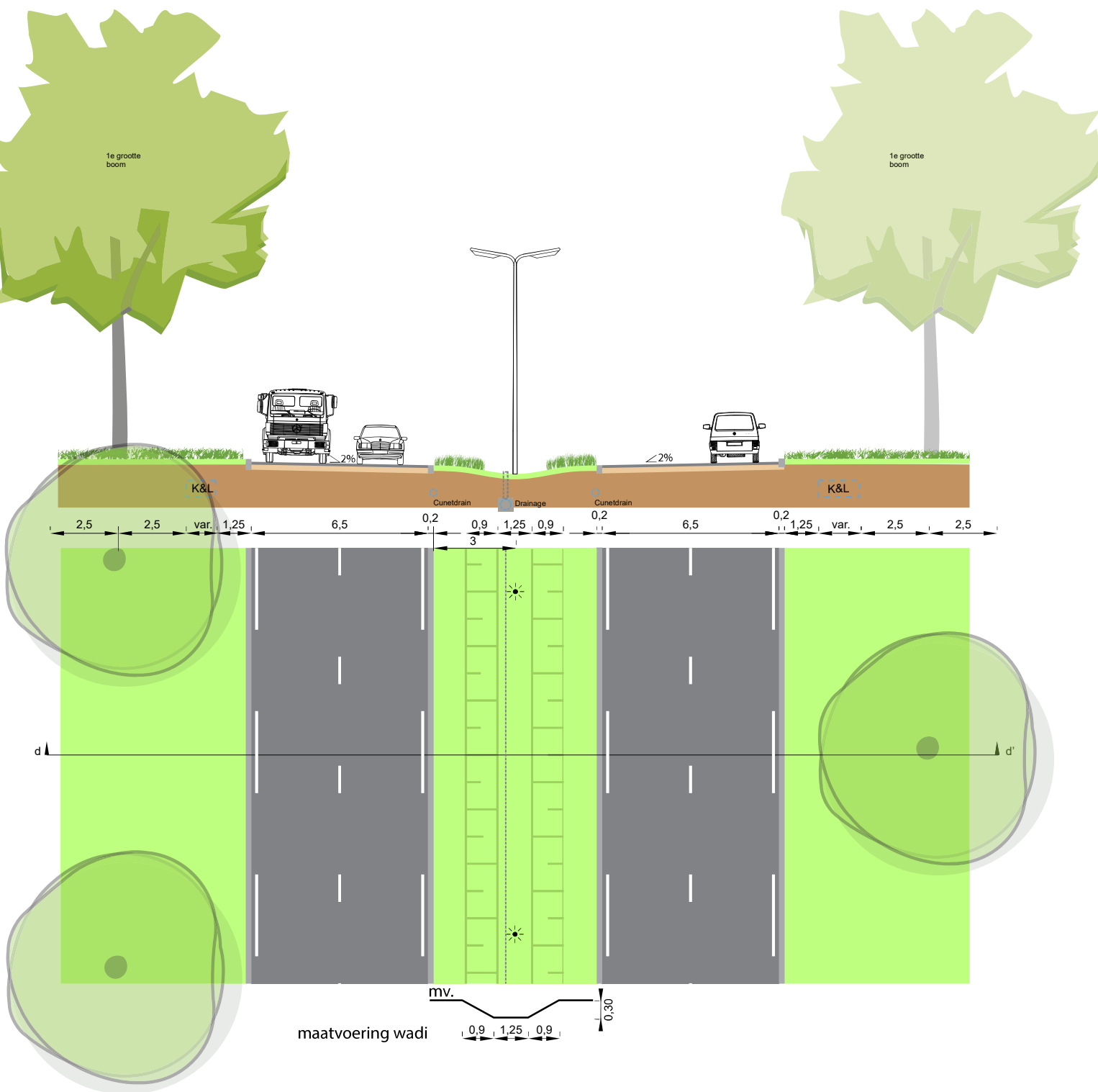


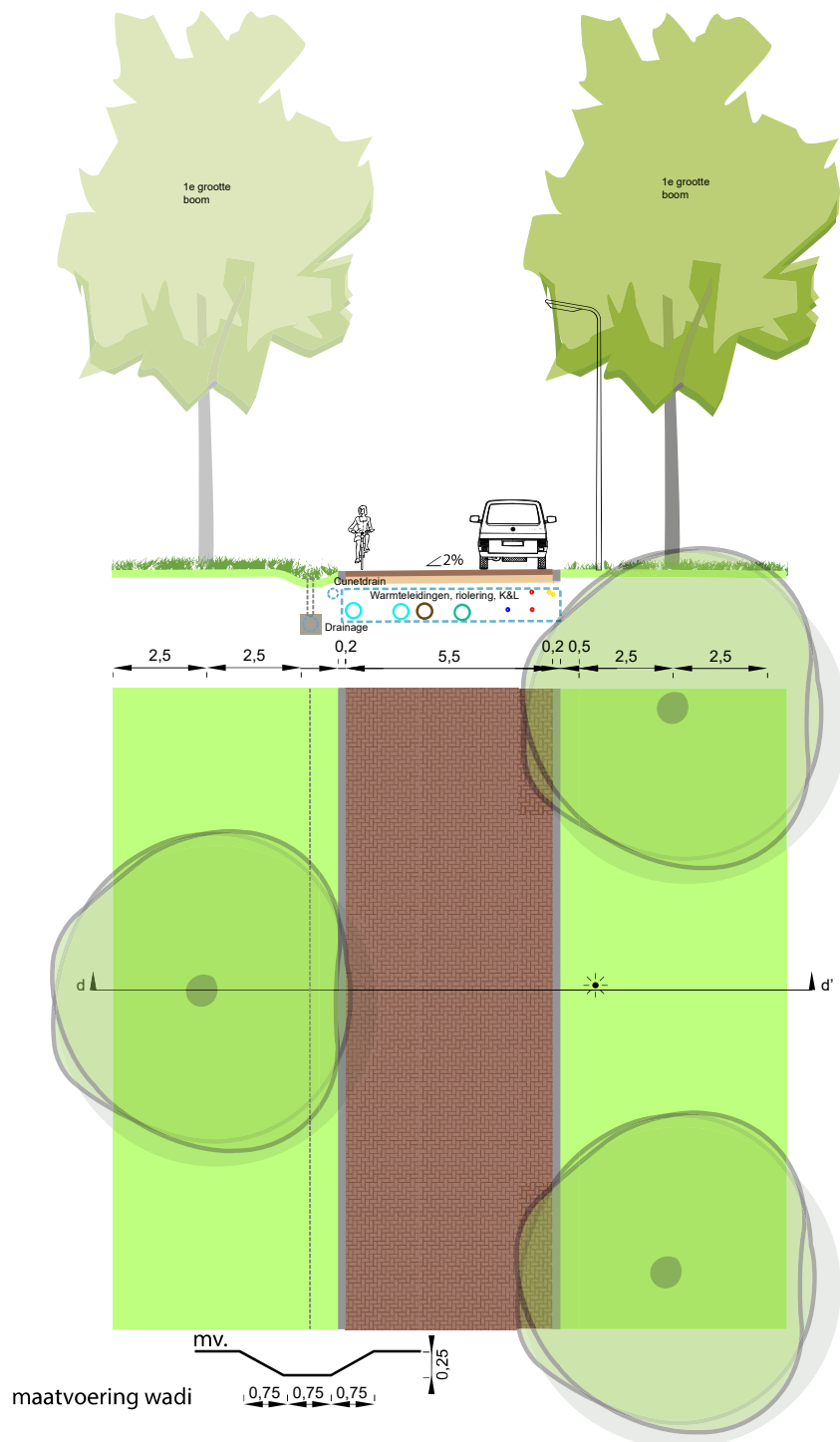
Dreef



Voorwaarden:

- Indien primair net (breedte van 0,75 - 1m):
 - Eén bomenrij naar de middenberm
 - K&L in linker of rechter berm
 - Verlichting aan beide zijden

