

PRZEDMIAR ROBÓT

Nazwa nadana zamówieniu przez zamawiającego : Przebudowa ulicy M. Kopernika w Przasnyszu

Zakres inwestycji w granicach robót obejmuje:

- odc.1- do ul. Żeromskiego , od km 0+000 do km 0+057,75 = 57,75m
 - odc. 2 – pomiędzy ulicami Żeromskiego i Starzyńskiego , od km 0+066,75 do km 0,178,05= 111,30m.
- Długość łączna 169,05**

Lokalizacja : Przasnysz , powiat przasnyski, województwo mazowieckie.

Branża : drogowa

Nazwy i kody ze wspólnego Słownika Zamówień

CPV 45 23 31 20 - 6 Roboty w zakresie budowy dróg

- grupa robót 452
- klasa robót 4523
- kategoria robót 45233

Zamawiający: Miasto Przasnysz

adres siedziby: ul. J. Kilińskiego 2
06-300 Przasnysz

Nazwa i adres podmiotu opracowującego przedmiar robót:

AS Projekt Agnieszka Kowalczyk - Suwara
04-690 Warszawa, ul. Mydlarska 55

Imię i nazwisko osoby opracowującej przedmiar robót: Krystyna Suwara

Data opracowania przedmiaru robót : 20.08.2022r.

.....
Podpis osoby opracowującej przedmiar

OPIS TECHNICZNY do przedmiaru robót
(krótka charakterystyka robót.)

Przedmiar robót opracowano na podstawie **Rozporządzenia Ministra Rozwoju i Technologii z dnia 20 grudnia 2021r.** w sprawie szczegółowego zakresu i formy dokumentacji projektowej specyfikacji technicznych wykonania i odbioru robót budowlanych oraz programu funkcjonalno -użytkowego / **Dz. U. 2021r. poz. 2454/**

Roboty budowlane objęte niniejszym opracowaniem dotyczą przebudowy ulicy Kopernika w Przasnyszu składającej się z dwóch odcinków o łącznej długości ok. **169,05 m**

Zakres inwestycji w granicach robót obejmuje:

- odc.1- do ul. Żeromskiego , od km 0+000 do km 0+057,75 = 57,75m
- odc. 2 – pomiędzy ulicami Żeromskiego i Starzyńskiego , od km 0+066,75 do km 0,178,05= 111,30m.

Lokalizacja robót: Projektowana inwestycja realizowana jest na terenie miasta Przasnysz w województwie mazowieckim.

Inwestor: Inwestorem jest Burmistrz Miasta Przasnysz.

Zakres przebudowy ulicy

Ulica Kopernika stanowi dojazd do nieruchomości zabudowanych gęsto niską zabudową jednorodzinną. Jest włączona na skrzyżowaniach do ulic zbiorczych (Żeromskiego i Starzyńskiego). Na początkowym odcinku do ul. Żeromskiego jest bez przejazdu.

Ulica Kopernika usytuowana jest w pasie drogowym o szerokości 6,0 m. Nawierzchnia asfaltowa istnieje na całej szerokości pasa drogowego i jest spękana i mocno zdeformowana. W ulicy zlokalizowane są sieci uzbrojenia terenu, takie jak kanalizacja sanitarna, sieć wodociągowa i napowietrzna linia energetyczna. Celem przebudowy jest poprawa komfortu jazdy i bezpieczeństwa ruchu. Przebudowa będzie realizowana w granicach istniejących działek pasa drogowego i obejmuje wymianę nawierzchni jezdni .

W projekcie przewidziano rozebranie istniejącej nawierzchni asfaltowej i ułożenie nowej nawierzchni z betonowej kostki brukowej, przy czym jezdni o szerokości 4 m wykonana będzie z kostki grafitowej a opaski na pozostałej szerokości pasa drogowego z kostki koloru szarego .

Odwodnienie następuje poprzez spadki poprzeczne i podłużne, w tym ściek uformowany z kostki brukowej w środku jezdni. Ściekiem woda odprowadzana jest do kanalizacji deszczowej w ul. Żeromskiego

W zakres prac wchodzi również oznakowanie i wymiana pokryw na studniach kanalizacyjnych oraz regulacja pionowa urządzeń na sieciach uzbrojenia terenu , z dostosowaniem ich do poziomu nowej nawierzchni .

Podstawowe parametry techniczne

- klasa techniczna – D,
- prędkość projektowa – 40 km/h,
- jezdni o szerokości 4,00 m, + opaski o szer. 0,55-1,45 m,
- kategoria ruchu KR-I

Konstrukcja nawierzchni jezdni :

- betonowa kostka brukowa o grub. 8 cm,
- podsypka cementowo-piaskowa 1:4 o grub. 3 cm,
- podbudowa z mieszanki kruszywa łamanego niezwiązanego 0-31,5 mm (grub. 20 cm
- podsypka piaskowa o grub. 10 cm.

SPIS DZIAŁÓW PRZEDMIARU ROBÓT

Nr działu	kod CPV	Nazwa wg Wspólnego Słownika Zamówień	Opis działu
1	45111200-0	Roboty w zakresie przygotowania terenu pod budowę	Roboty przygotowawcze i rozbiórkowe
2	45233252-0	Roboty w zakresie nawierzchni ulic	Podbudowa i nawierzchnia jezdni
3	45233290-8	Instalowanie znaków drogowych	Oznakowanie
4	45232000-2	Roboty pomocnicze w zakresie rurociągów i kabli	Regulacje urządzeń