

Zemes nogruvumi

1. Preventīvie pasākumi

Apdraudējuma identifikācija

Infrastruktūras bojājumi, ēku bojājumi un sabrukumi, cilvēku dzīvības apdraudējums, cilvēku iesprostošana zem sagruvušajām ēkām

Vēsturiskie dati

Zemes nogruvums Abavas senlejā 2013. gadā

Prognozējamība

Risks nav prognozējams

Riska līmenis

Vidējs risks (vidēji iespējams un vidēji nozīmīgs)

Riska samazināšanas pasākumi

Nav nepieciešami

Riska uzraudzība

Vizuāla bīstamāko vietu apsekošana pēc lielām lietavām

Riska ziņošana

Pagastu pārvaldnieki fiksē visus nogruvuma vai to draudu gadījumus un ziņo ikgadējā CAK sanāksmē par risku pārvaldību

Nepieciešamie resursi riska pārvaldībai

- Buldozers
- Ekskavators
- Traktors ar piekabi
- Pašizkrāvējs
- Celtnis
- Nostiprinošie materiāli (akmeņi, betona bloki, metāla riev sienas, kokmateriāli)

2. Gatavības pasākumi

Nr.	Rīcība	Izpildītāji
1.	Resursu nodrošināšana	CAK priekšsēdētājs
1.1.	Pašvaldības tehnikas iegāde	Pārvalžu vadītāji
1.2.	Operatīvo dienestu tehnika	Dienestu vadība
1.3.	Līgumu slēgšana par nepieciešamās tehnikas piesaisti avārijas situācijās	CAK
2.	Pašvaldības tehnikas uzturēšana	Pārvalžu vadītāji

3. Reaģēšanas rīcību algoritms

Soļi	CAK darbības	Izpildītāji
1.	Informācijas saņemšana no VUGD un/vai pašvaldības policijas par zemes nogrurvuma vietu, tā radītajām sekām un uzsāktajiem glābšanas darbiem	VUGD, PP
2.	Periodiski pieprasa informācijas aktualizāciju	CAK
3.	Zemes nogrurvuma radīto apdraudējumu apzināšana	CAK
4.	Lēmumu pieņemšana par apdraudētās zonas norobežošanu un cilvēku un transporta kustības organizēšanu	CAK
5.	Apdraudētās zonas norobežošana	Pašvaldības policija
6.	Transporta kustības organizēšana	VP
7.	Lēmumu pieņemšana par cilvēku evakuācijas nepieciešamību	CAK
8.	Cilvēku evakuācijas veikšana*	
9.	Lēmumu pieņemšana par atbildīgo pašvaldības un valsts institūciju piesaisti zemes nostiprināšanas darbu veikšanai	CAK
10.	Pieejamās tehnikas piesaiste	CAK
11.	Zemes nostiprināšanas darbu veikšana	
12.	Zemes nostiprināšanas darbu veikšanas koordinācija	CAK

*Evakuācijas algoritms aprakstīts CA plānā