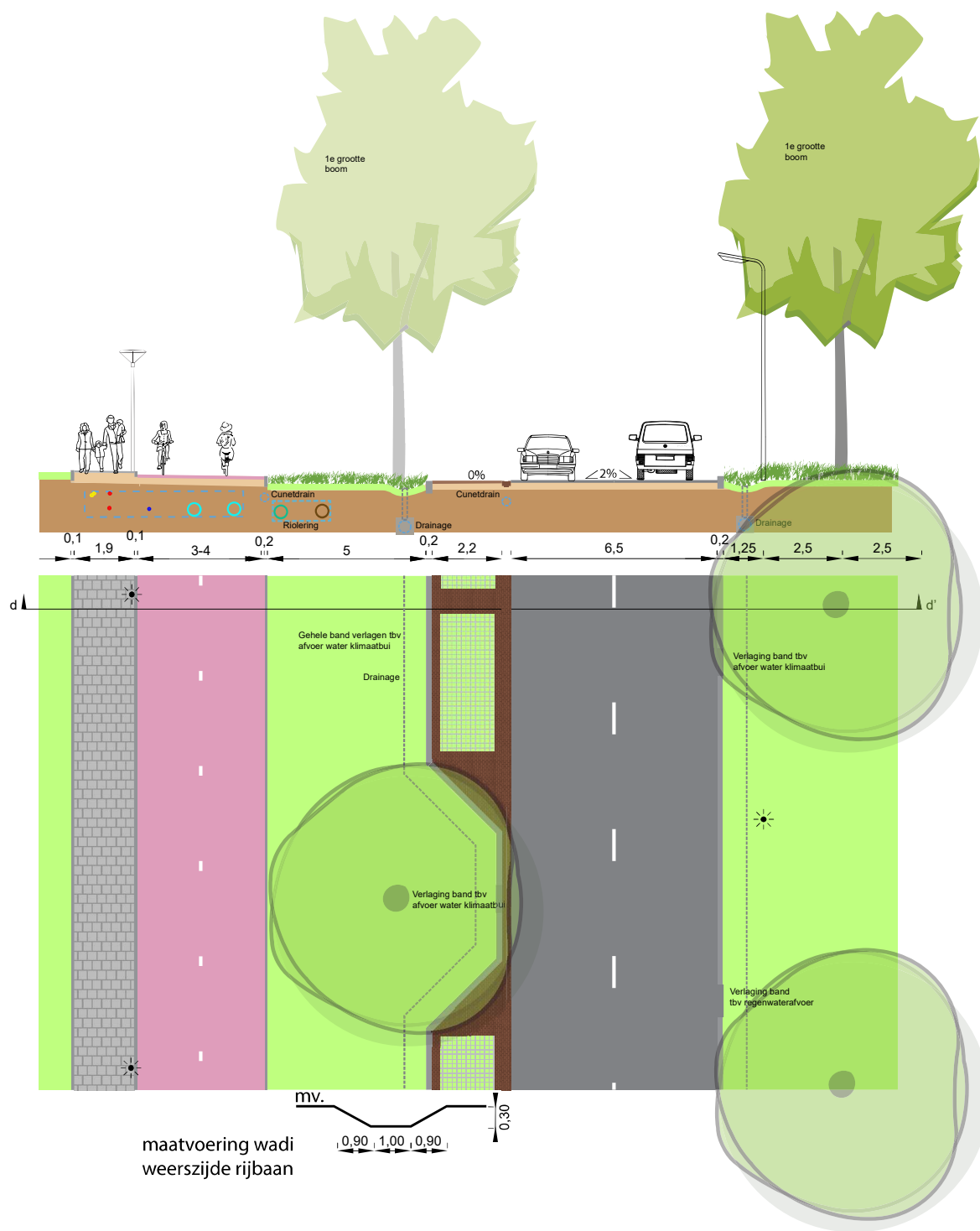
Wijkontsluiting 1x1



Voorwaarden:

- Indien asfalt, dan K&L in de berm
- Indien ruimtegebrek; dan één bomenrij, ook bij K&L in de berm
- DWA en HWA riolering alleen nodig bij aangrenzende woningen

