

Inwestor:	EGZ. NR
<p align="center">Prezydent Miasta Suwałki ul. Mickiewicza 1 16-400 Suwałki</p>	
Jednostka projektowa:	
<div> <div> <p>SBKiM Wojciech Grzybowski</p> <p>ul. Kołodziejska 25C, 15-256 Białystok</p> <p>NIP: 5431703105, REGON: 368771896</p> </div> <div>  </div> </div>	
Adres obiektu:	
<p align="center">woj. Podlaskie, m. Suwałki</p>	
Nazwa zadania:	
<p>Modernizacja skrzyżowań z sygnalizacją świetlną: Gen. Zygmunta Podhorskiego – Papieża Jana Pawła II, Gen. Zygmunta Podhorskiego – Gen. Józefa Dwernickiego – Utrata – Kolejowa, Utrata – Przytorowa, Utrata – Sejneńska, Utrata – Ludwika Waryńskiego, Gen. Józefa Dwernickiego – Janusza Korczaka, Gen. Józefa Dwernickiego – Teofila Noniewicza, 1-go Maja – Ludwika Waryńskiego i Teofila Noniewicza – Ludwika Waryńskiego w Suwałkach.</p>	
Stadium:	
<p align="center">SZCZEGÓŁOWE SPECYFIKACJE TECHNICZNE</p>	
Zespół projektowy:	
<p align="center">BRANŻA DROGOWA</p>	
<p><u>PROJEKTANT:</u> mgr inż. Wojciech Grzybowski</p>	

D - 07.03.01 URZĄDZENIA DO REGULACJI RUCHU (SYGNALIZACJA ŚWIETLNA)

1. WSTĘP.

1.1. Przedmiot SST.

Przedmiotem niniejszej szczegółowej specyfikacji technicznej (SST) są wymagania dotyczące wykonania i odbioru robót przy przebudowie sygnalizacji świetlnej **związanych z zadaniem - „Modernizacja skrzyżowań z sygnalizacją świetlną w Suwałkach”**.

1.2. Zakres stosowania SST.

Szczegółowa specyfikacja techniczna (SST) stanowi dokument przetargowy i kontraktowy przy zlecaniu i realizacji robót

1.3. Zakres robót objętych SST.

Ustalenia zawarte w niniejszej specyfikacji dotyczą zasad prowadzenia robót związanych z przebudową sygnalizacji świetlnej **zgodnie z zadaniem - „Modernizacja skrzyżowań z sygnalizacją świetlną w Suwałkach”**.

1.4. Określenia podstawowe.

1.4.1. Sygnalizator – zestaw urządzeń optyczno – elektrycznych (komór sygnałowych) służących do wyświetlania sygnałów przeznaczonych dla uczestników ruchu.

1.4.2. Konstrukcje wsporcze – elementy konstrukcyjne służące do zamocowania sygnalizatorów.

1.4.3. Maszt sygnałowy (MS) – stalowa konstrukcja wsporcza służąca do zamocowania sygnalizatora lub sygnalizatorów, osadzona bezpośrednio w gruncie lub na fundamencie prefabrykowanym.

1.4.4. Fundament – konstrukcja żelbetowa zagłębiona w ziemi, służąca do utrzymania masztu w pozycji pracy.

1.4.5. Kabel sterowniczy – przewód wielożyłowy izolowany, przystosowany do przewodzenia prądu elektrycznego, mogący pracować pod i nad ziemią.

1.4.6. Ustój – rodzaj fundamentu dla niskich masztów typu MS.

1.4.7. Sterownik – urządzenie techniczne zapewniające realizację założonego sposobu sterowania sygnałami świetlnymi.

1.4.8. Szafa zasilająco – pomiarowa – urządzenie elektryczne posiadające pomiar energii elektrycznej, bezpośrednio zasilające sterownik.

1.4.9. Dodatkowa ochrona przeciwporażeniowa – ochrona części przewodzących dostępnych w wypadku pojawienia się na nich napięcia w warunkach zakłóceń.

1.4.10. Pozostałe określenia podstawowe są zgodne z obowiązującymi odpowiednimi polskimi normami i definicjami podanymi w SST D-M-00.00.00 „Wymagania ogólne” pkt 1.5.

4.1.5. Ogólne wymagania dotyczące robót

Ogólne wymagania dotyczące robót podano w SST D-M-00.00.00 „Wymagania ogólne” pkt 1.5.

2. MATERIAŁY

2.1. Ogólne wymagania dotyczące materiałów

Ogólne wymagania dotyczące materiałów, ich pozyskiwania i składowania, podano w SST D-M-00.00.00 „Wymagania ogólne” pkt 2.

2.2. Materiały do wykonania ustoju betonowego „na mokro”

2.2.1. Szalowanie

Do wykonania szalunków fundamentów wykorzystać materiały:

- ☐ Deski iglaste
- ☐ Drewno stemplowe
- ☐ Gwoździe budowlane

2.2.2. Beton

Do wykonania fundamentów stosować beton klasy B 30 zgodny z wymaganiami podanymi w **tablicy 1**, według PN-88/B-06250.

Tablica 1. Wymagania dla betonu klasy B 30

Lp.	Właściwość	Wartość
1	Wytrzymałość gwarantowana betonu na ściskanie, MPa	30
2	Nasiąkliwość betonu, %	5
3	Odporność betonu na działanie mrozu, stopień mrozoodporności	F 50

Składnikami betonu są: cement, kruszywo, woda. Cement stosowany do betonu powinien być cementem portlandzkim marki 35, odpowiadający wymaganiom PN-88/B-30000. Cement powinien być dostarczany w opakowaniach spełniających wymagania BN-88/6731-08 i składowany w dobrze wentylowanych, suchych i zadaszonych pomieszczeniach.

Kruszywo do betonu (piasek, grys) powinno odpowiadać wymaganiom PN-86/B-06712.

Woda powinna być odmiany „1”, zgodnie z wymaganiami PN-88/B-32250.

