



LIFT PLUS PL Kaczmarczyk sp.j.
ul. Strażacka 33, 42-263 Wrzosowa k. Częstochowy
tel./fax: +48 34 314 03 10, e-mail: biuro@liftplus.pl
www.liftplus.pl

PRZEDMOWA

Dziękujemy za zakup platformy pionowej **JURA 14.10**. Nasz podnośnik przeznaczony jest do transportu osób niepełnosprawnych oraz ich opiekunów pomiędzy poziomami budynków. **Urządzenie zostało wyprodukowane w Polsce, we Wrzosowej k/Częstochowy przez naszą firmę.** Zadbaliśmy o to, abyście otrzymali Państwo nowoczesny, zaawansowany technicznie produkt, który spełnia rygorystyczne wymagania dotyczące sterowania i bezpieczeństwa.

Lift Plus PL Kaczmarczyk Spółka Jawna produkuje platformę pionową **Jura 14.10** oraz importuje na rynek polski platformy przyschodowe, krzesła schodowe, podnośniki basenowe, rampy najazdowe oraz podnośniki sufitowe.

Nasza działalność skupia się na projektowaniu, produkcji, montażu i serwisowaniu specjalistycznych urządzeń umożliwiających osobom niepełnosprawnym swobodne funkcjonowanie zarówno w miejscach publicznych, jak i w domu.

Będziemy bardzo wdzięczni za wszelkie informacje o Państwa doświadczeniach z eksploatacją naszych urządzeń. Informacje te będą dla nas impulsem do zwiększenia ich wartości użytkowej.



LIFT PLUS PL Kaczmarczyk sp.j.
ul. Strażacka 33, 42-263 Wrzosowa k. Częstochowy
tel./fax: +48 34 314 03 10, e-mail: biuro@liftplus.pl
www.liftplus.pl

DOKUMENTACJA TECHNICZNA - JURA 14.10

SPIS TREŚCI

PRZEDMOWA

1. TERMINOLOGIA

2. DOKUMENTACJA TECHNICZNA

3. PRZEZNACZENIE

4. BEZPIECZEŃSTWO

5. RYSUNEK POGLĄDOWY

6. OPIS DZIAŁANIA URZĄDZENIA I INSTRUKCJA OBSŁUGI

7. POSTĘPOWANIE W PRZYPADKU WADLIWEGO DZIAŁANIA

8. LOKALIZOWANIE I USUWANIE USTEREK

9. INSTRUKCJA KONSERWACJI

10. GWARANCJA

1. TERMINOLOGIA

Platforma pionowa

Urządzenie podnoszące, które umożliwia pionowy transport osób niepełnosprawnych i ich opiekunów, służące do pokonywania barier wysokościowych między dwoma poziomami w zakresie do 2999 mm. Napęd platformy zapewnia śruba maszynowa, po której przemieszcza się specjalistyczna nakrętka, napędzana za pomocą silnika elektrycznego.

2. DOKUMENTACJA TECHNICZNA

Niniejsza dokumentacja techniczna jest dokumentem precyzyjnie określającym zakres użycia platformy pionowej przez cały okres jej użytkowania. Opracowanie dokumentacji miało na celu utworzenie normy firmowej określającej podstawowe parametry produktu z punktu widzenia funkcji, niezawodności, bezpieczeństwa eksploatacji, sposobu wykonania i kompletności. Drobne odstępstwa od opisu zawartego w specyfikacji technicznej związane z rozwojem technicznym dostarczonego urządzenia nie obniżają bezpieczeństwa, funkcjonalności ani niezawodności platformy. Dokumentacja towarzysząca jest zawarta w załącznikach do niniejszego dokumentu.

3. PRZEZNACZENIE

Platforma pionowa (dalej zwana platformą) jest przeznaczona do transportu jednej osoby niepełnosprawnej na wózku inwalidzkim zdolnej do samodzielnego sterowania oraz jednej osoby towarzyszącej, których łączna **waga nie przekracza 385 kg. Urządzenie może być wykorzystywane wyłącznie przeze osoby, które przeczytały niniejszą instrukcję i zrozumiały jej treść.** Instalacja platformy jest możliwa zarówno w standardowej zabudowie (mieszkania, domy jednorodzinne, obiekty publiczne), jak i do pokonywania barier wysokościowych w terenie (np. różnopoziomowe skrzyżowanie chodników).

Platforma ma wymiary 1410 x 910 mm lub 1410 x 1110 mm oraz produkowana jest w 8 rozmiarach dla zakresów wysokości 500-790, 800-1090, 1100-1390, 1400-1690, 1700-1990, 2000-2290, 2300-2590, 2600-2999 mm. Platformę przymocowuje się do podstawy betonowej ramy głównej, podestu górnego oraz/lub przyległej ściany za pomocą wsporników. Platforma może być w wersji przelotowej oraz kątowej i zapewnia transport osób między dwoma poziomami. Platforma wyposażona jest w napęd śrubowy. Zespół napędowy sterowany jest za pomocą przycisków, które wymagają podtrzymania (praca monostabilna). Przyciski sterownicze umieszczone są na podeście platformy oraz przystankach.

