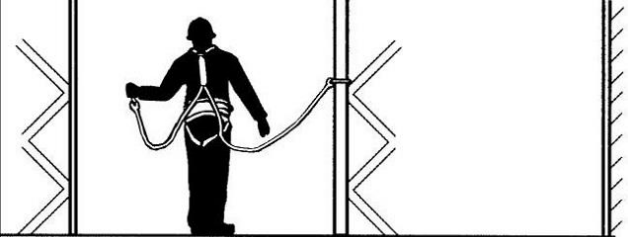
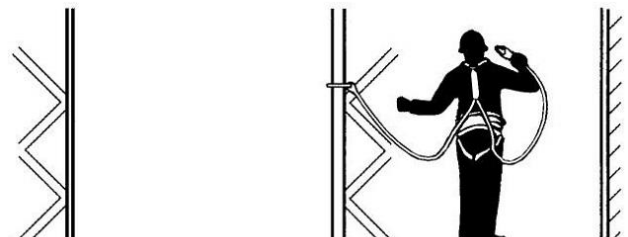
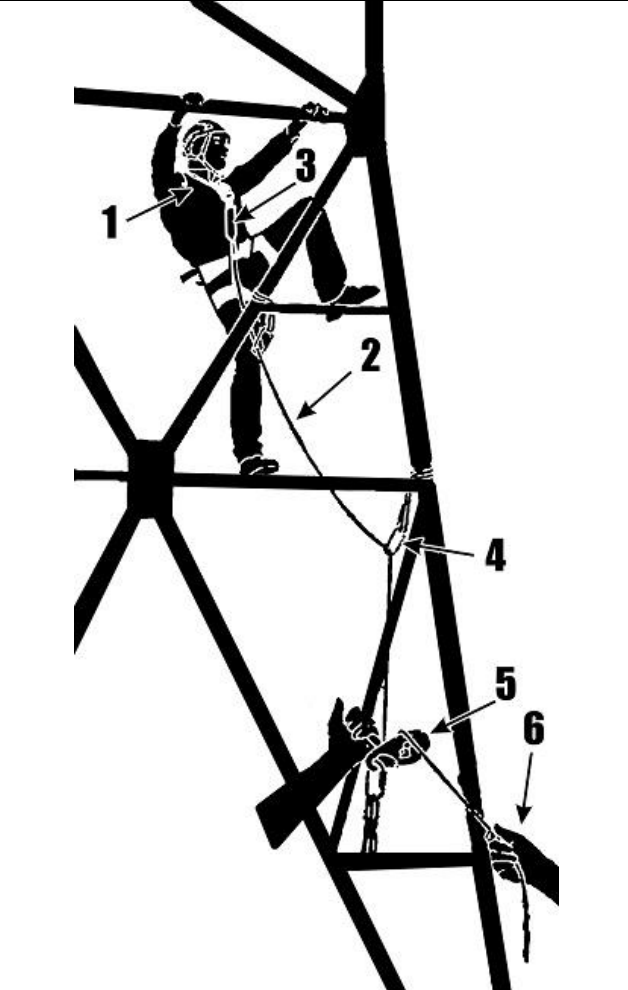


**Системы обеспечения безопасности работника
при перемещении по конструкциям**

№ п/п	Графическая схема	Описание графической схемы
1		<p>Работник обязан осуществлять присоединение карабина за несущие конструкции, обеспечивая свою безопасность за счет непрерывности самостраховки при перемещении (подъеме или спуске) по конструкциям на высоте в случаях, когда невозможно организовать страховочную систему.</p> <p>Обозначения на схеме:</p> <ul style="list-style-type: none"> 1 – страховочная привязь; 2 – стропы самостраховки; 3 – амортизатор; 4 – соединитель (карабин), который позволяет работнику присоединять страховочную систему для того, чтобы соединить себя прямо или косвенно с опорой. Конструкция карабина должна исключать случайное открытие, а также исключать защемление и травмирование рук при работе с ним.
2.1		<p>Работник обязан осуществлять присоединение карабина за несущие конструкции, обеспечивая свою безопасность за счет непрерывности самостраховки при горизонтальном перемещении по конструкциям на высоте в случаях, когда невозможно организовать страховочную систему.</p>
2.2		<p>Обозначения на схеме:</p> <ul style="list-style-type: none"> 1 – страховочная привязь; 2 – стропы самостраховки; 3 – амортизатор; 4 – соединитель (карабин).

№ п/п	Графическая схема	Описание графической схемы
2.3		
2.4		
3		<p>Работник обязан осуществлять организацию временных анкерных точек с фактором падения не более 1 (схема 1 приложения № 10), при перемещении по конструкциям и высотным объектам с обеспечением своей безопасности вторым работником (страхующим).</p> <p>Обозначения на схеме:</p> <ul style="list-style-type: none"> 1 – страховочная привязь; 2 – страхующий канат; 3 – амортизатор; 4 – соединитель (карабин); 5 – устройство, приводимое в действие вручную и создающее трение, которое позволяет страхующему совершать управляемое перемещение страхующего каната и остановку “без рук” в любом месте на страхующем канате; 6 – защита рук страхующего.