2.3. Materiały stosowane przy układaniu kabli

2.3.1. Elementy gotowe

Przepusty kablowe i kanalizacja do kabli sygnalizacyjnych i koordynacyjnych

Kanalizację do kabli sterowniczych i koordynacyjnych wykonać rurami:

- ☐ RPP d=110 mm grubości ścianki 3,7 mm – w zieleńcach i chodnikach
- ☐ Rury osłonowe z PE do kabli dwuścienne giętkie PESZEL □ 50 mm – do złączy detektorów

Do wykonania remontu studni kablowych wykorzystać typowe prefabrykowane studnie telekomunikacyjne:

- ☐ SKR-1 – kanalizacja sygnalizacyjna

2.3.2. Kable

2.3.2.1. Kable sygnalizacyjne

Kable sygnalizacyjne używane do sygnalizacji świetlnej muszą spełniać wymagania PN-93/E-90403. Należy stosować kable o napięciu znamionowym 0,6/1 kV, wielożyłowe o żyłach miedzianych w izolacji poliwinylowej:

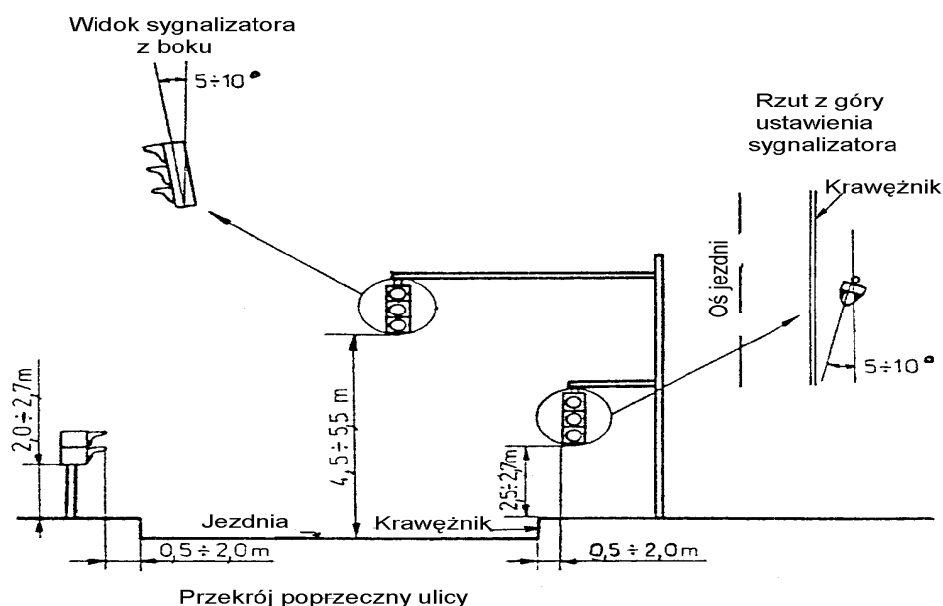
- ☐ YSIYżo 1,5 mm² i ilości żył 8 – sygnalizacyjne
- ☐ YSIYżo 1,0 mm² i ilości żył od 4 do 8 – zasilanie przycisków dla pieszych i rowerzystów
- ☐ YKY 3x1,5 mm² – zasilanie kamer
- ☐ OWY 3x1,5 mm² – zasilanie kamer
- ☐ Kabel XzWDXpek 75-1,05/5.0. – wizyjny

☐ Kabel XzTKMpw - 5x4x0,8 - koordynacyjny

2.3.3. Źródła światła

Źródłami światła w sygnalizatorach muszą być wkłady typu LED wysokiej jakości i mocowaniu dwupunktowym do sygnalizacji świetlnej, spełniające wymagania Rozporządzenia Ministra Infrastruktury z 03.07.2003 r. w sprawie szczegółowych warunków technicznych dla znaków i sygnałów na drogach oraz urządzeń bezpieczeństwa ruchu drogowego i warunków ich umieszczania na drogach – Dz. U. Nr 220 poz. 2181.

Wkłady powinny być przechowywane w pomieszczeniach o temperaturze nie niższej niż $+5^{\circ}\text{C}$ i wilgotności względnej powietrza nie przekraczającej 80%, w opakowaniach.



Rys.1. Zasady umieszczania sygnalizatorów w przekroju poprzecznym drogi (ulicy)

2.3.4. Sygnalizatory

Sygnalizatory dla sygnalizacji świetlnej ruchu drogowego muszą spełniać wymagania zawarte w Rozporządzeniu Ministra Infrastruktury z 03.07.2003 r. w sprawie szczegółowych warunków technicznych dla znaków i sygnałów na drogach oraz urządzeń bezpieczeństwa ruchu drogowego i warunków ich umieszczania na drogach – Dz. U. Nr 220 poz. 2181.

Dla zapewnienia właściwej czytelności wyświetlanego sygnału powierzchnia czołowa komory musi być czarna.

Do wykonania sygnalizacji stosować następujące latarnie i elementy sygnalizacji:

- ☐ Latarnie piesze LED, mocowanie masztowe fi 200 mm
- ☐ Latarnie kołowe ogólne LED, mocowanie masztowe fi 300 mm
- ☐ Latarnie kołowe ogólne LED, mocowanie wysięgnikowe fi 300 mm
- ☐ Latarnie kołowe kierunkowe LED, mocowanie masztowe fi 300 mm
- ☐ Latarnie kołowe kierunkowe LED, mocowanie wysięgnikowe fi 300 mm
- ☐ Latarnie strzałki warunkowej LED, mocowanie masztowe fi 200 mm
- ☐ Ekran kontrastowy
- ☐ Sygnalizatory dźwiękowe
- ☐ Przyciski dla pieszych wibracyjne z przywołaniem i potwierdzeniem

☐ Przyciski dla rowerzystów sensoryczne i potwierdzeniem

Soczewki powinny mieć daszki ochronne osłaniające je przed kurzem, opadami atmosferycznymi i podglądem ze strony innych uczestników ruchu, dla których dany sygnał nie jest przeznaczony. Sygnalizatory powinny być zlokalizowane w stosunku do drogi (ulicy) zgodnie z **rysunkiem 1**.

Sygnalizatory dźwiękowe muszą posiadać automatycznie regulowaną głośność w zależności od poziomu głośności otoczenia i kilkunetonową melodię w kilku wariantach.

Przyciski dla pieszych zastosować sensorowe (włączenie na ciepło przyłożonego palca) wibracyjne (przycisk wibrujący) z przywołaniem akustycznym, trwałe na uszkodzenia z optycznym potwierdzeniem przyjęcia sygnału przez sterownik, (np. wyświetlenie słowa CZEKAJ), w kolorze żółtym.

Przyciski dla rowerzystów zastosować sensorowe (włączenie na ciepło przyłożonego palca) trwałe na uszkodzenia z optycznym potwierdzeniem przyjęcia sygnału przez sterownik (np. wyświetlenie słowa CZEKAJ), w kolorze żółtym.

2.3.5. Konstrukcje wsporcze

2.3.5.1. Ogólne wymagania dotyczące konstrukcji wsporczych

Sygnalizatory należy mocować na konstrukcjach wsporczych, które powinny być usytuowane poza jezdnią drogi, na poboczu, chodniku lub na wysepce wyodrębnionej z jezdni przy pomocy krawężników. Sygnalizatory muszą być mocowane do specjalnie ustawionych masztów obok jezdni i nad jezdnią. Konstrukcje wsporcze sygnalizatorów powinny być stabilne i zapewniać umieszczenie urządzeń wyświetlających w stosunku do drogi zgodnie z **rysunkiem 1**.