4. BEZPIECZEŃSTWO

Platforma jest skonstruowana zgodnie z zasadami maksymalnego bezpieczeństwa osoby transportowanej, a także bezpieczeństwa osób, które podczas jej ruchu mogłyby znaleźć się pod poruszającą się podłogą.

Powierzchnia całej konstrukcji jest gładka, bez występow, ostrych krawędzi i rogów. Końce profili są odpowiednio zamknięte. Platforma i przystanki są wyposażone w dostępne i łatwe w obsłudze elementy sterowania.

Cała konstrukcja platformy jest ustawiona i wypróbowana stosownie do całkowitego obciążenia 385 kg rozłożonego równomiernie na całą powierzchnię podłogi. Podczas standardowej eksploatacji platforma wytrzymuje to obciążenie bez trwałych deformacji i przy bezpieczeństwie wymagany przez aktualnie obowiązujące przepisy.

W celu zapewnienia maksymalnego bezpieczeństwa osobom korzystającym z produktu, urządzenie przechodzi szereg testów przed przekazaniem go do użytkowania.

Kontrola jakości podczas produkcji jest wykonywana przez technikę procesu i pracowników wykonujących kompletację platformy. Polega przede wszystkim na kontroli zgodności wyprodukowanych części z dokumentacją techniczną, kontroli wymiarów części spawanych i kontroli ochrony powierzchniowej części przy kompletacji całości. Sposób przeprowadzenia kontroli i kolejność czynności kontrolnych jest ustalany przez instrukcje robocze na poszczególnych stanowiskach pracy i przepisy zakładu produkcyjnego.

Po montażu przeprowadzane są próby działania urządzenia przez wykwalifikowany personel montujący. Platforma przechodzi próby statyczne i dynamiczne potwierdzające prawidłowość montażu.

Mnogość procedur sprawdzających powoduje, że oferowany produkt jest bezpieczny i spełnia rygorystyczne normy w odniesieniu do funkcjonalności i ergonomii użytkowania.

Bezpieczeństwo użytkowania platformy

- ❖ Korzystać z platformy tylko po przeczytaniu instrukcji obsługi i przestrzeganiu jej zapisów.
- ❖ Użytkować platformę tylko i wyłącznie zgodnie z przeznaczeniem, a także nie wykonywać na podeście żadnych niepotrzebnych ruchów.
- ❖ Nie przekraczać dopuszczalnego udźwigu platformy.
- ❖ Platforma nie jest przeznaczona do transportu towarów.
- ❖ Nie użytkować platformy podczas pożaru, skrajnie niebezpiecznych warunków atmosferycznych oraz w środowisku zagrożonym wybuchem.

DOKUMENTACJA TECHNICZNA - JURA 14.10

- ❖ Podczas jazdy w pobliżu obudowy oraz platformy nie mogą znajdować się luźne fragmenty odzieży pasażera lub innej osoby.
- ❖ Żadne części ciała ani elementy wózka inwalidzkiego nie mogą wystawać poza obszar podłogi oraz barier zabezpieczających podestu.
- ❖ Wstrzymać niezwłocznie dyspozycję jazdy, gdy w obszarze ruchu platformy znajdują się przedmioty lub inne przeszkody.
- ❖ W czasie jazdy obserwować docelowy przystanek w kierunku ruchu podestu.
- ❖ Nie wkładać przedmiotów ani nie wlewać płynów w szczeliny lub inne otwory, nawet w czasie postoju urządzenia.
- ❖ Zabrudzenia platformy usuwać wilgotną ściereczką lub politurą, zabrania się kierowania strumienia wody w kierunku platformy.
- ❖ Nie demontować, nie rozłączać, nie deformować oraz nie obsługiwać przy użyciu siły żadnych elementów platformy ani jej części sterowania.
- ❖ Otwierać drzwiczki tylko gdy podest znajduje się na przystankach, nie stosować do tego nadmiernej siły.
- ❖ Nie usuwać tabliczek należących do platformy.
- ❖ Platforma i jej tor jazdy podestu muszą być odpowiednio oświetlone. Oświetlenie elektryczne musi być niezależne od okresowych wyłączeń zasilania.
- ❖ Naprawy pozostawić wyłącznie wykwalifikowanym w tym zakresie osobom.

Żywotność

Żywotność i sprawne działanie platformy będzie trwać dłużej, jeżeli zostanie dotrzymana regularność przeglądów serwisowych przeprowadzanych przez producenta lub firmę serwisową dysponującą wyszkolonymi w tym celu pracownikami stosując wymagane przez producenta środki do konserwacji i smarowania.

