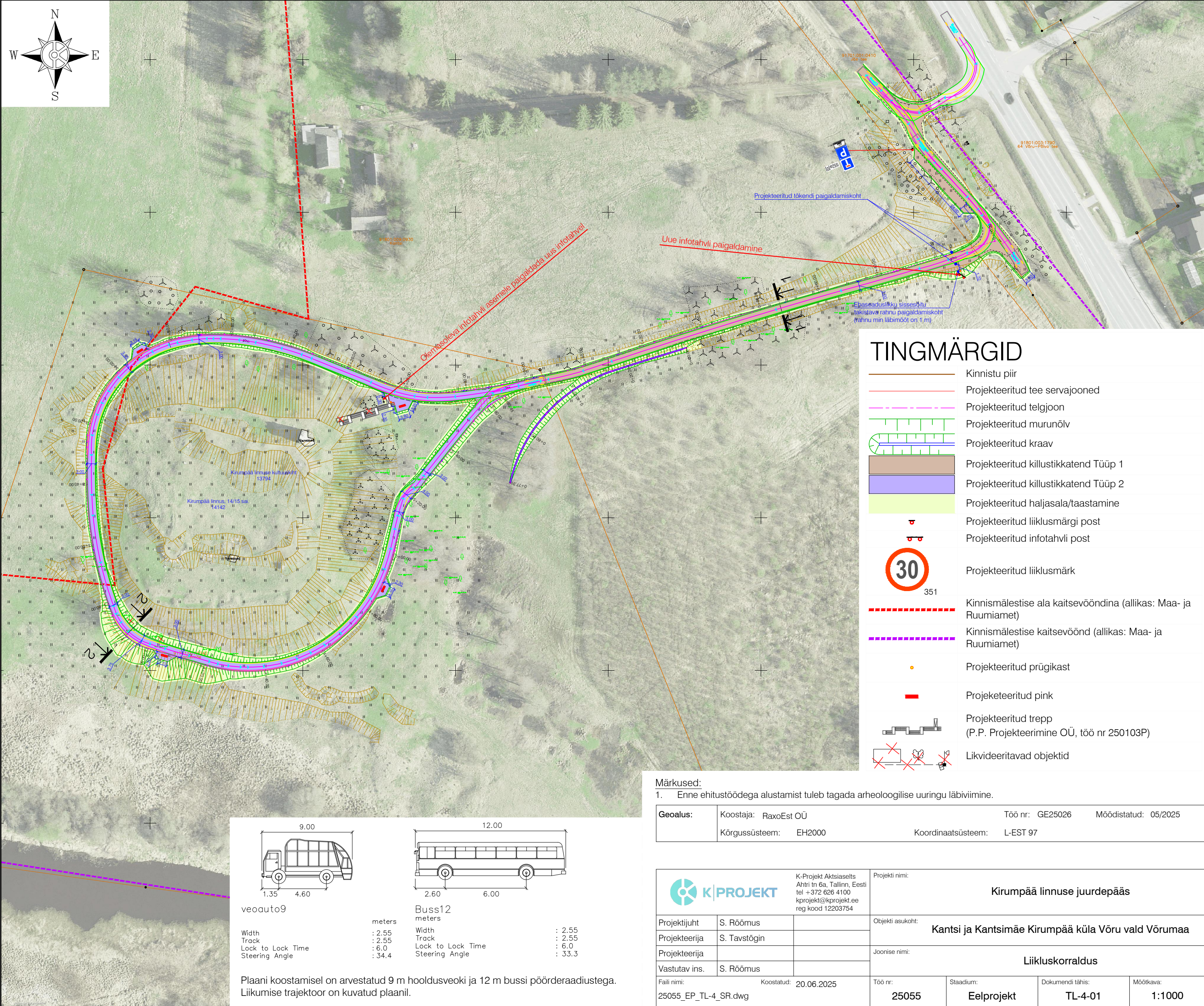


Trükkis: KPR-SIMR  
Fail: C:\Users\simr.roomus\K-PROJEKT AS\KPR - 25055 Kirumpää linnuse juurdepääs ( RH 293603)\Projektiosad töös\01\_TL\_Teedehitus\25055\_EP\_TL-4\_SR.dwgTrükitud: 20.06.2025



# TINGMÄRGID

	Kinnistu piir
	Projekteeritud tee servajooned
	Projekteeritud telgjoon
	Projekteeritud murunõlv
	Projekteeritud kraav
	Projekteeritud killustikkatend Tüüp 1
	Projekteeritud killustikkatend Tüüp 2
	Projekteeritud haljasala/taastamine
	Projekteeritud liiklusmärgi post
	Projekteeritud infotahvli post
	Projekteeritud liiklusmärk
	Kinnismälestise ala kaitsevööndina (allikas: Maa- ja Ruumiamet)
	Kinnismälestise kaitsevöönd (allikas: Maa- ja Ruumiamet)
	Projekteeritud prügikast
	Projekteeritud pink
	Projekteeritud trepp (P.P. Projekteerimine OÜ, töö nr 250103P)
	Likvideeritavad objektid

## Märkused:

1. Enne ehitustöödega alustamist tuleb tagada arheoloogilise uuringu läbiviimine.

Geolus:	Koostaja: RaxoEst OÜ	Töö nr: GE25026	Möödistatud: 05/2025
	Kõrgussüsteem: EH2000	Koordinaatsüsteem: L-EST 97	

<div></div> <div>K-Projekt Aktsiaselts Ahtri tn 6a, Tallinn, Eesti tel +372 626 4100 kprojekt@kprojekt.ee reg kood 12203754</div>			Projekti nimi:  Kirumpää linnuse juurdepääs			
Projekti juht	S. Rõõmus		Objekti asukoht:  Kantsi ja Kantsimäe Kirumpää küla Võru vald Võrumaa			
Projekteerija	S. Tavstõgin					
Projekteerija			Joonise nimi:  Liikluskorraldus			
Vastutav ins.	S. Rõõmus					
Faili nimi: Koostatud: 20.06.2025			Töö nr:	Staadium:	Dokumendi tähis:	Mõõtka:
25055_EP_TL-4_SR.dwg			25055	Eelprojekt	TL-4-01	1:1000

Diagram of the Veoauto9 vehicle showing dimensions: 9.00 (width), 1.35 (front track), and 4.60 (rear track).

veoauto9

	meters
Width	: 2.55
Track	: 2.55
Lock to Lock Time	: 6.0
Steering Angle	: 34.4

Diagram of the Buss12 vehicle showing dimensions: 12.00 (width), 2.60 (front track), and 6.00 (rear track).

Buss12

	meters
Width	: 2.55
Track	: 2.55
Lock to Lock Time	: 6.0
Steering Angle	: 33.3

Plaani koostamisel on arvestatud 9 m hooldusveoki ja 12 m bussi pöörderaadiustega. Liikumise trajektoor on kuvatud plaanil.