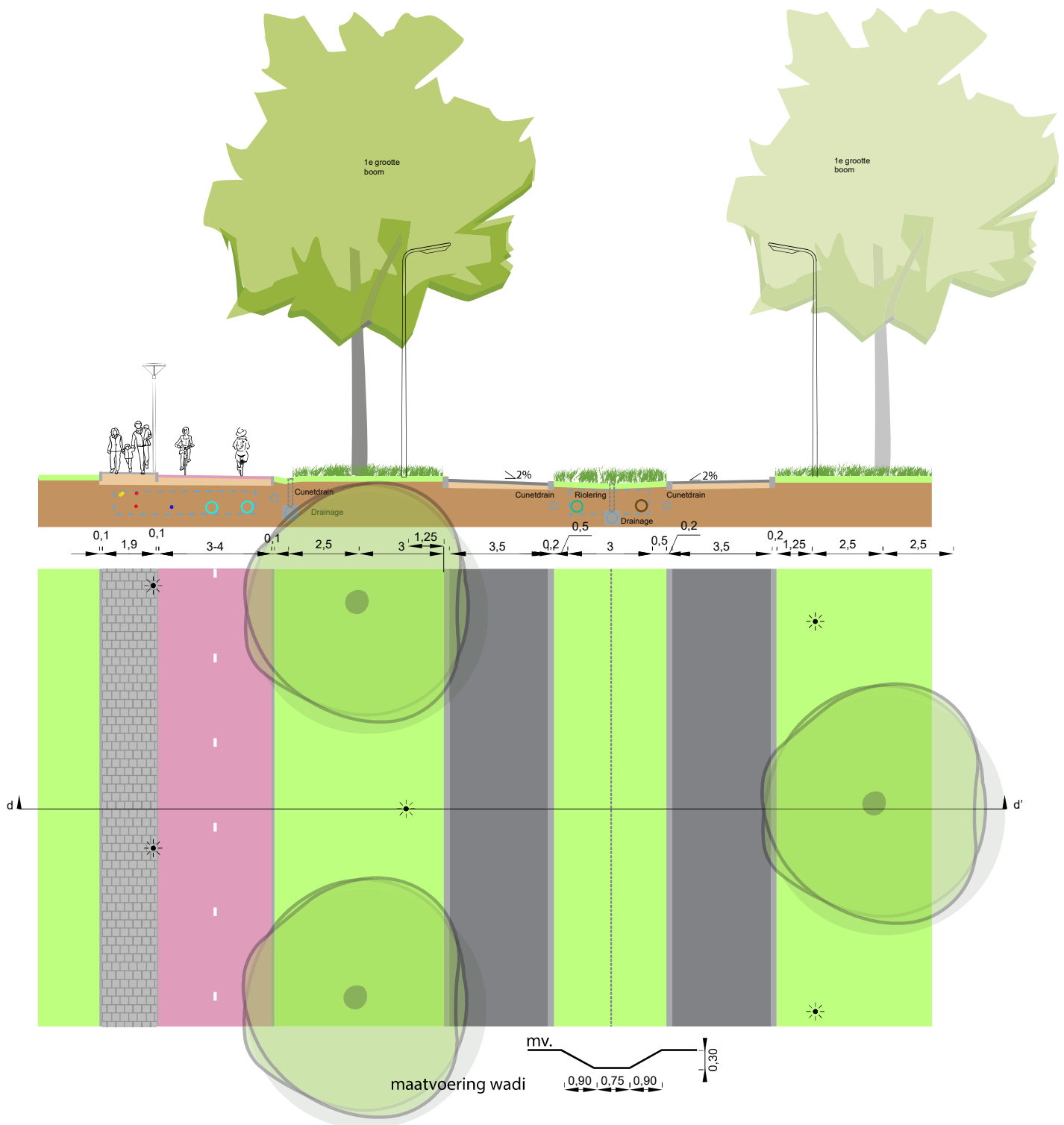
Wijkontsluiting 1x2



Voorwaarden:

- Indien aangrenzend aan woningen, dan parkeren, anders wordt parkeren groen
- Indien K&L onder fietspad, dan open verharding
- Indien ruimtegebrek; dan één bomenrij
- DWA en HWA riolering alleen nodig bij aangrenzende woningen
- Eventueel naar beide zijden van de weg ivm huisaansluitingen