Liczba przeglądów serwisowych zależy od częstotliwości użytkowania platformy.

W przypadku codziennego użytku (np. w instytucjach publicznych) zalecane są comiesięczne przeglądy serwisowe.

W przypadku okazjonalnego użytkowania (np. dla klientów indywidualnych) należy przeprowadzać przegląd przynajmniej raz na kwartał.

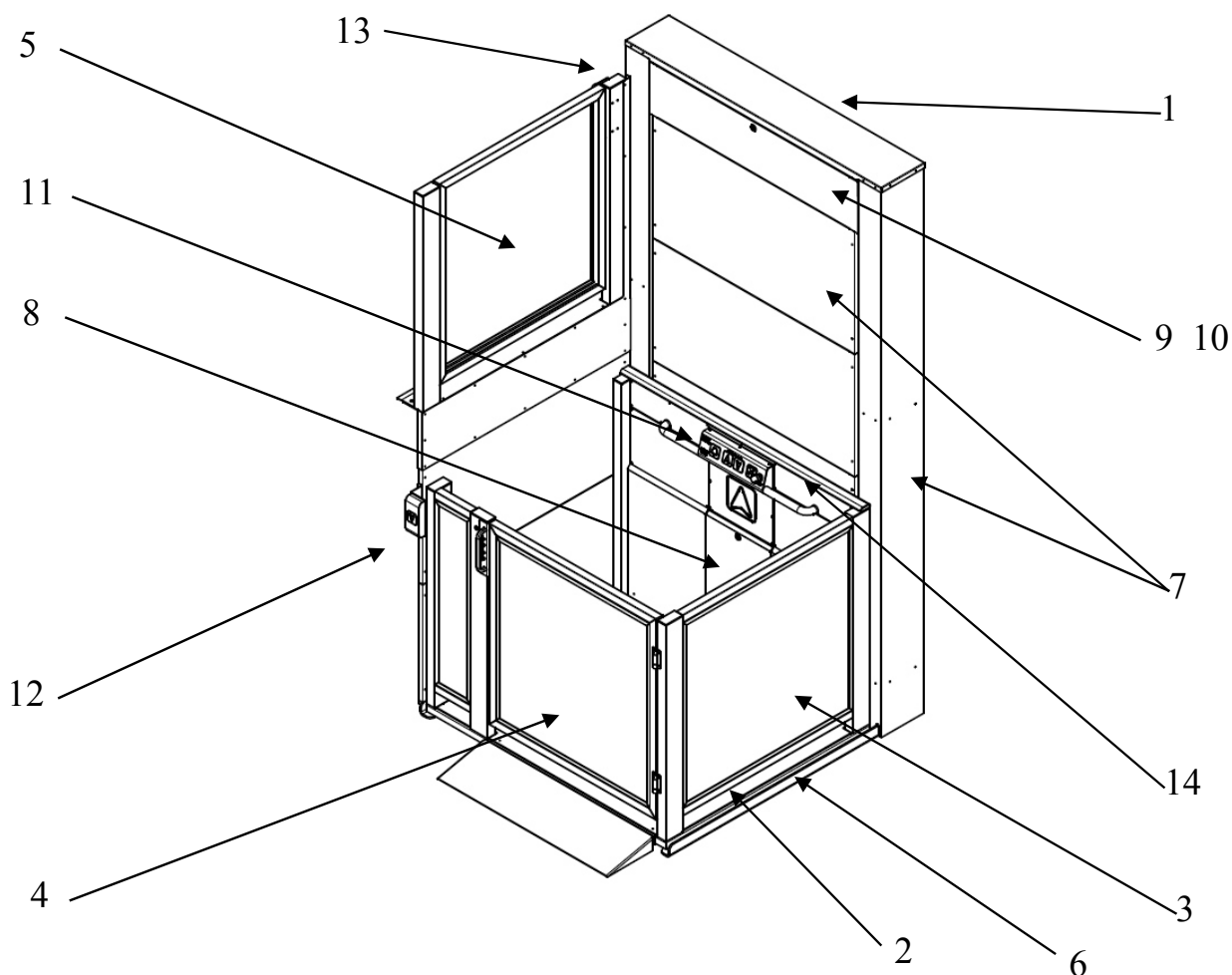
Temperatura robocza

Niezawodność działania platformy jest zachowana przy zakresie temperatur roboczych od -15°C do $+45^{\circ}\text{C}$.

