

OPIS TECHNICZNY PLATFORMY SCHODOWEJ DO TRANSPORTU OSÓB NIEPEŁNOSPRAWNYCH TYP XPRESS II

- 1. Miejsce zamontowania:** Zespół Krytych Pływalni
31-571 Kraków, Al. Jana Pawła II 78
- 2. Nazwa użytkownika:** Akademia Wychowania Fizycznego im. B. Czecha
Adres: 31-571 Kraków, Al. Jana Pawła II 78

3. Dane ogólne

Producent: Garaventa Accessibility AG

Adres : CH-6410 Goldau, Tennmattstrasse 15

Typ urządzenia: XPRESS II

Rodzaj urządzenia : platforma z napędem elektrycznym do pochylego transportu osób niepełnosprawnych

Numer fabryczny: P26 165 11

Rok produkcji: 2011

Data montażu: sierpień 2011

Udźwig: 250 kg

Waga platformy: 121 kg

Prędkość użytkowa: 0,06 m/s

Ilość przystanków: 2

Długość toru jazdy : 4047 mm

Pochylenie toru: 30,0°

ZAŁĄCZNIKI
do protokołu z czynności dozoru technicznego
W dokumentacji dla użytkownika załączników.....11
W dokumentacji dla UDT załączników.....11
(bez załączników o nr)

Urządzenie jeździ przez jeden bieg schodowy (tor prosty)

Wykonanie: ☒ z platformą
☐ z siedzeniem

Urządzenie jest wykonane zgodnie z dyrektywą 2006/42/WE

4. Tor jezdny – Dojścia

Urządzenie jest zamontowane w biegu schodów w budynku.

5. Ustawienie urządzenia:

Tor jazdy zamontowany na słupkach mocowanych do stopni schodów.

6. Przejście po schodach:

☒ Platforma jest podnoszona

7. Przystanki:

Górny przystanek : dochodzący do górnego stopnia schodów

Dolny przystanek : prosto zatrzymujący się na podłodze

☒ wykonanie z bocznym najazdem

9. Napęd

Napęd jest usytuowany w platformie, przekładnia zębata, hamulec działający na silnik.

10. Środek transportu

Wymiary platformy jako środka transportu są następujące:

☐ 750 x 900 mm

☒ 800 x 1000 mm

☐ 800 x 1220 mm

11. Wyposażenie elektryczne

Zasilanie: Prąd 1 fazowy 230 V, 16 A

Napięcie obwodu bezpieczeństwa i sygnalizacji: 24V

12. Zabezpieczenia

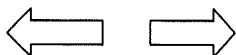
- a) ogranicznik prędkości zamontowany na napędzie platformy, odcinający sterowanie platformy i blokujący mechanicznie platformę,
- b) czujniki przeciwniecenkowe (elektromechaniczne) zamontowane pod podłogą platformy (taca ochronna pod podestem platformy), przy rampach najazdowych,
- c) przycisk „STOP” na platformie, wyłączniki przeciążenia platformy,

d) poręcze bezpieczeństwa z blokadą mechaniczną i elektromechaniczną,

13. Sterowanie :

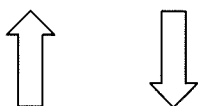
a) na platformie (jazda platformą tylko w pozycji rozłożonej)

- jazda przez przyciśnięcie i ciągłe podtrzymanie przycisków kierunku jazdy



- kasea jazdy z przewodem spiralnym (opcjonalnie)

Jazda przez przyciśnięcie i ciągłe podtrzymanie przycisków kierunku jazdy



- STOP na platformie (z blokadą powrotną) : wciśnięcie powoduje zatrzymanie urządzenia , zwolnienie przez obrót zgodnie ze wskazówkami zegara

b) z kaset na przystankach

- jazda przez przyciśnięcie i ciągłe podtrzymywanie przycisków kierunku jazdy
- automatyczne rozkładanie i składanie platformy tylko na poziomie przystanku (opcja dla wersji automatycznej)

Kraków, dn. 18.08.2011 r.

KRAKOWIEC
Przedsiębiorstwo Robót Dźwigowych Sp. j.
Kierownik Kontroli Jakości

Małgorzata Gola

Podpis i pieczęć przedstawiciela zakładu montującego