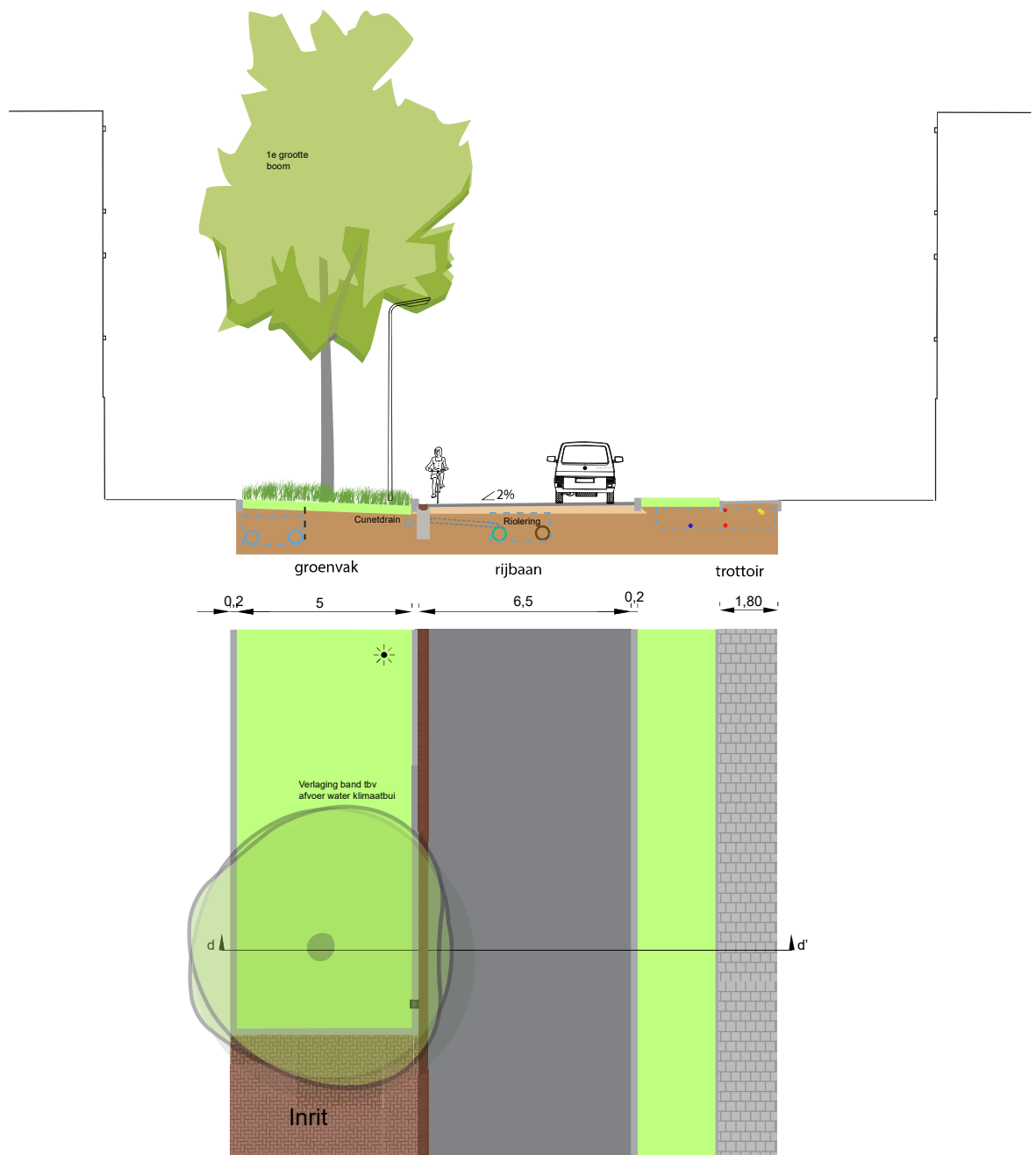
Wijkontsluiting 2x1



Voorwaarden:

- Indien K&L onder fietspad, dan open verharding, anders bredere middenberm
- Indien ruimtegebrek; dan kiezen voor wijkontsluiting 1x2
- Indien aangrenzende woningen; dan riolering dicht bij woningen realiseren
- DWA en HWA riolering alleen nodig bij aangrenzende woningen
- Eventueel naar beide zijden van de weg ivm huisaansluitingen