5. RYSUNEK POGLĄDOWY

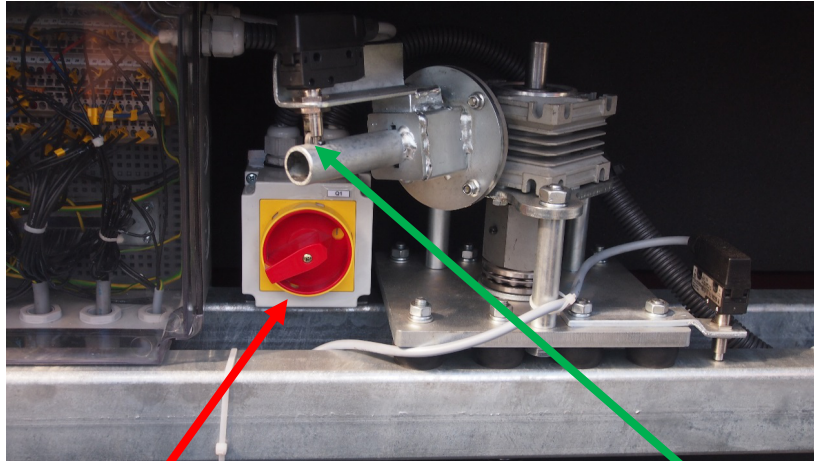
Platforma pionowa (dalej zwana platformą) składa się z następujących części głównych:

- 1 - Konstrukcja nośna platformy z wózkiem platformy
- 2 - Podłoga platformy
- 3 - Ogrodzenie boczne podestu
- 4 - Bramka na platformie
- 5 - Bramka górna z ramą
- 6 - Ramię kotwiczące
- 7 - Osłony boczne
- 8 - Tablica sterowa platformy wraz z wyświetlaczem diagnostycznym
- 9 - Wyłącznik główny (umieszczony za zdejmowalną blachą ochronną)
- 10 - Awaryjny napęd ręczny (umieszczony za zdejmowalną blachą ochronną)
- 11 - Przyciski sterowania na platformie
- 12 - Przycisk sterowania na przystanku dolnym
- 13 - Przycisk sterowania na przystanku górnym
- 14 - Listwa bezpieczeństwa na platformie



DOKUMENTACJA TECHNICZNA - JURA 14.10

- 1 -** Konstrukcja nośna stanowi podstawową część platformy. Jest to konstrukcja spawana z profili stalowych. Konstrukcja nośna jest fabrycznie zmontowana i ustawiona dla górnej granicy podanego zakresu wysokości podnoszenia. Składnikiem tej całości jest również podwozie, które zapewnia jazdę platformy w kierunku pionowym. Konstrukcja zawiera również instalację elektryczną. Awaryjny napęd ręczny znajduje się pod pokrywą zamykaną na klucz trójkątny w górnej części maszynowni.
- 2 -** Podłoga platformy jest wykonana w formie spawanej ramy stalowej, którą podczas instalacji przymocowuje się do wózka za pomocą zawiasów mocujących. Powierzchnia najazdowa podłogi jest wykonana z antypoślizgowej blachy duraluminiowej z wypustkami (blacha ryflowana). Od spodu podłoga jest wyposażona w dno ochronne (podłoga aktywna), które zabezpiecza przestrzeń pod platformą podczas ruchu w dół.
- 3 -** Ogrodzenie boczne podłogi jest przytwierdzone do podestu jezdnego. Wypełnienie stanowi poliwęglan komorowy, tworzywo akrylowe bezpieczne lub szkło bezpieczne, które wzdłuż obwodu jest przymocowane do spawanej ramy z zamkniętych profili stalowych.
- 4 -** Bramka na platformie jest wykonana z zamkniętych profili stalowych z założonym wypełnieniem ze poliwęglanu komorowego, tak samo jak w przypadku krawędzi bocznej. Konstrukcja bramki i użyte zawiasy umożliwiają bardzo łatwą zmianę orientacji otwierania bramki stosownie do potrzeb użytkownika podczas instalacji platformy. Bramka w pozycji zamkniętej jest zabezpieczona przed niepożądanym otwarciem przez elektromagnes.
- 5 -** Bramka górna z ramą stanowi uniwersalną całość z lewą lub prawą orientacją otwierania. Bramka jest zabezpieczona w pozycji zamkniętej przez elektromagnetyczne zamknięcia drzwiowe i łącznik drzwiowy. Do wypełnienia bramki użyto poliwęglanu komorowego. Podczas instalacji platformy nie można zmienić orientacji otwierania bramki górnej, musi ona zostać określona już przy składaniu zamówienia. Rozwiązanie konstrukcyjne umożliwia dodatkową zmianę bramki górnej z ramą jako całości na wariant odwrócony.
- 6 -** Ramiona kotwiczące są bardzo ważnymi elementami dla zapewnienia stabilności platformy w sytuacji, kiedy nie jest możliwe przymocowanie konstrukcji nośnej do przyległej ściany. Ramiona są przymocowane do konstrukcji nośnej tworząc stabilny układ. Ramiona osadzone są na odpowiednio przygotowanym podłożu (fundamencie).
- 7 -** Osłony boczne to odpowiednio wyprofilowane blachy ze stali ocynkowanej pokrytych farbą proszkową. Stanowią one zabezpieczenie elementów napędu i instalacji elektrycznej. Dodatkowo są one wyłożone matami akustycznymi, zmniejszającymi dźwięki pracy urządzenia.
- 8 -** Tablice rozdzielcze znajdują się pod pokrywami zamykanymi na klucz maszynowy trójkątny. Pod pokrywą znajduje się złącze diagnostyczne umożliwiające szybkie stwierdzenie usterek.
- 9 -** Pod górną osłoną zamykaną na klucz trójkątny znajdują się zabezpieczenia elektryczne platformy oraz wyłącznik główny krzywkowy. Obok znajduje się miejsce włożenia korby awaryjnego napędu (**10**).