2.3.5.2. Maszt sygnałowy (MS)

Maszt sygnałowy należy wykonywać ze stali rurowej R 35 według PN-80/H-74219 o średnicy 108 mm i długości 2,0 m. W części podziemnej maszt powinien mieć dodatkową rurę tej samej średnicy o długości 0,5 m przyspawaną pod kątem 45 ° dla wprowadzenia kabli.

Maszt w swej dolnej części musi posiadać wnękę przystosowaną do montażu głowicy oraz śrubę do podłączenia przewodów ochronnych i zamykaną szczelnie pokrywą.

Wszystkie krawędzie masztu powinny być sfazowane lub zabezpieczone wkładkami z tworzywa sztucznego aby wyeliminować uszkodzenie izolacji kabla podczas jego wciągania i późniejszej pracy.

Powierzchnia masztu powinna być zabezpieczona przed poprzez ocynkowanie lub aluminiowanie oraz pomalowana trzema warstwami farby: podkładową i dwoma nawierzchniowymi. Farba nawierzchniowa powinna być koloru szarego.

2.3.5.3. Maszt sygnałowy wysięgnikowy (MSW)

Maszt sygnałowy wysięgnikowy należy wykonać zgodnie z dokumentacją projektową. Maszt powinien spełniać następujące warunki wytrzymałościowe i funkcjonalne:

- ☐ przenosić obciążenia wynikające z zawieszenia sygnalizatorów i wysięgnika oraz parcia wiatru dla II i III strefy wiatrowej, zgodnie z PN-75/E-05100 ,
- ☐ zapewnić zawieszenie sygnalizatorów nad jezdnią z zachowaniem skrajni, według **rys. 1**,
- ☐ być dostosowany do połączenia z fundamentem prefabrykowanym,
- ☐ w swej dolnej części posiadać wnękę przystosowaną do montażu głowicy i zamykaną szczelnie pokrywą,
- ☐ umożliwiać obrót wysięgnika wokół swojej osi,
- ☐ wysięgnik powinien stanowić odrębny element, montowany po ustawieniu masztu,
- ☐ elementy wewnętrzne masztu i wysięgnika, w które wciągane są kable i przewody, nie powinny mieć ostrych krawędzi,

- ☐ wszystkie powierzchnie metalowe powinny być zabezpieczone przed korozją jak dla masztu typu MS.

Składowanie masztów wysięgnikowych powinno odbywać się na wyrównanym podłożu w pozycji poziomej, z zastosowaniem przekładek z drewna sosnowego.

2.3.5.5. Głowice masztowe

Głowice dla masztów typu MS, MSW i BS należy zastosować typu ZUG z zaciskami na napięcie 500V przystosowane do podłączenia dwóch żył kabla lub przewodów o przekroju $1,5 \text{ mm}^2$ – konstrukcja głowic powinna być dostosowana do wymiarów masztów typu MS, MSW lub BS i zapewniać wygodny ich montaż i dostęp do styków.

2.3.5.6. Sterownik

- ☐ Konstrukcja 2-procesorowa – osobno funkcjonujące niezależnie od siebie mikrokomputery sterowania i nadzoru oraz 2 działające niezależnie od siebie tory pomiarów napięć i prądów zaimplementowane na pakietach wykonawczych.
- ☐ Oba mikrokomputery: sterowania i nadzoru 32-bitowe.
- ☐ Wbudowany interfejs obsługi w postaci wyświetlacza LCD oraz klawiatury.
- ☐ Napięcie sieci doprowadzone do układów wykonawczych sterujących sygnałami świetlnymi winno być doprowadzone przez układ styczników, które umożliwiają
 1. odłączenie napięcia sieci od obwodów sygnałów czerwonych i zielonych (etap I),
 2. odłączenie napięcia sieci od obwodów sygnałów żółtych (etap II).
- ☐ Załączanie zasilania sieciowego układów wykonawczych, sterujących sygnałami świetlnymi zdublowane – osobne styczniki załączania zasilania sterowane przez mikrokomputer sterowania i mikrokomputer nadzoru.
- ☐ Ciągły pomiar napięcia zasilania sterownika – spadek napięcia zasilania poniżej zadanego progu (który może być programowany w [V] przez obsługę) powinien skutkować wyłączeniem sygnalizacji, powrót napięcia do poprawnej wartości powinien powodować automatyczne załączenie sygnalizacji. Aktualna wartość napięcia sieci winna być udostępniana użytkownikowi na wyświetlaczu LCD.
- ☐ Wbudowany moduł kontroli realizujący funkcje watchdogów mikrokomputerów sterowania i nadzoru powodujący załączenie sygnałów żółtych pulsujących w przypadku awarii jednego z mikrokomputerów lub wyłączenie sygnalizacji w przypadku awarii obu mikrokomputerów.
- ☐ Eliminacja stanów sygnalizacji niebezpiecznych dla ruchu winna następować w czasie $< 0,3 \text{ s}$.
- ☐ Realizacja funkcji światła żółtego – pulsującego serwisowego – sygnały żółte – pulsujące na sygnalizatorach, sterowanie diod LED pakietów wykonawczych zgodnie z wybranym programem „kolorowym”.
- ☐ Wbudowane łącza szeregowo umożliwiające dołączenie urządzeń transmisji danych do systemu centralnego sterowania oraz terminala diagnostycznego (komputera PC).
- ☐ Uniwersalne moduły wykonawcze mogące współpracować z sygnalizatorami dowolnego typu, to jest sygnalizatorami wyposażonymi w zwykłe żarówki, żarówki halogenowe niskonapięciowe, sygnalizatory LED.
- ☐ Zdublowane układy pomiarów napięć i prądów w torach sygnałów świetlnych (osobne układy pomiarowe dla torów sterowania i nadzoru). Oba układy mierzące napięcie lub prąd w tym samym kanale powinny działać w pełni niezależnie od siebie.
- ☐ Wyświetlanie na wyświetlaczu LCD aktualnych wartości napięć w torach wszystkich sygnałów świetlnych w woltach i pobieranej mocy w torach sygnałów czerwonych w watach.

