

3-4 vrag, Tierp

ID: 6801 · Bekræftet position

www.vragguiden.dk/vrag/6801



Position & Dybde

Kort ikke tilgængeligt

WGS84

60:31,901N 17:39,397E

ED50

60:31,922N 17:39,470E

Dybde (top)

Ukendt

Dybde (bund)

Ukendt

Stævnretning

Ukendt

Afstand til kyst

0,1 km

Beskrivelse

Svenske kildeoplysninger fra Fornsök **Registrering:** RAÄ L1939:2276 **Kilde:** Riksantikvarieämbetet, Fornsök (CC0 1.0) **Dato:** 13-09-2026 **Kildens position (WGS84):** 60:31,901N 17:39,397E **Område:** Tierp, Uppsala [Åbn den originale registrering i Fornsök](https://app.raa.se/open/fornsok/lamning/1e5cc249-a49f-49bd-9d73-a76bedc5d1bb) ### Dansk sammendrag I Karlholmsfjärden ved Tierp findes et område, hvor en sonarkortlægning viser tre-fire skibsvrag. Stævnen på ét af fartøjerne er synlig over vandoverfladen. --- ### Svensk originaltekst fra Fornsök **Beskrivelse:** Område med flera fartygslämningar, varav en stäv är synlig ovan ytan. Sonarkarteringen visar att det rör sig om 3-4 fartygslämningar. **Orientering:** Karlholmsfjärden **Placering:** Synlig över havbunden **Antikvarisk vurdering:** Möjlig fornlämning **Begrundelse:** Den antikvariska bedömningen är migrerad från äldre databas. Motivering av den antikvariska bedömningen kan eventuellt finnas under antikvarisk kommentar. **Anbefalet vurdering:** Övrig kulturhistorisk lämning **Aktualitet:** Fundet er bekræftet ved en fysisk undersøgelse **Undersøgelsesstatus:** Lokationen er ikke undersøgt **Skadestatus:** Ikke registreret som beskadiget **Skriftlige kilder:** - Redovisning av arkeologisk undersökning, Karlholmsfjärden, SMM, Dnr 979-2012-51, 2013. - Särskild arkeologisk utredning i Karlholmsfjärden. Mikael Fredlund. Sjöhistoriska museet. Arkeologisk rapport nr 2013:5. Stockholm. **Registreringsaktivitet:** Migrering 2018-11-20 **Feldato:** 20-05-2013 **Publiceret:** 20-11-2018 **Senest ændret:** 20-11-2018 **Registreringsgrundlag:** Sjøkort **Målemetode:** GPS **Positionsfejlmargen:** 7 m **Indlæsningsusikkerhed:** 10 m

Sidst rettet af: twm

Dato: 13-09-2026