Wylłącznik główny platformy

Miejsce instalacji korby awaryjnego napędu

11 - Przyciski sterowania na platformie



Na podeście platformy umieszczone są przyciski dyspozycji jazdy w górę, dyspozycji jazdy w dół, awaryjny przycisk STOP, przycisk ALARM oraz dioda LED sygnalizująca przeciążenie platformy oraz zadziałanie modułu bezpieczeństwa.

DOKUMENTACJA TECHNICZNA - JURA 14.10

12,13 - Przycisk sterowania na przystankach



Przyciski sterowania na przystankach mają funkcję przywołań do zadanej kondygnacji. W panelu oprócz przycisku zintegrowana jest stacyjka umożliwiająca uruchomienie urządzenia.

14 - Listwa bezpieczeństwa na podeście wózka to element zabezpieczający, który zapobiega zakleszczeniu podczas jazdy w górę.

6. OPIS DZIAŁANIA URZĄDZENIA I INSTRUKCJA OBSŁUGI

Jazdą platformy można sterować przy pomocy kaset sterowania umieszczonych na przystanku dolnym i górnym. Przyciski na kasie pozwalają na przywołanie podestu. Panel sterowniczy znajduje się na przedniej ścianie platformy i jest połączony z poręczą. Kasety przywołań posiadają jeden przycisk oraz mogą (nie muszą) zawierać w zależności od opcji: kluczyk(kluczyki), czytnik lub drugi przycisk.

Przywołanie platformy

Aktywujemy system sterowania za pomocą:

- pilota, wciskając przycisk „on” (lub 1), kasea przywołania zostanie podświetlona na kolor czerwony (jeżeli winda znajduje się na przystanku aktywowanej kasety) lub
- kluczyka, przekręcając go w pozycję „załączony“ **i przytrzymując go minimum 2 sekundy**, kasea przywołania zostanie podświetlona na kolor czerwony (jeżeli winda znajduje się na przystanku aktywowanej kasety) lub
- pastylki Dallas, przykładając ją do gniazda czytnika, kolor podświetlenia gniazda ulegnie zmianie oraz kasea przywołania zostanie podświetlona na kolor czerwony lub
- wysyłając ustaloną komendę sms, na przyporządkowany urządzeniu numer telefoniczny, kasea przywołania zostanie podświetlona na kolor czerwony.

DOKUMENTACJA TECHNICZNA - JURA 14.10



UWAGA: aktywowanie systemu może trwać kilka sekund. **Dezaktywacja systemu jest automatyczna i następuje po 15 minutach, jeżeli w tym czasie nie nastąpił ruch platformy w dowolnym kierunku**, wyjątek stanowi system kluczykowy. Po pozostawieniu kluczyka w pozycji „załączony”, system **nie** ulega automatycznej dezaktywacji.

Jeżeli platforma nie znajduje się na pożądanym przystanku, przywołujemy ją naciskając przycisk na kasecie i trzymając wciśnięty do momentu zatrzymania platformy na poziomie wybranego przystanku. Platforma porusza się wtedy, kiedy przycisk jest wciśnięty, w przypadku puszczenia przycisku, platforma natychmiast się zatrzymuje. Jazda platformy może być zablokowana, jeżeli jedna z bramek nie jest zamknięta i zabezpieczona, lub jeżeli podczas jazdy w dół została uruchomiona „aktywna podłoga” platformy.

Wejście na platformę

Po przyjeździe na pożądaný przystanek platforma automatycznie zatrzymuje się i następuje **odblokowanie rygła bramki na czas równy ok. 15 sek.** Jeżeli nie zdążymy otworzyć bramki w tym przedziale czasowym, można ją odblokować, ponownie naciskając na przycisk przywołania znajdujący się na kasecie bądź pulpicie sterowniczym.

Wjeżdżamy wózkem lub wchodzimy na platformę mniej więcej na środek podłogi (tak, aby móc dosięgnąć panelu sterowania). Wózek należy trwale zahamować. W przypadku osoby stojącej, podczas jazdy musi się ona trzymać uchwyty znajdującego się tuż obok panelu sterowania.

