

Bei der Anfahrt der Drehleiter weist er den Maschinisten per Handzeichen³⁷ in die erforderliche Position des Fahrzeuges auf der Straße/Aufstellfläche unter Berücksichtigung der vorhandenen Hindernisse am Straßenrand ein. Er lässt die Drehleiter entweder

- ▶ mit kleinem Abstand zum Fahrbahnrand (Minimalabstützung auf belasteter Fahrzeugseite),
- ▶ mittig in der Straße/Aufstellfläche oder
- ▶ mit großem Abstand zum Fahrbahnrand (maximale Abstützbreite auf belasteter Fahrzeugseite)

vor das Einsatzobjekt vorfahren. Dabei ist die Ausrichtung der Längsachse der Drehleiter auf der Straßenfläche abhängig von den in der Straße vorherrschenden Platzbedingungen. In diesem Zusammenhang muss auch der Überstand des Drehgestells auf der dem Einsatzobjekt abgewandten Fahrzeugseite beachtet werden. Soweit möglich sollte die Drehleiter so auf der Straße positioniert werden, dass auf der dem Einsatzobjekt zugewandten Fahrzeugseite die Abstützungen auf ihre gesamte Länge ausgefahren werden können. Hierfür wird zwischen Drehkranzmitte (= Fahrzeugmitte bei Heranwinken von



Abb. 140: Erforderlicher Mindestabstand zwischen Drehkranzmitte (= Fahrzeugmitte in Längsachse) und nächstliegendem Hindernis im Bereich der Abstützungen auf der dem Einsatzobjekt hin zugekehrten Fahrzeugseite.

³⁷ Siehe auch DGUV Information 205-024 „Unterweisungshilfen für Einsatzkräfte mit Fahraufgaben“, Handsignale gemäß DGUV Vorschrift 71 „Fahrzeuge“

vorne) und dem nächstliegenden Hindernis zum Einsatzobjekt hin ein Mindestabstand von 2,60 m benötigt.

Ist die Drehleiter mit ihrer Fahrzeuglängsachse korrekt auf der Straßenfläche eingewiesen, tritt der Einweiser zwei Schritte zur Seite (vom Einsatzobjekt weg), um die Drehleiter an sich vorbeifahren zu lassen. Dabei steht er dem Einsatzobjekt (Anleiterziel) zugewandt mit direktem Blickkontakt zum Anleiterziel und lässt das Fahrzeug zwischen sich und dem Einsatzobjekt vorbeifahren. Sobald das angepeilte Anleiterziel mit der Drehkranzmitte eine gerade Linie bildet, lässt er das Fahrzeug stoppen (z.B. durch Zuruf, mittels Handzeichen über den Rückspiegel oder über Einsatzstellenfunk).

Das Anleiterziel wird erreicht, da sich die Drehkranzmitte der Drehleiter nun an der Stelle befindet, an der der Einweiser beim Anpeilen des Anleiterzieles Sichtkontakt mit diesem hatte. Die Basis der Lafette mit dem Leitersatzes ist um ca. 1,50 m erhöht gegenüber der Augenhöhe des Einweisers. Durch diese Art der Positionierung wird die