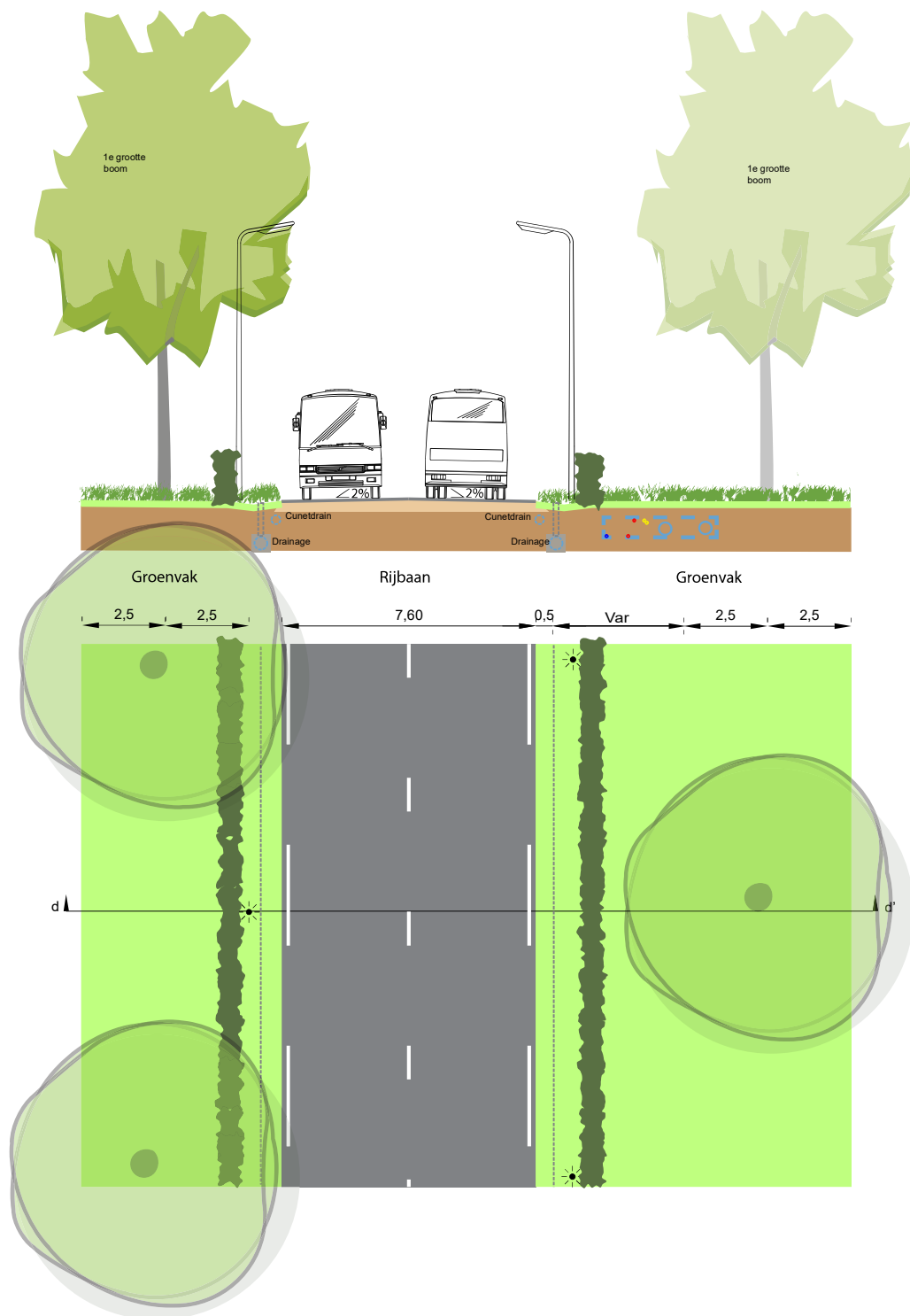
Industrieweg



Voorwaarden:

- Gevel niet aan erfgrans
- Boomwortelbegeleiding
- Parkeren op eigen terrein
- Indien ruimtegebrek; dan rijbaan in open verharding, K&L onder rijbaan en geen berm rechts