DOKUMENTACJA TECHNICZNA - JURA 14.10



UWAGA! Podczas ruchu platformy, zabrania się trzymania rękoma za inne części platformy niż uchwyt! Należy śledzić ruch platformy. Podczas jazdy należy zachowywać się spokojnie, nie podskakiwać, nie poruszać się po platformie i nie wysuwać rąk za boczne elementy platformy.

Jazda platformą

Po wjeździe lub wejściu na platformę należy zamknąć bramkę tak, aby nastąpiło zablokowanie rygla. **W przypadku nieprawidłowego zamknięcia bramki platforma blokuje się na przystanku i jazda jest niemożliwa.** Jeżeli bramka jest prawidłowo zamknięta, a rygiel jest zabezpieczony mechanicznie i elektrycznie, można wybrać pożądany kierunek jazdy naciskając i przytrzymując wciśnięty przycisk kierunku jazdy. Platforma porusza się, kiedy przycisk jest wciśnięty i trzymany. **Jeżeli podczas jazdy następuje zwolnienie przycisku, platforma zatrzymuje się, a jazdę można kontynuować dopiero po ponownym wyborze kierunku jazdy, po około 10 sekundach.** Po przyjeździe na przystanek platforma automatycznie zatrzymuje się i następuje odblokowanie rygla bramki. Dalsze czynności są identyczne, jak przy wejściu na platformę.



Po opuszczeniu platformy należy ponownie zamknąć bramkę, aby platforma była gotowa do użycia przez następną osobę. Jeżeli bramka pozostanie otwarta, platforma będzie zablokowana na przystanku i dalsza jazda będzie niemożliwa.

Jeżeli podczas jazdy dojdzie do zatrzymania platformy poza przystankiem, należy natychmiast puścić przycisk kierunku jazdy. Jeżeli podczas jazdy w dół platforma dotknie przedmiotu znajdującego się pod nią, czujniki „aktywnej podłogi” automatycznie zatrzymają platformę. Dalsza jazda jest możliwa wyłącznie w odwrotnym kierunku.

DOKUMENTACJA TECHNICZNA - JURA 14.10

Platforma jest wyposażona w czujnik przeciążenia. Po przekroczeniu nominalnego udźwigu platforma zablokuje się i uaktywni się lampka przeciążenia oraz syrena sygnalizacyjna na panelu głównym platformy. Należy wtedy opuścić platformę i obciążyć ją mniejszą wagą.



UWAGA! Nie wolno przekraczać udźwigu nominalnego platformy!

Platforma wyposażona jest w ruchomą barierę ochronną (listwę bezpieczeństwa) umieszczoną w górnej części wózka platformy obok maszynowni. Wciśnięcie bariery powoduje natychmiastowe zatrzymanie się i unieruchomienie podestu. Po zwolnieniu blokady po upływie kilkunastu sekund jazda może być dalej kontynuowana.

Awaryjne zatrzymanie platformy

Platformę można zatrzymać w każdej chwili, puszcając przycisk kierunku jazdy. Inny możliwy sposób zatrzymania platformy to naciśnięcie czerwonego przycisku „STOP” na panelu sterowania w przypadku nagłej potrzeby lub ewentualnego podejrzenia co do możliwości zaistnienia niebezpiecznej sytuacji.

Przycisk ten po naciśnięciu blokuje się, jednocześnie zapala się dioda sygnalizacyjna. Podświetlenie przycisków dyspozycji na panelu platformy zaczyna naprzemiennie migać. Zwolnienie przycisku „STOP” jest możliwe poprzez przekręcenie go zgodnie z kierunkiem strzałek w prawo. Po zwolnieniu przycisku „STOP” można kontynuować jazdę - po kilkunastu sekundach - naciskając i przytrzymując wciśnięty przycisk kierunku jazdy.

Jeżeli platforma zatrzyma się i dojechanie do przystanku jest niemożliwe, osoba transportowana naciska przycisk sygnalizacji awaryjnej (ALARM) w celu wezwania pomocy. Platforma jest standardowo wyposażona w syrenę alarmową zainstalowaną w panelu sterowania.