- ☐ Dynamiczne deklarowanie (programowanie) przy pomocy wyświetlacza i klawiatury wartości progów kontroli napięć (z krokiem 1 V) i mocy (z krokiem 1 W). Zmiana progów kontroli napięć i mocy musi odbywać się w pełni programowo bez konieczności wymiany modułów wykonawczych.
- ☐ Dynamiczne deklarowanie (programowanie) przy pomocy wyświetlacza i klawiatury 2 progów kontroli prądowej dla świateł czerwonych – progu awarii i progu ostrzegania. Spadek mocy pobieranej w kanale poniżej progu ostrzegania powoduje zapis do logu, spadek mocy w kanale poniżej progu awarii – załączenie światła żółtego – pulsującego.
- ☐ Dostęp do menu na wyświetlaczu terminala wewnętrznego możliwy po wprowadzeniu przez użytkownika jęgo kodu PIN, z 3 różnymi poziomami uprawnień.
- ☐ Przechowywanie w dziennikach zdarzeń (logach) min. 1.000 komunikatów o wykrytych zdarzeniach i awariach, zmianie programów i trybów pracy sterownika, ingerencjach dokonywanych przez obsługę.
- ☐ Sterownik winien umożliwiać realizację koordynacji ze sterownikami typu MSR w układzie koordynacji stałocyklicznej, koordynacji nadążnej z wymianą informacji pomiędzy sterownikami co 1 s oraz koordynacji w systemie okien czasowych.
- ☐ Realizacja pomiarów ruchu w kwantach 1, 5, 15, 30 minutowych oraz 1, 2, 6 i 24 h w okresie min. 90 dni dla 64 punktów pomiarowych. Do sterownika należy dołączyć oprogramowanie do programowania pomiarów w sterowniku oraz odczytu danych.
- ☐ Wbudowany moduł interfejsu z symulatorem ruchu Vissim firmy PTV.
- ☐ Sterownik winien zapewniać możliwość przełączenia z trybu przetwarzania zgłoszeń rzeczywistych w tryb symulacji zgłoszeń generowanych przez symulator w celu pełnego przetestowania programu sygnalizacji.
- ☐ Sterownik winien zapewniać możliwość realizacji 3 okresów akomodacji sygnału zielonego w każdej grupie sygnałowej kołowej. Każdy z w/w okresów powinny charakteryzować następujące parametry:
 1. luka czasowa okresu akomodacji,
 2. maksymalna długość okresu akomodacji.Zmiana okresu akomodacji winna być realizowana zgodnie z zaprogramowanymi warunkami

logicznymi.

Sterownik winien umożliwiać realizację okresu akomodacji 'bezpiecznego zjazdu' - dodatkowe wydłużenie sygnału zielonego, jeżeli po realizacji maksymalnej długości sygnału w strefie dylematu znajduje się pojazd.

- ☐ Sterownik winien zapewniać możliwość zadeklarowania nadzoru granicznej wartości utrzymywania się zgłoszenia lub jego braku wraz z możliwością deklarowania przez sterownik sposobu reakcji na przekroczenie wartości granicznej (ignorowanie zgłoszenia, stałe zgłoszenie, przełączenie na harmonogram awaryjny, automatyczna symulacja zgłoszenia).
- ☐ Sterownik winien mieć wbudowany nadzór maksymalnego czasu oczekiwania na obsługę zgłoszenia (przekroczenie wartości granicznej winno powodować przejścia do realizacji harmonogramu awaryjnego).
- ☐ Sterownik winien umożliwiać odczyt dzienników zdarzeń – logów poprzez port PC do notebooka.
- ☐ Sterownik winien umożliwiać dynamiczne deklarowanie (programowanie) przy pomocy wyświetlacza i klawiatury sterownika przez użytkownika o odpowiednio wysokim poziomie dostępu

1. wartości luk czasowych akomodacji,
 2. wartości czasów międzyzielonych sterowania,
 3. wartości czasów międzyzielonych wydłużania ewakuacji,
 4. wartości maksymalnych długości poszczególnych okresów akomodacji,
 5. dołączenia/odłączenia detektora do/od logiki sterującej lub zastąpienia detektora stałym zgłoszeniem/stałym brakiem zgłoszenia lub zastąpienia detektora procedurą programową symulującą zgłoszenia na detektorze,
 6. zmian w harmonogramie selekcji programów sygnalizacji,
- ☐ Deklarowanie w/w wartości winno także być możliwe z notebooka.
- ☐ Razem ze sterownikiem winno zostać dostarczone oprogramowanie (nadające się do zainstalowania na komputerze przenośnym typu notebook) umożliwiające:
1. ładowanie programów sygnalizacji do sterownika,
 2. odczyt dzienników zdarzeń ze sterownika,
 3. programowanie i odczyt wyników pomiarów ruchu ze sterownika,
 4. zmianę parametrów sterowania w poszczególnych grupach sygnalizacyjnych (długości sygnałów minimalnych, okresów akomodacji, czasów międzyzielonych wydłużania ewakuacji realizowanego przez pętle wydłużania ewakuacji).
- ☐ Obudowa aluminiowa z 5 letnią gwarancją.

2.3.5.7. Wymagania dla systemu wideodetekcji

1. System wideodetekcji powinien składać się z następujących elementów:
 - ☐ kamer w obudowach wyposażonych w odpowiednie uchwyty umieszczonych na konstrukcjach zgodnie z projektem,
 - ☐ modułów wideodetekcji (wideodetektorów) przetwarzających obraz z kamer umieszczonych w szafie sterownika sygnalizacji świetlnej,
 - ☐ przewodów zasilania kamer typu YKY 3*1,5 (1*1,0) prowadzonych pomiędzy sterownikiem sygnalizacji świetlnej a listwami zasilania w masztach sygnalizacyjnych oraz przewodów OWY 3*1,5 (3*1,0) prowadzonych pomiędzy listwami zasilania w masztach a każdą z kamer,
 - ☐ przewodów transmisji obrazu typu XzWDXpek 75-1,5/5,0 prowadzonych pomiędzy sterownikiem sygnalizacji świetlnej a każdą z kamer.
2. Obudowy kamer powinny posiadać stopień ochrony co najmniej IP65 i być wyposażone w grzałki z termostatami.
3. Do detekcji pojazdów należy zastosować kamery kolorowe PAL 625 linii o wysokiej czułości z przełączaniem dzień/noc.
4. Kamery powinny być wyposażone w obiektywy o regulowanej ogniskowej umożliwiające precyzyjne ustawienie na obiekcie optymalnej ostrości pola widzenia kamery dla określonych przez projekt stref detekcji (wymagana regulacja AUTO-IRYS).
5. Wideodetektory powinny być umieszczone w sterowniku sygnalizacji świetlnej, który należy wyposażyć w moduły transmisji danych.
6. Każdy z wideodetektorów powinien umożliwiać zdefiniowanie minimum 25 stref detekcji wirtualnej dla jednej kamery. Wideodetektor powinien umożliwiać programowe deklarowanie na wynikach detekcji dla poszczególnych stref funkcji logicznych OR, AND, NAND, MzN oraz operacji filtracji i wydłużania zgłoszeń obecności pojazdów.
7. Strefy detekcji wirtualnej powinny mieć możliwość eliminowania wzbudzeń od poruszających się cieni. Możliwe powinno być programowanie na wideodetektorze dla poszczególnych stref detekcji wirtualnej
 - ☐ identyfikacji pojazdów kierunku poruszających się zgodnie z kierunkiem ruchu,
 - ☐ identyfikacji pojazdów poruszających się przeciwnie do kierunku ruchu,

- ☐ obecności pojazdów w strefie,
- ☐ detekcji pojazdów stojących.
- 8. Ilość wyjść transmisji równoległej wyprowadzonych z jednego wideodetektora powinna wynosić minimum 8.
- 9. System wideodetekcji (wideodetektor + kamera) powinien umożliwiać detekcję pojazdów do odległości minimum 120m od kamery.
- 10. Wideodetektor powinien umożliwiać przesłanie do sterownika sygnalizacji świetlnej informacji o złej widoczności uniemożliwiającej prawidłową detekcję pojazdów.
- 11. Wideodetektor powinien umożliwiać podgląd obrazów przesyłanych przez kamerę w czasie rzeczywistym.
- 12. System wideodetekcji powinien posiadać możliwość rozbudowy o wideoserwer w celu przesyłania obrazu z kamer do centrum monitorowania.

