,00m.

Ul. Wierzbńskiego posiada nawierzchnię bitumiczną o szerokości 10,00m.

Na skrzyżowaniu istnieją na wszystkich wlotach przejścia dla pieszych a przez wloty ul. Roosevelta i Świętokrzyskiej wyznaczone są przejazdy rowerowe.

Na skrzyżowaniu występują natężenia ruchu średnio na poziomie 2100p.u. /h a w godzinie szczytu południowego 3100 p.u./h.

3 Zmiany organizacji ruchu

Zmiany w organizacji ruchu obejmą :

- Wykonanie przejazdów rowerowych przez wlot ul. Wierzbńskiego i al. Niepodległości ze zmianą lokalizacji przejść dla pieszych
- Wyznaczenie fragmentów ścieżek rowerowych linią P-2a
- Montaż znaków D-6b dla nowych przejazdów rowerowych
- Demontaż znaków na słupkach i montaż na wspornikach przy sygnalizatorach
- Likwidacja znaków C-9 i montaż znaków C-9 mini + U-5a

4 Stan projektowany na czas robót

W związku koniecznością wykonania robót drogowych i montażu sygnalizacji opracowano projekt organizacji ruchu na czas robót.

Dla robót związanych z robotami drogowymi / obniżenie krawężników i powierzchni chodnika w związku z wprowadzeniem dodatkowych ścieżek rowerowych opracowano następujące schematy oznakowania dla istniejącej organizacji ruchu:

- Plan organizacji ruchu nr 1 - Wlot ul. Nieodległości – wlot i wylot – roboty przy zewnętrznych krawężniach jezdni obejmujące obniżenie krawężnika i związane z tym obniżenie poziomu istniejącego chodnika przy zachowaniu możliwości ruchu pieszego

Po zakończeniu robót pas drogowy dostępny dla pieszych.

- Plan organizacji ruchu nr 2 - Wlot ul. Świętokrzyskiej / zachodni / – roboty przy zewnętrznych krawężniach jezdni obejmujące obniżenie krawężnika i związane z tym obniżenie poziomu istniejącego chodnika przy zachowaniu możliwości ruchu pieszego

Po zakończeniu robót pas drogowy dostępny dla pieszych.

- Plan organizacji ruchu nr 3 - Wlot ul. Nieodległości — roboty w pasie rozdziału obejmujące obniżenie krawężnika i wykonanie nowej nawierzchni chodnika przy zachowaniu możliwości ruchu pieszego

Po zakończeniu robót pas drogowy dostępny dla pieszych.

Dla robót związanych z montażem sygnalizacji opracowano następujące schematy oznakowania dla i docelowej organizacji ruchu którą należy wykonać o wykonaniu robót drogowych :

- Plan organizacji ruchu nr 1 - Wlot ul. Roosevelta – pas lewy: montaż słupa i wysięgnika , montaż sygnalizatora ,wykonanie pętli indukcyjnej 2 x 1m / nacięcie nawierzchni , ułożenie przewodów , zalanie masą bitumiczną rowka pętli/.

Po zakończeniu robót pas drogowy powróci do stanu pierwotnego

- Plan organizacji ruchu nr 2 - Wlot ul. Roosevelta – pas środkowy:, montaż sygnalizatora ,wykonanie pętli indukcyjnej. **Po zakończeniu robót pas drogowy powróci do stanu pierwotnego**
- Plan organizacji ruchu nr 3 - Wlot ul. Roosevelta – pas prawy: wykonanie pętli indukcyjnej. **Po zakończeniu robót pas drogowy powróci do stanu pierwotnego**

- Plan organizacji ruchu nr 4 - Wlot ul. Świętokrzyskiej – pas lewy : wykonanie pętli indukcyjnej. **Po zakończeniu robót pas drogowy powróci do stanu pierwotnego**
- Plan organizacji ruchu nr 5 - Wlot ul. Świętokrzyskiej – pas prawy : montaż słupa i wysięgnika , montaż sygnalizatora ,wykonanie pętli indukcyjnej. **Po zakończeniu robót pas drogowy powróci do stanu pierwotnego**
- Plan organizacji ruchu nr 6 - Wlot ul. Niepodległości – pas lewy: montaż słupa i wysięgnika , montaż sygnalizatora ,wykonanie pętli indukcyjnej. **Po zakończeniu robót pas drogowy powróci do stanu pierwotnego**
- Plan organizacji ruchu nr 7 - Wlot ul. Niepodległości – pas środkowy:, montaż sygnalizatora ,wykonanie pętli indukcyjnej. **Po zakończeniu robót pas drogowy powróci do stanu pierwotnego**
- Plan organizacji ruchu nr 8 - Wlot ul. Niepodległości – pas prawy: wykonanie pętli indukcyjnej. **Po zakończeniu robót pas drogowy powróci do stanu pierwotnego**
- Plan organizacji ruchu nr 9 - Wlot ul. Wierzbńskiego – pas lewy : wykonanie pętli indukcyjnej. **Po zakończeniu robót pas drogowy powróci do stanu pierwotnego**
- Plan organizacji ruchu nr 10 - Wlot ul. Wierzbńskiego – pas prawy : montaż słupa i wysięgnika , montaż sygnalizatora ,wykonanie pętli indukcyjnej. **Po zakończeniu robót pas drogowy powróci do stanu pierwotnego**