Jazda awaryjna platformy

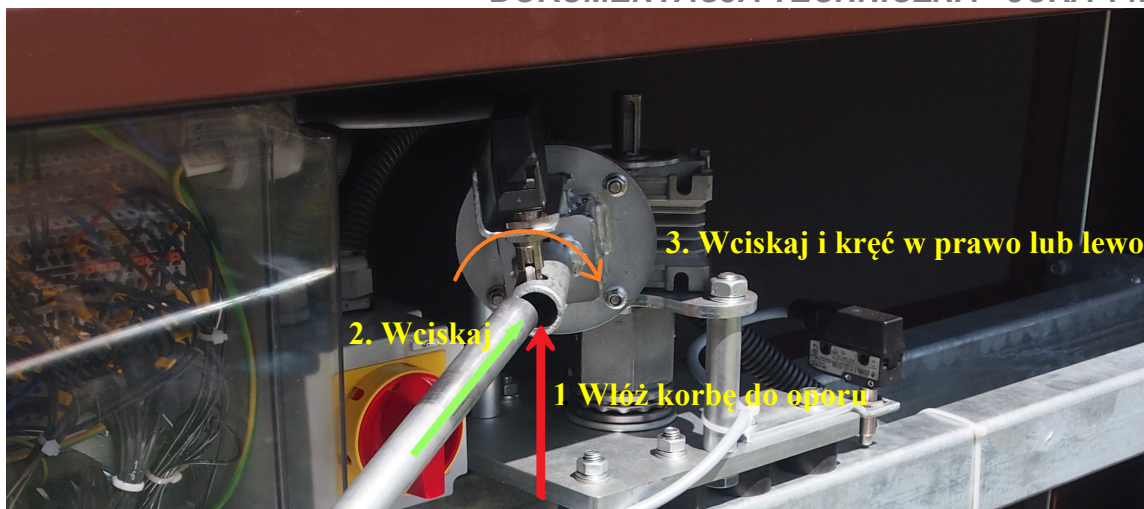
Opuszczanie awaryjne odbywa się za pomocą napędu ręcznego, zestawu składającego się z korby (która powinna znajdować się w miejscu łatwo dostępnym dla użytkownika oraz opiekuna lub pod górną osłoną maszynowni) oraz reduktora umieszczonego w górnej części maszynowni. Platformę opuszcza się awaryjnie do dolnego przystanku w przypadku awarii zasilania lub innej, która skutkuje utknięciem platformy z osobą transportowaną między przystankami. Jazda awaryjna platformy jest konieczna również w przypadku działania awaryjnych wyłączników krańcowych na przystanku dolnym lub górnym (jazda musi mieć kierunek odwrotny niż poprzednio – zgodnie z kierunkiem strzałek).

DOKUMENTACJA TECHNICZNA - JURA 14.10



Czynności podczas awaryjnego opuszczania platformy:

- ❖ Należy otworzyć zamek górnej pokrywy maszynowni za pomocą specjalnego klucza trójkątnego (dołączonego w zestawie), następnie pokrywę lekko odsunąć i odłożyć w bezpieczne miejsce – **uwaga istnieje ryzyko upuszczenia pokrywy, proszę zachować szczególną ostrożność podczas jej zdejmowania i zakładania,**
- ❖ **odłączyć zasilanie za pomocą wyłącznika głównego,**
- ❖ dołączoną do zestawu korbę należy wsunąć o otworu reduktora, po czym urządzenie przełączy się w tryb awaryjny, sygnalizując miganie wszystkich przycisków jedną częstotliwością,
- ❖ **UWAGA:** najpierw mocno wcisnąć korbę w kierunku reduktora w celu odblokowania specjalnej zapadki- ruch obrotowy korby jest możliwy tylko po odblokowaniu zapadki - **proszę nie robić tego „na siłę”, duży opór oznacza nie odblokowanie zapadki** - następnie dołączyć ruch obrotowy, kręcąc korbą w kierunku (prawym lub lewym w zależności od wersji usytuowania maszynowni – *Prawa maszynownia – ruch w prawo; Lewa maszynownia – ruch w lewo*) powodującym opuszczanie podestu, jednocześnie pamiętając o nieustanym wciskaniu korby; podest platformy zostanie powoli opuszczony,
- ❖ wyjąć korbę, po dojechaniu do dolnego przystanku otworzyć awaryjnie furtkę za pomocą specjalnego klucza (który powinien znajdować się w miejscu łatwo dostępnym dla użytkownika oraz opiekuna),
- ❖ po opuszczeniu pasażera należy zamknąć bramkę i ponownie zabezpieczyć rygiel, aby platforma była gotowa do dalszego użytku, odłożyć korbę na swoje miejsce, włączyć zasilanie i zamknąć pokrywę maszynowni.



7. POSTĘPOWANIE W PRZYPADKU WADLIWEGO DZIAŁANIA

Jeżeli podczas eksploatacji urządzenia wystąpiły problemy z jego działaniem przed zawiadomieniem konserwatora lub producenta o usterce należy przeprowadzić oględziny i wykonać kilka czynności, które wykluczą niepotrzebne wezwania serwisantów.

Platforma nie reaguje na kontrolę dostępu

Jeśli po włożeniu klucza do stacyjki nie obserwuje się zapalenia podświetleń przycisków dyspozycji należy sprawdzić czy do platformy podłączone jest zasilanie (ogłędziny domowej rozdzielni, z której zasilana jest platforma) oraz czy wyłącznik główny platformy, znajdujący się pod osłoną maszynowni, znajduje się w pozycji „WŁĄCZONY”

Drzwi platformy nie otwierają się

Należy upewnić się że platforma jest zasilana. Powtórzyć czynność aktywacji sterowania za pomocą klucza w kasie przywołania pamiętając, że czas otwarcia rygla po aktywacji to 15s.

