

Les 15.7: PARKEREN IN FILE (achterwaarts)		
WAT	HOE	WAAROM
Scannen	Zo vroeg mogelijk	Kan en mag ik stoppen en parkeren en is er voldoende ruimte
Stoppen	Zoals geleerd naast de auto met een tussenruimte van 30 cm tussen de spiegels en wanneer de spiegel bij de voorzijde van de auto is. De wielen in de rechte stand	Voor een goede uitgangspositie en om schade te voorkomen
Kijken	Rechterschouder – rechter buitenspiegel – binnen – voor – linker buitenspiegel - linkerschouder	Controle overige verkeer
Achteruitrijden	Langzaam recht achteruit met een slippende koppeling. Voet boven de rem	Voor een goede voertuigbeheersing. Voet boven de rem voor de veiligheid
Spiegelen	Voor – linker buitenspiegel - linkerschouder	Controle overige verkeer voordat de neus van de auto uitzwenkt naar de as van de weg
Insturen	Geheel naar rechts, wanneer het spijltje van het achterportier gelijk is met de hoek van de auto naast je	Te vroeg: raak je de auto Te laat: teveel ruimte nodig
Kijken	Regelmatig rondom de auto	Controle overige verkeer
Terugsturen	Wanneer de rechter buitenspiegel gelijk is met de hoek van de auto naast je	Te vroeg: te ver van het trottoir + schade aan beide auto's Te laat: op het trottoir
Stoppen	Als de auto parallel staat met de wielen naar links. Het voorwiel mag het trottoir zachtjes raken	Zoals je erin rijdt zo kun je ook wegrijden

Les 15.7: PARKEREN IN FILE (achterwaarts en vooruit wegrijden)		
Wegrijden als normaal (kijken – richting aangeven – wegrijden). Hierbij komen nog 2 belangrijke extra aandachtspunten		
WAT	HOE	WAAROM
Kijken	Zoals geleerd maar extra naar voren kijken	Let op tegenliggers omdat je meer ruimte nodig hebt bij het wegrijden en je op andermans weghelpt komt
Sturen	Naar rechts sturen, als de rechter koplamp het linker achterlicht van de auto voor ons is gepasseerd (referentiepunt)	Voorkomt schade aan de zijkant tijdens het wegrijden
Terugsturen	Naar links, als de auto bijna recht op eigen weghelpt is	Om weer deel te kunnen nemen aan het verkeer
Spiegelen (nacontrole)	Binnen – voor – linker buitenspiegel	Controle overige verkeer, of we niet ingehaald worden

