



BANSTANDARD I GÖTEBORG, KONSTRUKTION		
Kapitel K 1.1 SPÅR, Spårgeometri	Utgåva	Sida 1 (2)
Avsnitt K 1.1.9 Spårlägestoleranser, vignol	Datum 2014-10-15	Senaste ändring
Upprättad av Håkan Karlén	Fastställd av Susanne Hultgren	

1. ALLMÄNT

För att uppnå ett optimalt spårläge gällande komfort och underhåll gäller följande toleranser vid nytt eller justerat spår. Toleranserna omfattar mät- och byggtoleranser. Spårläget ska för att godkännas, uppvisa en jämn och fin spårföring vid en okulärbesiktning.

OBS! Spåret ska uppfylla kraven Teknisk Handbok, Utrymmesbehov för spårväg

2. TOLERANSER

2.1 Sidoläge

2.1.1 Nybyggnad och renovering

Avvikelsen från konstruerad linje får uppgå till ± 30 mm.

Pilhöjdsavvikelsen från avvikelsemedelvärdet mitt emellan två punkter på ett inbördes avstånd av 20 m får uppgå till ± 7 mm. Se beräkningsmodell nedan.

2.2 Höjdläge

2.2.1 Nybyggnad och renovering

Avvikelser från konstruerad höjdprofil får uppgå till ± 30 mm. Utnyttjande av maximal tolerans får inte innebära att kontaktledningens minimihöjd underskrids.

Pilhöjdsavvikelsen från avvikelsemedelvärdet mitt emellan två punkter på ett inbördes avstånd av 20 m får uppgå till ± 7 mm. Se beräkningsmodell nedan.

Inbördes avvikelse på spårets båda räler får uppgå till **max 2 mm**.



Avsnitt K 1.1.9 Spårlägestoleranser, vignol	Utgåva	Sida 2 (2)
--	--------	---------------

3. BERÄKNINGSMODELL FÖR PILHÖJDS- AVVIKELSEN

Sektion i m	Avvikelse från ut- sättnings- värdet	Avvikelsemedel- värde
0/010	X_0	
0/020	X_1	
0/030	X_2	
0/040	X_3	
0/050	X_4	

$$Y_1 = \frac{X_0 + X_2}{2} ; Y_2 = \frac{X_1 + X_3}{2} ; Y_3 = \frac{X_2 + X_4}{2} ; \text{ osv.}$$

Pilhöjdsavvikelsen ($X_1 - Y_1$) ; ($X_2 - Y_2$) ; ($X_3 - Y_3$) osv. får uppgå till $\pm 7 \text{ mm}$.

4. DOKUMENTATION

Inmätningen ska redovisas i mm enligt nedanstående tabell på papperskopia och en excelfil.

Sektion	Vänster		Höger		Plan ¹		
	Avvägd höjd	Konstruerad höjd	Avvägd höjd	Konstruerad höjd	Diff. i rakspår	Sektion	Diff. i kurva ²
0/000						0/005	
0/010						0/015	
0/020						0/025	
0/030						0/035	
0/040						0/045	
0/050						0/055	
0/060						0/065	
osv.						osv.	

¹ Planläget ska redovisas som differensen mellan verkligt och konstruerat läge.

² Denna kolumn används vid $R < 400 \text{ m}$, samt vid växlar.