

OCHRONA OD PORAŻEŃ
ZGODNIE Z NORMĄ PN-IEC
60364-4-41/2000
SZYBKE SAMOCZYNNIE
WYŁĄCZENIE ZASILANIA

OCHRONA OD PORAŻEŃ ZGODNIE Z NORMĄ
PN-IEC 60364-4-41/2000
SZYBKE SAMOCZYNNIE WYŁĄCZENIE
ZASILANIA

WP P/17/039966

KARTA REJESTRACYJNA MAPY DO CELÓW PROJEKTOWYCH

ARKUSZ 1 (11)

Nazwa miejscowości: Kurozwęz-Zęgrze Pomorskie
Nazwa i identyfikator gminy: Świeszyno, 320908_2,
Nazwa i identyfikator obrębu: Nr 0077, 0076

Usługi Geodezyjno-Kartograficzne

GEO-NEO

Robert Woźniak

Konikowo 77; 76-024 Świeszyno
www.geo-neo.pl, geo-neo@wp.pl

SKALA 1 : 500

Układ współrzędnych: 2000

Poziom odniesienia wysokości: Kronsztad '86

Mapę do celów projektowych sporządzono przy wykorzystaniu

1. mapy zasadniczej w skali 1: 500

2. wyników pomiarów obiektów nieobjętych bazami danych,

wskazanych przez projektanta lub inwestora

3. opracowań planistycznych oraz projektów budowlanych i innych

dokumentów objętych pozwoleniem na budowę, przechowywanych

przez organy administracji architektoniczno-budowlanej

dotyczących terenu projektowanej inwestycji lub terenów sąsiednich

oznaczenie kancelaryjne zgłoszenia pracy geodezyjnej
GK.6640.3919.2016

Granice i nr działek ewidencyjnych według danych
PODGİK w Koszalinie z dnia: 19.12.2017

Informacje dotyczące typu nośnika oraz zawartości nośnika z danymi cyfrowymi:

Nazwa pliku	Wielkość	Data utworzenia
GK.6640.3919.2016	23 589 KB dxf	27.12.2017r.

Informacje dodatkowe:

1. Zakres pomiaru: ————

2. Redakcja znaków zgodna z rozp. Ministra

Administracji i Cyfryzacji z dnia 2 listopada 2015 r.

3. Mapa do celów projektowych została wykonana

bez ustalenia obciążeń służebnościami gruntowymi

ujawnionymi w księgach wieczystych

4. Wszystkie trwałe obiekty podlegają wytyczeniu przez

jednostkę wykonawstwa geodezyjnego

5. Nie wyklucza się istnienia w terenie również uzbrojenia,

o którym brak było informacji branżowych i nie zostało

odnalezione w czasie inwentaryzacji geodezyjnej

6. Służebności nie ustalano.

7. W zakresie opracowania znajdują się punkty osnowy

geodezyjnej podlegające ochronie: 1000-1007;

1018 (pionowa); 1053-1061, 1065-1079, 1202-1210

1193 (pozioma)

Aktualność mapy: 27.12.2017r.

Identyfikator:

Rejestracja:

Kierownik roboty: inż. Robert Woźniak nr upr. 18561/1,2