Podjęcie prac na poszczególnych pasach ruchu musi być poprzedzone ustawieniem oznakowania zgodnie z odpowiednim planem. Na planach podano szczegółową lokalizację oraz typy oznakowania.

W trakcie robót konieczne jest wykonanie zabezpieczeń mających na celu uniemożliwić dostęp osobom nieupoważnionym do urządzeń i wykopów liniowych które będą prowadzone w chodnikach i zieleni.

Do w./ w celów należy stosować bariery U-20a i inne zabezpieczenia zgodne z przepisami.

W trakcie robót prowadzonych przy chodnikach należy zapewnić możliwość ruchu pieszym .

Roboty należy wykonywać poza godzinami szczytu w godz. 9.00-14.00.

Oznakowanie na czas robót należy wykonać i ustawić zgodnie z wymogami rozporządzenia, o którym mowa w pkt1. Znaki stosowane do oznakowania robót **muszą być o jedną grupę wielkości wyższe**, niż stosowane na danym odcinku drogi .

W zastosowanym na czas robót oznakowaniu i urządzeniach bezpieczeństwa ruchu drogowego lica znaków (tablic) powinny być wykonane z folii odblaskowej typu 2 albo folii pryzmatycznej.

Na tylnej części tarczy znaków zastosowanych do oznakowania robót powinien być umieszczony wyróżnik koloru żółtego, z folii nieodblaskowej o powierzchni nie przekraczającej 15 cm², słupki znaków zastosowanych do oznakowania na czas robót powinny mieć „wyróżnik” w postaci naklejonego paska z żółtej folii nieodblaskowej o szerokości 3 cm.

5. Analiza skutków wprowadzenie tymczasowej organizacji ruchu

Roboty będą miały charakter krótko trwających .

Montaż pętli indukcyjnej 2x1m trwa około 2 godzin. Montaż sygnalizatorów jest również czynnością krótkotrwałą.

Zastosowano znaki typu A oraz innych typów mają za zadanie informować kierowców o prowadzonych robotach oraz o zakresie ograniczeń w ruchu cele zachowania bezpieczeństwa ruchu.

Prace prowadzone na jezdni spowodują spadek przepustowości dla pojedynczych potoków ruchu ze względu na wyłączanie z ruchu poszczególnych pasów ruchu lub zwężenia pasów ruchu.

Dla ruchu pieszego prowadzone prace spowodują nieznaczne utrudnienia.

Istniejąca sygnalizacja na czas robót zostanie wyłączona i zdemontowana w trakcie montażu nowych urządzeń.

6. Ogólne warunki wprowadzenia zmian organizacji ruchu

1. sposób umieszczania, kolorystyka i wzory znaków drogowych powinny odpowiadać przepisom rozporządzenia Ministra Infrastruktury z dnia 3 lipca 2003 r. w sprawie szczegółowych warunków technicznych dla znaków i sygnałów drogowych oraz urządzeń bezpieczeństwa ruchu drogowego i warunków ich umieszczania na drogach (Dz. U. Nr 220, poz. 2181 z dnia 23 grudnia 2003r. z późn. zm.),
2. wszystkie znaki pionowe i tablice muszą być o jedną grupę wielkości wyższą niż stosowane na danym odcinku drogi, oraz winny być wykonane z folii typ 2 lub folii pryzmatycznej i posiadać odpowiednie aprobaty techniczne,
3. w oparciu o § 12 ust. 1 rozporządzenia w sprawie szczegółowych warunków zarządzania ruchem na drogach oraz wykonywania nadzoru nad tym zarządzaniem (Dz. U. z 2017 r. poz. 784) wykonawca zobowiązany jest zgłosić pisemnie zmianę czasowej organizacji ruchu co najmniej 7 dni przed dniem wprowadzenia nowej organizacji - do Starosty Inowrocławskiego, Zarządu Dróg Powiatowych w Inowrocławiu, Komendanta Komendy Powiatowej Policji w Inowrocławiu, Prezydenta Miasta Inowrocławia, powołując się na numer zatwierdzonego projektu,
4. oznakowanie czasowe w zakresie drogi powiatowej podlega odbiorowi przez Zarządcę lub przedstawiciela Zarządcy drogi,
5. po zakończeniu robót oznakowanie oraz pas drogowy przywrócić do stanu poprzedniego,
6. w przypadku wcześniejszego ustawienia znaków do czasu rozpoczęcia prac znaki pionowe należy zastąpić odpowiednią taśmą lub odwrócić,