System wideodetekcji powinien posiadać możliwość zdalnej zmiany parametrów.

3. SPRZĘT

3.1. Ogólne wymagania dotyczące sprzętu

Ogólne wymagania dotyczące sprzętu podano w SST D-M-00.00.00 „Wymagania ogólne” pkt 3.

3.2. Sprzęt do wykonania sygnalizacji świetlnej

Wykonawca przystępujący do wykonania sygnalizacji świetlnej winien wykazywać się możliwością korzystania z następujących maszyn i sprzętu gwarantujących właściwą jakość robót:

- ☐ żurawia samochodowego,
- ☐ samochodu specjalnego z platformą i balkonem,
- ☐ spawarki transformatorowej do 500 A,
- ☐ zagęszczarki wibracyjnej spalinowej 70 m³/ h,
- ☐ sprężarki,
- ☐ koparki jednoznaczyniowej.

4. TRANSPORT

4.1. Ogólne wymagania dotyczące transportu

Ogólne wymagania dotyczące transportu podano w SST D-M-00.00.00 „Wymagania ogólne” pkt 4.

4.2. Transport materiałów i elementów

Wykonawca przystępujący do wykonania sygnalizacji świetlnej winien wykazać się możliwością korzystania z następujących środków transportu:

- ☐ samochodu skrzyniowego,
- ☐ przyczepy dłuźycowej do samochodu,
- ☐ samochodu dostawczego,
- ☐ samochodu samowyładowczego,
- ☐ przyczepy do przewożenia kabli.

Na środkach transportu przewożone materiały i elementy powinny być zabezpieczone przed ich przemieszczaniem, układane zgodnie z warunkami transportu wydanymi przez wytwórcę dla poszczególnych elementów.

5. WYKONANIE ROBÓT

5.1. Ogólne zasady wykonania robót

Ogólne zasady wykonania robót podano w SST D-M-00.00.00 „Wymagania ogólne” pkt 5.

5.2. Wykopy pod fundamenty i kable

Przed przystąpieniem do wykonywania wykopów, Wykonawca ma obowiązek sprawdzenia zgodności rzędnych terenu z danymi w dokumentacji projektowej oraz oceny warunków gruntowych.

Metoda wykonywania robót ziemnych powinna być dobrana w zależności od głębokości wykopu, ukształtowania terenu oraz rodzaju gruntu. Pod fundamenty prefabrykowane zaleca się wykonywanie wykopów wąskoprzestrzennych ręcznie. Ich obudowa i zabezpieczenie przed osypaniem powinno odpowiadać wymaganiom BN-83/8836-02 .

Wykopy pod maszty typu MS należy wykonywać ręcznie, bez zabezpieczenia ścian bocznych, z zastosowaniem bezpiecznego nachylenia skarp.

Wykopy pod fundamenty prefabrykowane lub maszty powinny być wykonane bez naruszenia naturalnej struktury dna wykopu, zgodnie z PN-68/B-06050 .

Wykop rowka pod kanalizację powinien być zgodny z dokumentacją projektową. Wydobyty grunt powinien być składowany z jednej strony wykopu. Skarpy rowka powinny być wykonane w sposób zapewniający ich stateczność.

W celu zabezpieczenia wykopu przed zalaniem wodą z opadów atmosferycznych, należy powierzchnię terenu wyprofilować ze spadkiem umożliwiającym łatwy odpływ wody poza teren przylegający do wykopu.

Zasypanie fundamentu lub kanalizacji należy dokonać gruntem z wykopu, bez zanieczyszczeń (np. darniny, korzeni, odpadków). Zasypanie należy wykonać warstwami grubości od 15 do 20 cm i zagęszczać ubijakami ręcznymi. Wskaźnik zagęszczenia gruntu powinien wynosić 0,95 według BN-77/8931-12. Zagęszczenie należy wykonywać w taki sposób aby nie spowodować uszkodzeń fundamentu lub kabla.

Nadmiar gruntu z wykopu, pozostający po zasypaniu fundamentu lub kanalizacji, należy rozplantować w pobliżu lub odwieźć na miejsce wskazane w SST lub przez Inżyniera.

5.3. Montaż fundamentów prefabrykowanych

Nie dotyczy.

5.4. Montaż masztów typu MSW lub BS

Przed przystąpieniem do montażu masztu należy sprawdzić stan powierzchni stykowych elementów łączeniowych, oczyszczając je z brudu, lodu itp. oraz stan powłoki antykorozyjnej, którą w przypadku uszkodzenia podczas transportu, należy uzupełnić.

Maszt ustawiać należy przy pomocy dźwigu. Podczas podnoszenia masztu należy zwrócić uwagę, aby nie spowodować odkształcenia elementów lub ich zniszczenia.

Przed zdjęciem z haka, ustawiany maszt powinien być zabezpieczony przed upadkiem. Nakrętki śrub mocujących maszt powinny być dokręcane dwustopniowo i trwale zabezpieczone przed

odkręceniem. Odchyłka osi masztu od pionu nie może być większa od 0,001 wysokości masztu.

Po ustawieniu masztu należy przystąpić do montażu wysięgnika używając dźwigu i samochodu z platformą i balkonem. Po zamontowaniu wysięgników należy zamontować rygiel w przypadku BS

Po wykonaniu robót montażowych należy sprawdzić stan powierzchni malowanych i w przypadku miejscowych ubytków, uzupełnić powłokę malując zgodnie z wymaganiami zawartymi w

dokumentacji projektowej. Nie należy malować w temperaturze otoczenia niższej niż 5 ° C i wilgotności względnej powietrza przekraczającej 80%.

5.5. Montaż masztów typu MS

Masztzy typu MS należy ustawiać w wykopie głębokości 80 cm na płycie chodnikowej grubości 7 cm. Po wprowadzeniu kabli do rur, maszt należy zasypywać ziemią ubijając ją warstwami co 20 cm.

