

Priedas: ŽEMĖS ŪKIO ŽEMĖS GRUPĖS VERTĖS PATAISOS

Jurbarko r. sav.

2017 m. masinis vertinimas

Pataisos RP apskaičiavimas:	
Taikymo sąlygos:	- paskirtis- žemės ūkio, naudojimo būdas – rekreacinio naudojimo; - paskirtis- vandens ūkio, naudojimo būdas – rekreaciniai vandens telkiniai
$\check{Z}Bpl \leq 3 \text{ ha}$	$RP = (Kr-1) \times VRV_RP$, čia VRV_RP – žemės sklypo vertė su NBP, NP ir MP pataisomis
$\check{Z}Bpl > 3 \text{ ha}$	$RP = (Kr-1) \times VRV_RP1 \times 3$, čia VRV_RP1 – žemės sklypo 1 ha vertė su NBP, NP ir MP pataisomis
Pataisos NBP apskaičiavimas:	
Taikymo sąlygos:	- paskirtis- žemės ūkio, išskyrus žemės naudmenas: nenaudojama, pelkės, pažeista, miško žemė
	$NBP = K_{nb} \times (\check{Z}NB - NBconst) \times V_{baz1} \times (\check{Z}Bpl - \check{Z}nenaudojama - \check{Z}miško)$
Pataisos NP apskaičiavimas:	
Taikymo sąlygos:	- paskirtis - žemės ūkio, žemės naudmenos: nenaudojama, pelkės, pažeista
	$NP = (1 - K_n) \times V_{baz1} \times \check{Z}nenaudojama$
Pataisos MP apskaičiavimas:	
Taikymo sąlygos:	- žemės naudmena - miško žemė
$V_{baz1} \leq 1854 \text{ Eur}$	$MP = \check{Z}miško \times V_{baz1} \times 0,75$
$V_{baz1} > 1854 \text{ Eur}$	$MP = \check{Z}miško \times V_{baz1} \times ((V_{baz1} \times 0,995 - 463) / V_{baz1})$

Pataisų rodikliai ir koeficientai:

Zonos Nr.	Vidutinis našumo balas (NBconst)	Našumo balo koeficientas (Knb)	Žemės sklypų rekreacinis koeficientas (Kr)	Vandens telkinių rekreacinis koeficientas (Kr)	Zonos Nr.	Vidutinis našumo balas (NBconst)	Našumo balo koeficientas (Knb)	Žemės sklypų rekreacinis koeficientas (Kr)	Vandens telkinių rekreacinis koeficientas (Kr)
12.1.1									
12.1.2									
12.1.3									
12.2	44,00	0,010	2,500	2,500					
12.3	48,16	0,010	2,500	2,500					
12.4	45,98	0,010	2,300	2,300					
12.5			2,300	2,300					
12.6			2,300	2,300					
12.7			2,300	2,300					
12.8			2,300	2,300					
12.9	43,00	0,010	2,700	2,700					
12.10			2,300	2,300					
12.11	50,82	0,010	2,700	2,700					
12.12	45,50	0,010	2,700	2,700					
12.13	46,70	0,010	2,700	2,700					