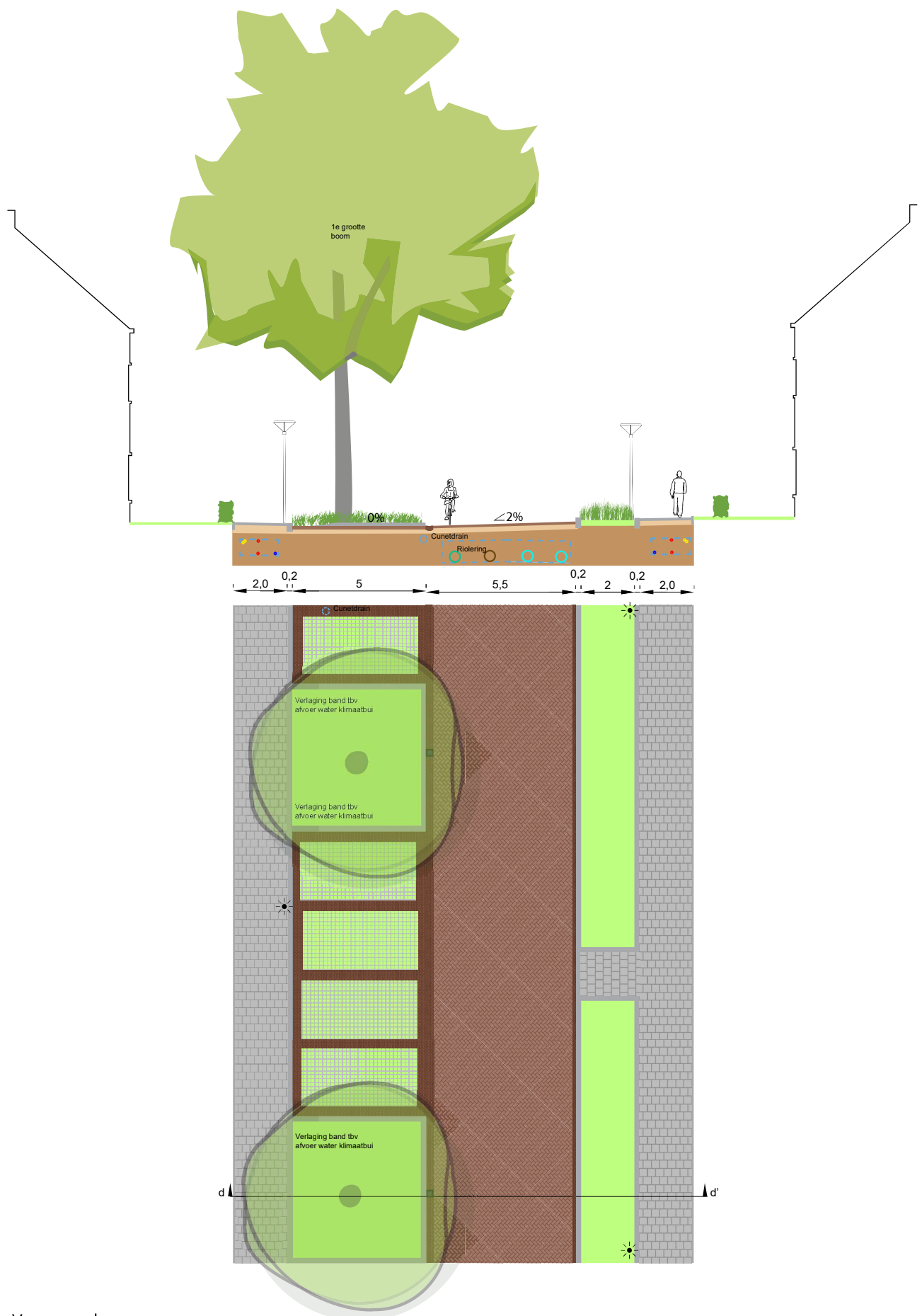
Busbaan zonder banden



Voorwaarden:

- Indien primair net:
 - Eén bomenrij
 - Primair net in linker of rechter berm
- Indien ruimtegebrek; één bomenrij
- Indien ruimtegebrek met K&Lstrook, geen haag erboven