Należy wykonać wokół masztu umocnienie warstwą betonu - 0,1 m³. Warstwa ta po ubiciu powinna mieć grubość 15 cm, średnicę 0,5 m i znajdować się na głębokości 10 cm od powierzchni gruntu. Podziemna część masztu powinna być zabezpieczona antykorozyjnie farbą bitumiczną. Maszt należy ustawiać tak, by wnęka na głowice była od strony chodnika, a wychylenie jego od pionu nie przekraczało 0,001 wysokości masztu.

5.6. Montaż głowic masztowych

W masztach typu MS, MSW i BS głowice należy montować na konstrukcjach, w które wyposażone są wnęki. Montaż polega na ich przykręceniu śrubami.

Do zacisków, w które wyposażone są głowice, należy podłączyć wszystkie żyły kabli wchodzących i wychodzących z masztu oraz przewody odchodzące od sygnalizatorów i wykonać trwałe oznakowanie poszczególnych żył przy podejściu do zacisków.

Zestyki powinny być zabezpieczone przed erozją preparatem typu „Elektrosol” lub innym o podobnych właściwościach.

5.7. Montaż sygnalizatorów

Sygnalizatory należy montować do masztów przymocowanie do masztu za pomocą uchwytów dolnego i górnego za pomocą taśm stalowych niklowanych. Od zacisków głowic do wkładów LED znajdujących się w komorach sygnałowych należy poprowadzić przewody miedziane jednożyłowe z izolacją wzmocnioną o przekroju żyły nie mniejszym niż 1 mm².

Przewody powinny być zabezpieczone przed uszkodzeniami izolacji w trakcie ich przeciągania przez rury i podczas późniejszej eksploatacji, gdy narażone będą na tarcie o krawędzie wewnętrzne konstrukcji.

Sygnalizatory dla pojazdów umieszczone obok jezdni należy odchylić o kąt od 5 ° do 10 ° w stronę jezdni, natomiast sygnalizatory podwieszone nad jezdnią należy pochylić w kierunku nadjeżdżających pojazdów o kąt od 5 ° do 10 ° w stosunku do płaszczyzny prostopadłej do osi drogi, jak pokazano na rys. 1.

5.8. Układanie kabli

Kable należy układać w kanalizacji ułożonej w trasach wytyczonych przez służby geodezyjne. Układanie kabli powinno być zgodne z normą PN-76/E-05125 i BN-89/8984-17/03.

Kable powinny być układane w sposób wykluczający ich uszkodzenie przez zginanie, skręcanie, rozciąganie itp.

Temperatura otoczenia przy układaniu kabli nie powinna być mniejsza niż 0 ° C.

Kabel można zginać jedynie w przypadkach koniecznych, przy czym promień gięcia powinien być możliwie duży, jednak nie mniejszy niż 10-krotna zewnętrzna jego średnica.

Przy masztach i sterowniku pozostawić zapas eksploatacyjny kabla długości 1 m na każdym podejściu.

Kabel sygnalizacyjny powinien zapewniać jednostronne zasilanie każdego sygnalizatora, tworząc promień zaczynający się w sterowniku a kończący w maszcie.

Po ułożeniu należy pomierzyć rezystancję izolacji poszczególnych odcinków kabli energetycznych induktorem o napięciu nie mniejszym niż 2,5 kV, przy czym rezystancja nie może być mniejsza niż 20 Momów/m.

Kable pętli indukcyjnej układać w rowku wyciętym w nawierzchni wiążącej po cztery zwoje na jedną pętlę wg wytycznych załączanych do dokumentacji projektowej.

Zbliżenia i odległości kabla od innych instalacji podano w **tablicy 2.**

Tablica 2. Odległości kabla sygnalizacyjnego od innych urządzeń podziemnych

Lp.	Rodzaj urządzenia podziemnego	Najmniejsza dopuszczalna odległość w cm	
		pionowa przy skrzyżowaniu	pozioma przy zbliżeniu
1	Kable elektroenergetyczne na napięcie znamionowe sieci do 1 kV	25	10
2	Kable elektroenergetyczne na napięcie znamionowe sieci wyższe niż 1 kV	50	10
3	Kable telekomunikacyjne	50	50
4	Rurociągi wodociągowe, ściekowe, ciepne, gazowe z gazami niepalnymi	50 *)	50
5	Rurociągi z cieczami palnymi	50 *)	100
6	Rurociągi z gazami palnymi	wg PN-91/M-34501	
7	Części podziemne linii napowietrznych (ustój, podpora, odciążka)	-	80
8	Ściany budynków i inne budowle, np. tunele, kanały	-	50

*) Należy zastosować przepust kablowy.

5.9. Montaż sterownika

Montaż sterownika należy wykonać według instrukcji dostarczonej przez producenta, która powinna zawierać wskazówki wymienione w p. 5.10.

5.10. Wykonanie dodatkowej ochrony przeciwporażeniowej

System dodatkowej ochrony przeciwporażeniowej dla instalacji oświetleniowej, do czasu ukazania się nowych przepisów, może być stosowany jako zerowanie lub uziemienie ochronne.

Jest to uzależnione od istniejącego systemu zastosowanego w konkretnej sieci zasilającej szafę zasilającą – pomiarową, oraz od warunków technicznych przyłączenia wydanych przez Zakład Energetyczny.

5.10.1. Zerowanie.

Zerowanie polega na połączeniu części przewodzących dostępnych z uziemionym przewodem ochronnym PE lub ochronno – neutralnym PEN i powodującym w warunkach zakłóceń odłączenie zasilania.

Połączenia te należy wykonać przewodem miedzianym o przekroju nie mniejszym niż 1,5 mm².

Dodatkowo przy szafie pomiarowo – bezpiecznikowej, sterowniku i w najdalej od sterownika ustawionym maszcie, należy wykonać uziomy, których rezystancja nie powinna przekraczać 5 omów.

Zaleca się wykonywanie uziomu prętowego z użyciem prętów stalowych o 20 mm, nie krótszych niż 2,5 m, połączonych bednarką ocynkowaną 25 x 4 mm.

Uziom z zaciskami zerowymi znajdującymi się w szafach i masztach, łączyć przewodami uziomowymi o przekrojach nie mniejszych od przekroju uziomu poziomego.

5.10.2. Uziemienie

Uziemienie polega na połączeniu części przewodzących dostępnych z uziomami w sposób powodujący samoczynne odłączenie zasilania, w warunkach zakłóceń. Wykonywać uziom taśmowy, układając w jednym rowie z kanalizacją sterowniczą, bednarkę ocynkowaną 25 x 4 mm, która następnie powinna być wprowadzona do szaf, gdzie należy ją połączyć z zaciskami ochronnymi.

W przypadku masztów stalowych typu MS i MSW i BS, bednarkę należy połączyć z masztami za pomocą 2 śrub M 8. Połączenia te powinny znajdować się 20 cm nad ziemią i być zabezpieczone farbą bitumiczną.

Ewentualne łączenie odcinków bednarki należy wykonywać przez spawanie.

