Checklist Autoprotezione

D	ata			/izio d'al el. Cmov		0512250854
St	tazione/tratta/km					
D	istanza d'approd	ccio				
	mpo di sgombero: ermine di sicurezza:	6 sec. 12 sec.	8 sec 14 sec	-	10 sec. 16 sec.)	
_	≤40 km/h	130 m	160 r	n	190 m	
<u> </u>	≤60 km/h	200 m	240 r	n	270 m	Spostarsi
<u> </u>	≤80 km/h	270 m	320 r	n	360 m	sui binari
≤	100 km/h	340 m	390 r	n	450 m	
≤	120 km/h	400 m	470 r	n	540 m	Lavori
≤	160 km/h	540 m	630 r	n	720 m	sui binari
	postarsi sui bina					
1	Ci sono zone crit	tiche su ques	sta tratta?			Sì NO
2	Osservo sempre	e completan	nente le di	stanze d	'approccio	
3	Lo spazio di fuga qualsiasi momen		conosciut	o in		
4	lo stesso, con il della zona di avv					
5	Distanza dal bina	ario in eserciz	zio, in occa	asione di	lavori	
				>1.5m ((con sbarr.)	>3m
La	avori sui binari (solo APL)				
	Misure d'esercizi	io Deterr	ninare la d amento de		di corsa legli scamb	i
7	Lo spazio di fuga	a è definito e	conosciut	0		Sì
	Osservo sempre				'approccio	Sì
	Lavoro al di fuori					<u> </u>
-	impianti elettrici				J	Sì NO
	Se NO, ci si è riv	olti ad una p	ersona esi	perta?		Sì
	-,					<u> </u>
Р	ersona 1		APL	APS	Firma	
Р	ersona 2 Prim	a istruzione	APL	APS	Firma	

Unicamente autorizzato per l'autoprotezione lavori

2	chiest	Richiesta di sbarramento	N° tel. Cmov:	Smov:				Motivo:		
7	Richie	1 Richiesta al Cmov dell'introduzione dello sbarramento	zione del	lo sbar	ram	ento				
		Luogo (stazione / tratta)	a)	Bin	ario	Binario / scambio	oidr	Durata da / fino a	\oplus	Visto
Ø								/		
q								/		
2)	Smov conferma introduzione sbarramento	sbarrame	nto	3 ⊿	unuu	d ib oi	3 Annuncio di percorribilità al Cmov	,	
	0	Nome Cmov		Visto		(1)		Nome Cmov		Visto
В					В					
q					q					
۵	əfinizid	Definizione direzione di corsa Nº tel. Cmov:	sa N° tel	. Cmo	ļ.,			Motivo:		
_	Richie	1 Richiesta al Cmov della direzione di corsa definita	one di co	rsa def	finita					
		da	sult	sul binario				а	\oplus	Visto
В		①				仓				
q		仓				Û				
2	Cmov	Cmov conferma l'assicuramento	otr.		გ გ	nnunc efinizi	io della	Annuncio della soppressione della definizione di direzione di corsa	es .	
	\oplus	Nome Cmov		Visto		\oplus		Nome Cmov		Visto
Ø					σ					
q					Q					