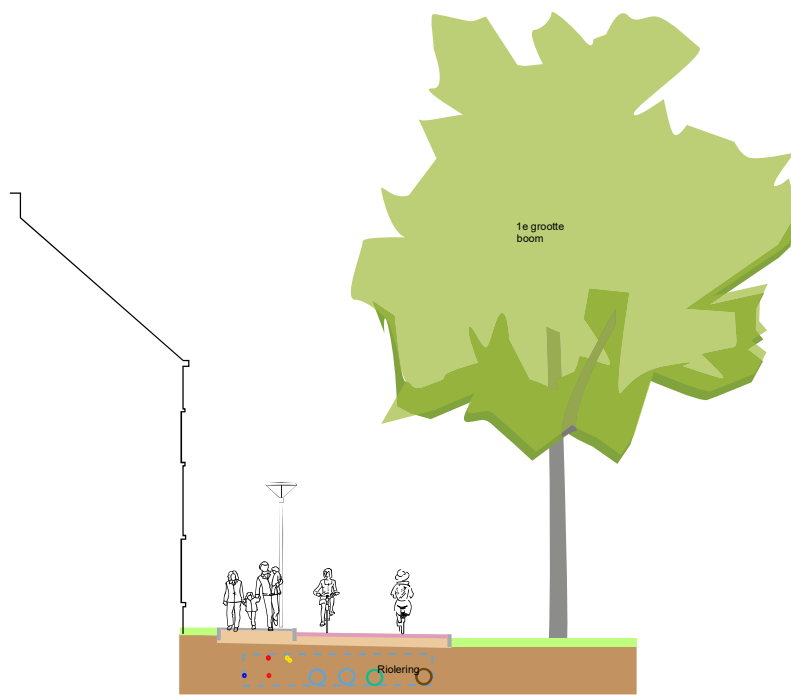
Woonstraat



Voorwaarden:

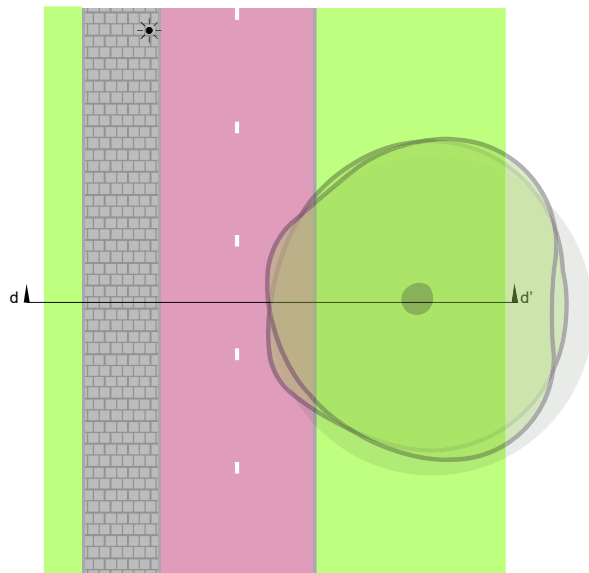
- Indien groenstrook rechts gras is, 2,5 meter breed
- Indien ruimtegebrek; langsparkeren, kleinere boomvakken met groeiplaatsverbetering OF geen groenstrook rechts

Fietspad

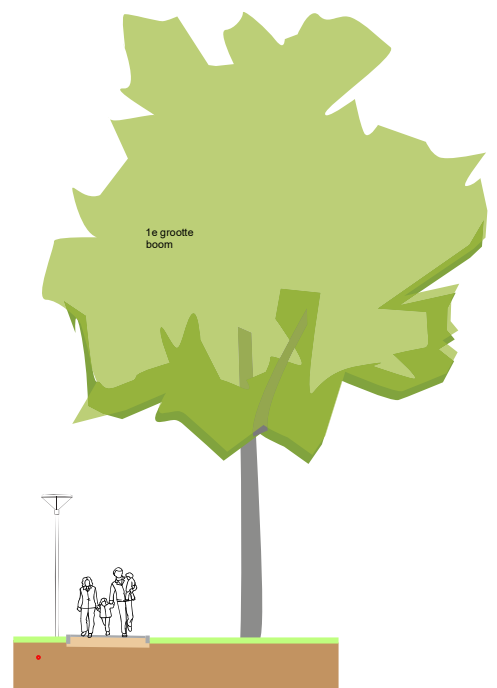


voetpad fietspad

0,1 2,0 0,1 3-4 2,5

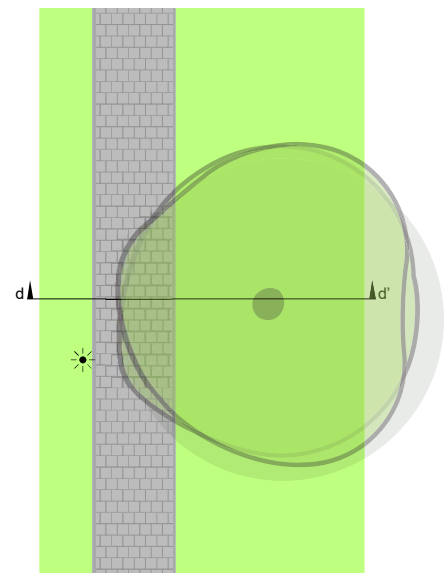


Voetpad



voetpad

0,1 2 0,1 2,5 2,5



Voorwaarden:

- In beide profielen geldt: rekening houden met regenwater afvoer