Bednarka w ziemi nie powinna być układana płycej niż 0,6 m i powinna być zasypana gruntem bez kamieni, żwiru i gruzu.

Od zacisków ochronnych do elementów przewodzących dostępnych, należy układać przewody miedziane o przekroju nie mniejszym niż 2,5 mm².

Przewody te powinny być chronione przed uszkodzeniami mechanicznymi.

6. KONTROLA JAKOŚCI ROBÓT

6.1. Ogólne zasady kontroli jakości robót

Ogólne zasady kontroli jakości robót podano w SST D-M-00.00.00 „Wymagania ogólne” pkt 6.

6.2. Wykopy pod fundamenty i kable

Lokalizacja, wymiary i zabezpieczenie ścian wykopu powinno być zgodne z SST.

Po zasypaniu fundamentów, ustojów lub kabli należy sprawdzić wskaźnik zagęszczenia gruntu wg p. 5.2 oraz sprawdzić sposób usunięcia nadmiaru gruntu z wykopu.

6.3. Fundamenty

Program badań powinien obejmować sprawdzenie kształtu i wymiarów, wyglądu zewnętrznego oraz wytrzymałości.

Parametry te powinny być zgodne z wymaganiami zawartymi w dokumentacji projektowej oraz wymaganiami PN-80/B-03322, PN-88/B-30000. Ponadto należy sprawdzić dokładność ustawienia w planie i rzędne posadowienia.

6.4. Maszty z sygnalizatorami

Elementy masztów powinny być zgodne z dokumentacją projektową i SST.

Maszty z sygnalizatorami po ich montażu, podlegają sprawdzeniu pod względem:

- ☐ dokładności ustawienia pionowego konstrukcji (zgodnie z p. 5.4 i 5.5),
- ☐ prawidłowości ustawienia wysięgnika lub bramy względem jezdni,
- ☐ prawidłowości ustawienia sygnalizatorów,
- ☐ jakości połączeń kabli i przewodów na głowicach masztowych i w komorach sygnalizatorów,
- ☐ jakości połączeń śrubowych masztów, wysięgników, konsol i sygnalizatorów,
- ☐ jakości montażu osłony głowicy,
- ☐ stanu antykorozyjnej powłoki ochronnej wszystkich elementów metalowych.

6.5. Linia kablowa

W czasie wykonywania i po zakończeniu robót kablowych należy przeprowadzić następujące pomiary:

- ☐ głębokości zakopania kanalizacji,
- ☐ rezystancji izolacji i ciągłości żył kabla.

- ☐ pomiary rezystancji pętli indukcyjnej i federa.
- ☐ pomiary oporności izolacji pętli indukcyjnej i federa

Ponadto należy sprawdzić wskaźnik zagęszczenia gruntu nad kablem (jak w p. 5.2) i rozplantowanie nadmiaru ziemi.

6.6. Sterownik

Po zamontowaniu sterownika na fundamencie, należy sprawdzić:

- ☐ jakość połączeń śrubowych pomiędzy fundamentem a konstrukcją,
- ☐ stan powłok antykorozyjnych,
- ☐ jakość połączeń kabli: zasilającego, sterowniczych i koordynacyjnego.

6.7. Instalacja przeciwporażeniowa

Podczas wykonywania uziomów taśmowych należy wykonać pomiar głębokości ułożenia bednarki oraz sprawdzić stan połączeń spawanych, a po jej zasypaniu, sprawdzić stopień zagęszczenia i rozplantowanie gruntu.

Po wykonaniu instalacji przeciwporażeniowej należy sprawdzić jakość połączeń przewodów ochronnych, wykonać pomiary rezystancji uziomów oraz pomierzyć (przy zerowaniu) impedancje pętli zwarciovych dla stwierdzenia skuteczności zerowania.

6.8. Sprawdzenie działania sygnalizacji

Przed włączeniem sygnalizacji do pracy cyklicznej należy dokonać sprawdzenia działania sygnalizacji przez:

- b) wyświetlanie sygnału żółtego migającego przez co najmniej jedną dobę,
- c) kontrolę poprawności działania następujących układów nadzorujących:
 - ☐ sygnałów czerwonych, co najmniej w grupach sygnałowych dla pojazdów,
 - ☐ kolizji sygnałów zielonych w grupach kolizyjnych,
 - ☐ długości cyklu i właściwych czasów realizacji programów sygnalizacyjnych,
 - ☐ napięcia zasilania,
 - ☐ pracy zdalnej.

Działanie układów nadzorujących: sygnały czerwone, kolizyjność sygnałów zielonych oraz długość cyklu, powinno natychmiast wprowadzać sterownik w tryb pracy awaryjnej w przypadku zadziałania układu wraz z zapamiętaniem rodzaju i miejsca awarii, kasowanym w momencie usunięcia przyczyny.

Układ nadzorujący napięcie zasilania powinien w przypadku stwierdzenia obniżenia napięcia poza dopuszczalną granicę, automatycznie przełączyć sterownik na zasilanie rezerwowe lub go wyłączyć.

Układ nadzorujący pracę zdalną sterownika powinien, w przypadku stwierdzenia przerwy w połączeniu ze sterownikiem koordynującym pracę, spowodować przejście nadzorowanego sterownika na pracę z programem indywidualnym.

Należy sprawdzić poprawność działania pętli indukcyjnych i przycisków dla pieszych.

6.9. Zasady postępowania z wadliwie wykonanymi elementami robót

Wszystkie materiały nie spełniające wymagań ustalonych w odpowiednich punktach SST zostaną przez Inżyniera odrzucone.

Wszystkie elementy robót, które wykazują odstępstwa od postanowień SST zostaną rozebrane i ponownie wykonane na koszt Wykonawcy.

7. OBMIAR ROBÓT

7.1. Ogólne zasady obmiaru robót

Ogólne zasady obmiaru robót podano w SST D-M-00.00.00 „Wymagania ogólne” pkt 7.

7.2. Jednostka obmiarowa

Jednostką obmiarową jest kompletna sygnalizacja świetlna na jednym skrzyżowaniu – 1 szt.

Obmiar robót polega na sprawdzeniu wykonania wszystkich elementów sygnalizacji świetlnej, po skontrolowaniu poprawności jego działania na całym skrzyżowaniu drogowym (ulicznym).

8. ODBIÓR ROBÓT

8.1. Ogólne zasady odbioru robót

Ogólne zasady odbioru robót podano w OST D-M-00.00.00 „Wymagania ogólne” pkt 8.

Roboty uznaje się za wykonane zgodnie z dokumentacją projektową, SST i wymaganiami Inżyniera, jeżeli wszystkie pomiary i badania z zachowaniem tolerancji wg pkt 6 dały wyniki pozytywne.