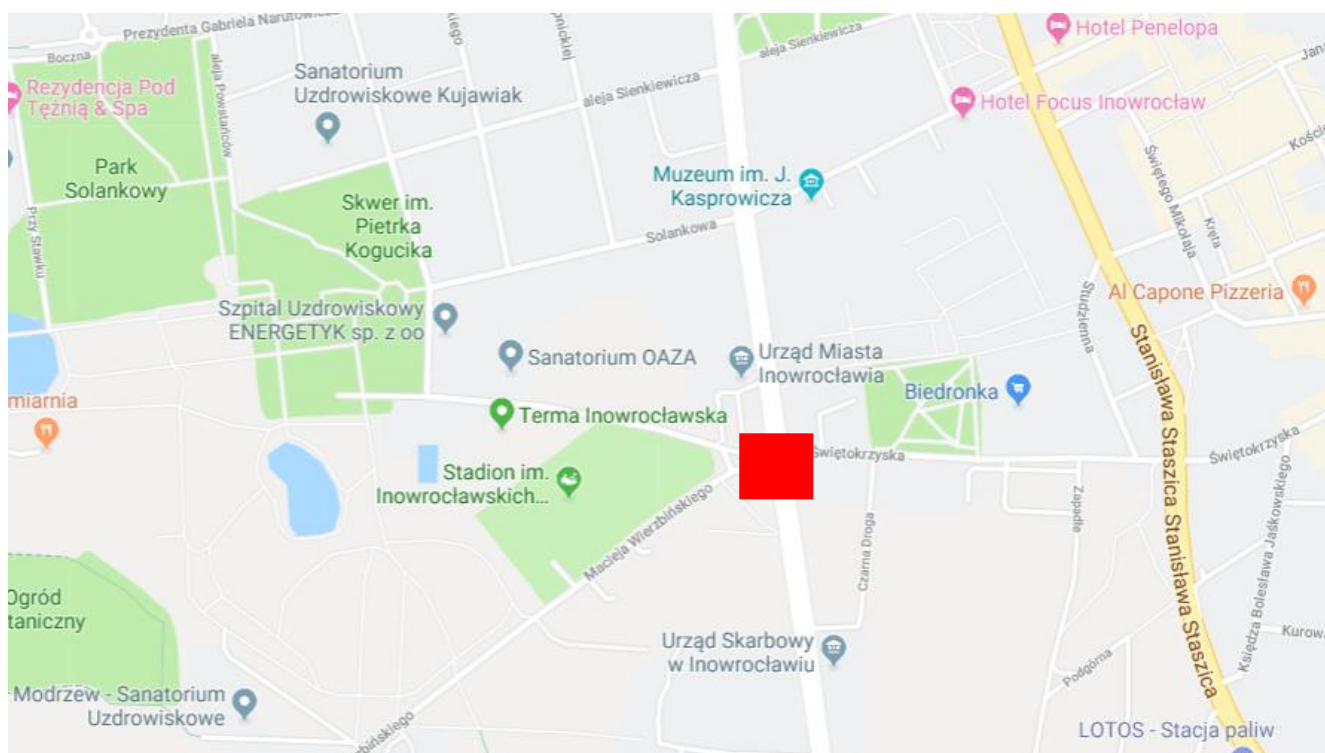
7. Terminy – wg ZDP Inowrocław

Termin wprowadzenia tymczasowej organizacji ruchu - 1.01.2020

Termin przywrócenia stałej organizacji ruchu – 1.11. 2021

2.PLAN ORIENTACYJNY

Skala 1:10000



3.PLANY SYTUACYJNE