Erreichen des
Anleiterzieles

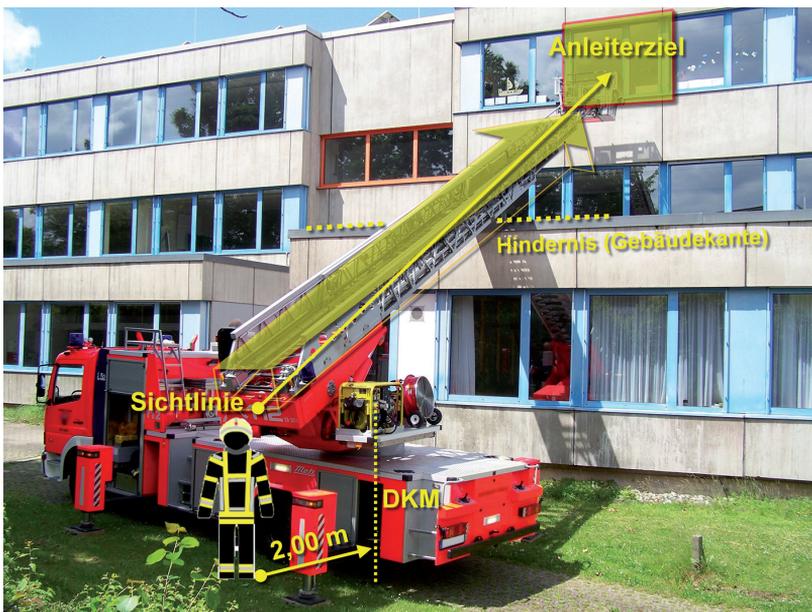


Abb. 141: Anleiterziel und Drehkranzmitte (Mitte des Drehgestells) liegen auf einer geraden Linie. Auf dieser gedachten Linie fährt anschließend der Leitersatz aus. Achtung auf Hindernisse im Bereich dieser Geraden, hier z.B. eine vorgelagerte Gebäudekante. Die Drehkranzmitte befindet sich ca. 2,00 m vor dem Standort des Einweisers, der die Drehleiter vor sich vorbeifahren lässt.

kleinstmögliche Ausladung erzielt, um die größtmögliche Zuladung im Rettungskorb zu erreichen.



Abb. 142: Lage der Drehkranzmitte ca. 2,00 m vor dem Standplatz des Einweisers. Durch die hohe Lagerung des Leitersatzes auf der Lafette in etwa auf Kopfhöhe wird das Anleiterziel erreicht und Ausladung gespart. In diesem Fall erfolgt das Abfahren der Dachgauben mit dem Rettungskorb parallel zur Dachfläche.

Fahrzeugeinweisung

Anhalten der Drehleiter
vor der Einsatzstelle
(vor Erreichen des Einsatzobjekts)



Erkundung der Einsatzstelle und
Aufstellfläche durch Einheits- bzw.
Fahrzeugführer (Fahrzeugeinweiser),
Anvisieren des Anleiterzieles



Halten der Position, Drehkranzmitte
liegt ca. 2 Schritte vor dem
Einweiser → Heranführen
der Drehleiter durch Winkzeichen
oder Einsatzstellenfunk



Vorbeiziehen der Drehleiter an
Fahrzeugeinweiser, bis Drehkranzmitte
und Anleiterziel am Einsatzobjekt
auf einer geraden Linie liegen



Abb. 143: Darstellung des Ablaufes der Fahrzeugeinweisung in Einzelschritten.



Bei der Anpeilung des Anleiterzieles durch den Einweiser muss dieser Sichtkontakt zum Anleiterziel haben. Wird die Drehleiter anschließend zwischen Einsatzobjekt und Einweiser positioniert und bilden Drehkranzmitte und Anleiterziel eine gerade Linie, wird das Anleiterziel mit dem Rettungskorb bzw. der Leiterspitze erreicht.

Abstandswerte

Bei Anleitern eines Gebäudes über die Gebäudeecke müssen zwei Abstandswerte in Übereinstimmung gebracht werden, um die Position der Drehkranzmitte ermitteln zu können (siehe auch Kapitel 4.2.2):

- ▶ Mindestabstand für minimale Rettungshöhe (9,00 m zwischen Gebäudekante und Drehkranzmitte)
- ▶ Seitlicher Mindestabstand zwischen Gebäudekante der wegfliehenden Gebäudekante und dem Leitersatz (1,00 m zwischen Gebäudekante und Drehkranzmitte)

Wurden diese beiden Abstandswerte abgemessen und unter Berücksichtigung der örtlichen Platzverhältnisse die Position der Drehkranzmitte festgelegt, kann das Fahrzeug wie vorstehend beschrieben an das Einsatzobjekt herangeholt werden.

4.2.6 Rettungsmethoden

Für die Durchführung einer Menschenrettung im Rahmen eines Brandeinsatzes bestehen grundsätzlich zwei Möglichkeiten des Einsatzes des Hubrettungssatzes:

- ▶ Rettung mit dem Rettungskorb
- ▶ Rettung über Leiterbrücke.

Jedoch spielt die Rettung über Leiterbrücke kaum eine wesentliche Rolle, da sie einige gravierende Nachteile in sich birgt.

■ Rettung über Korb³⁸

Die sicherste und am häufigsten angewandte Rettungsmethode ist die Menschenrettung mit dem Rettungskorb; sie sollte generell zum Einsatz kommen. Dies gilt auch bei der Rettung von Personen(gruppen)

Rettung über Korb

³⁸ siehe auch Kapitel 3.1.1