8.2. Odbiór robót zanikających i ulegających zakryciu

Odbiorowi robót zanikających i ulegających zakryciu podlegają:

- ☐ wykopy pod fundamenty i kanalizację,
- ☐ wykonanie fundamentów,
- ☐ wykonanie uziomów taśmowych.
- ☐ wykonanie pętli indukcyjnych

8.3. Dokumenty do odbioru końcowego robót

Do odbioru końcowego Wykonawca jest zobowiązany przygotować, oprócz dokumentów wymienionych w punkcie 8.5 SST D-M-00.00.00 „Wymagania ogólne”:

- ☐ geodezyjną dokumentację powykonawczą,
- ☐ protokoły z dokonanych pomiarów skuteczności zastosowanej ochrony przeciwporażeniowej,
- ☐ metrykę sygnalizacji, zawierającą podstawowe informacje o wykonanej sygnalizacji.

9. PODSTAWA PŁATNOŚCI

9.1. Ogólne ustalenia dotyczące podstawy płatności

Ogólne ustalenia dotyczące podstawy płatności podano w SST D-M-00.00.00 „Wymagania ogólne” pkt 9.

9.2. Cena jednostki obmiarowej

Cena 1 sztuki sygnalizacji świetlnej dla jednego skrzyżowania obejmuje:

- ☐ wyznaczenie robót w terenie,
- ☐ dostarczenie materiałów,
- ☐ wykopy pod fundamenty, kanalizację i studnie,
- ☐ wykonanie fundamentów,
- ☐ zasypanie fundamentów, kanalizacji i studni, zagęszczenie gruntu oraz rozplantowanie lub odwiezienie nadmiaru gruntu,
- ☐ wykonanie masztów z sygnalizatorami, przyciskami ekranami kontrastowymi, znakami F-11, sterownika i instalacji przeciwporażeniowej,
- ☐ wykonanie kanalizacji kablowej do kabli sygnalizacyjnych i koordynacyjnych.

- ☐ układanie kabli w kanalizacji,
- ☐ wykonanie pętli indukcyjnych,
- ☐ przeprowadzenie prób w celu sprawdzenia działania sygnalizacji,
- ☐ wykonanie inwentaryzacji przebiegu kabli pod ziemią,
- ☐ konserwacja urządzeń do chwili przekazania sygnalizacji Zamawiającemu.

10. PRZEPISY ZWIĄZANE

10.1. Normy

- | | |
|----------------------|--|
| 1. PN-80/B-03322 | Elektroenergetyczne linie napowietrzne. Fundamenty konstrukcji wsporczych |
| 2. PN-68/B-06050 | Roboty ziemne budowlane. Wymagania w zakresie wykonywania badań przy odbiorze |
| 3. PN-88/B-06250 | Beton zwykły |
| 4. PN-86/B-06712 | Kruszywa mineralne do betonu |
| 5. PN-85/B-23010 | Domieszki do betonu. Klasyfikacja i określenia |
| 6. PN-88/B-30000 | Cement portlandzki |
| 7. PN-88/B-32250 | Materiały budowlane. Woda do betonów i zapraw |
| 8. PN-81/C-89203 | Kształtki z nieplastifikowanego polichlorku winylu |
| 9. PN-80/C-89205 | Rury z nieplastifikowanego polichlorku winylu |
| 10. PN-75/E-05100 | Elektroenergetyczne linie napowietrzne. Projektowanie i budowa |
| 11. PN-76/E-05125 | Elektroenergetyczne linie kablowe. Projektowanie i budowa |
| 12. PN-91/E-05160/01 | Rozdzielnice i sterownice niskonapięciowe. Wymagania dotyczące zestawów badanych w pełnym i niepełnym zakresie badań typu |
| 13. PN-83/E-06230 | Żarówki. Ogólne wymagania i badania |
| 14. PN-93/E-90401 | Kable elektroenergetyczne i sygnalizacyjne o izolacji i powłoce polwinitowej na napięcie znamionowe nie przekraczające 6,6 kV. Kable elektroenergetyczne na napięcie znamionowe 0,6/1 kV |
| 15. PN93/E-90403 | Kable elektroenergetyczne i sygnalizacyjne o izolacji i powłoce polwinitowej na napięcie znamionowe nie przekraczające 6,6 kV. Kable sygnalizacyjne na napięcie znamionowe 0,6/1 kV |
| 16. PN-80/H-74219 | Rury stalowe bez szwu walcowane na gorąco ogólnego zastosowania |
| 17. PN-91/M-34501 | Gazociągi i instalacje gazownicze. Skrzyżowania gazociągów z przeszkodami terenowymi. Wymagania |
| 18. PN-86/O-79100 | Opakowania transportowe. Odporność na narażanie mechaniczne. Wymagania i badania |
| 19. PN-83/T-90331 | Telekomunikacyjne kable miejscowe z wiązkami czwórkowymi, pęczkowe o izolacji polietylenowej |
| 20. BN-68/6353-03 | Folia kalandrowana techniczna z uplastycznionego polichlorku winylu suspensyjnego |
| 21. BN-88/6731-08 | Cement. Transport i przechowywanie |
| 22. BN-87/6774-04 | Kruszywa mineralne do nawierzchni drogowych. Piasek |
| 23. BN-83/8836-02 | Przewody podziemne. Roboty ziemne. Wymagania i badania przy odbiorze |
| 24. BN-77/8931-12 | Oznaczenie wskaźnika zagęszczenia gruntu |
| 25. BN-72/8932-01 | Budowle drogowe i kolejowe. Roboty ziemne |
| 26. BN-89/8984-17/03 | Telekomunikacyjne sieci miejscowe. Linie kablowe. Ogólne wymagania i badania. |

10.2. Inne dokumenty

27. Rozporządzenie Ministra Infrastruktury z 03.07.2003r. w sprawie szczegółowych warunków technicznych dla znaków i sygnałów na drogach oraz urządzeń bezpieczeństwa ruchu drogowego i warunków ich umieszczania na drogach – Dz. U. Nr 220 poz. 2181.
28. Przepisy budowy urządzeń elektrycznych. Warszawa 1980 r.
29. Rozporządzenie Ministra Budownictwa i Przemysłu Materiałów Budowlanych w sprawie bezpieczeństwa i higieny pracy przy wykonywaniu robót budowlano-montażowych i rozbiórkowych. Dz.U. Nr 13 z dn. 10.04.1972 r.
30. Warunki Techniczne Wykonania i Odbioru Robót Budowlano-Montażowych - Część V. Instalacje elektryczne, 1973 r.
31. Rozporządzenie Ministra Przemysłu z dn. 26.11.1990 r. w sprawie warunków technicznych, jakim powinny odpowiadać urządzenia elektroenergetyczne w zakresie ochrony przeciwporażeniowej. Dz.U. Nr 81 z dn. 26.11.1990 r.
32. Instrukcja zabezpieczeń przed korozją konstrukcji betonowych, nr 240 wyd. przez ITB w 1982 r.