Platforma nie reaguje na wciśnięcie przycisku dyspozycji jazdy

Należy upewnić się czy wszystkie drzwi są prawidłowo zamknięte, czy nie został wciśnięty czerwony przycisk awaryjny „STOP”, czy nie została wciśnięta którakolwiek z barier bezpieczeństwa (bariera wózka, czujniki aktywnej podłogi, kontakt przeciążenia).

DOKUMENTACJA TECHNICZNA - JURA 14.10

Platforma zatrzymała się podczas jazdy, nie reaguje na przycisk dyspozycji

Należy zaobserwować podświetlenie przycisków dyspozycji. Sprawdzić czy nie została wyzwolona bariera wózka lub kontakty podłogi aktywnej. Odczekać 30 sekund, wcisnąć ponownie przycisk dyspozycji jazdy. W przypadku braku możliwości jazdy wezwać pomoc i serwis.

Platforma wydaje głośny dźwięk i pali się czerwonym kolorem kontrolka na panelu wewnątrz platformy

Platforma wykryła przeciążenie. Należy opuścić platformę, zredukować obciążenie i spróbować przemieścić się ponownie.

Platforma przejechała poza dany przystanek

Jeśli platforma przemieści się poza strefy przystanku wtedy zostanie zatrzymana przez wyłącznik krańcowy lub podłogę aktywną. Należy wykonać procedurę awaryjnego opuszczania tak, by zrównać się z przystankiem i otworzyć drzwi. Bezwzględnie wezwać konserwatora oraz opisać okoliczności zdarzenia.

8. LOKALIZOWANIE I USUWANIE USTEREK

Platforma pionowa wyposażona jest w sterownik mikroprocesorowy oraz diodowy system diagnostyczny, które ułatwiają zdiagnozowanie usterki przez konserwatora lub w niektórych przypadkach przez użytkownika. Zastosowano specjalne oznaczenie kodów błędów, które wyświetlają się na ekranie sterownika oraz diodowy wskaźnik, dzięki któremu użytkownik po zdjęciu pokrywy jest w stanie odczytać kolor oraz numer sygnalizującej diody.

Oznaczenie komunikatów diodowego wyświetlacza diagnostycznego:

1. **Czerwony** – Błąd zasilania silnika
Żółty – Brak napięcia sterowniczego
2. **Czerwony** – Zadziałał wyłącznik podłogi
Żółty – Zadziałał wyłącznik awaryjnego opuszczania
3. **Czerwony** – Zadziałał wyłącznik rygla podestu
Żółty – Zadziałał wyłącznik rygla górnego przystanku
4. **Czerwony** - Zadziałał wyłącznik listwy bezpieczeństwa
Żółty – Zadziałał wyłącznik awaryjny pulpitu
5. **Czerwony** - Zadziałał wyłącznik przekroczenia jazdy
Żółty – Zadziałał wyłącznik nakrętki

DOKUMENTACJA TECHNICZNA - JURA 14.10

Gdy zostanie przekroczona liczba godzin pracy urządzenia lub jeden z przycisków ulegnie awarii to przyciski na pulpicie wewnętrznym będą migać jednakową częstotliwością, spowoduje to również zatrzymanie urządzenia. Należy w takim przypadku wezwać serwisanta.

Dioda na pulpicie wewnętrznym sygnalizuje przeciążenie urządzenia czerwonym kolorem, natomiast żółtym informuje o zadziałaniu modułu bezpieczeństwa – urządzenie nie jest gotowe do jazdy lub nastąpiła jego awaria.

9. INSTRUKCJA KONSERWACJI

Przeglądy konserwacyjne może wykonać tylko osoba posiadająca odpowiednie uprawnienia wydane przez Urząd Dozoru Technicznego, uprawniające do konserwacji podnośników dla niepełnosprawnych.

Przeglądy konserwacyjne – dzieli się na przeglądy podstawowe i główne

- a) **Przegląd podstawowy** - wykonywany nie rzadziej jak co 30 dni w przypadku instalacji ogólnodostępnej, natomiast dla użytkowników indywidualnych (osób fizycznych, mających jednoosobowy nadzór nad urządzeniem) nie rzadziej jak raz na 3 miesiące. Głównym celem tego przeglądu jest bieżące sprawdzenie platformy pod kątem bezpieczeństwa jego użytkowania.
- b) **Przegląd główny** - wykonywany co roku. Jest to przegląd konserwacyjny główny, którego celem jest gruntowa obsługa techniczna poszczególnych podzespołów i elementów platformy.

Zakres prac przeglądu podstawowego:

- ❖ Kontrola działania przycisku awaryjnego zatrzymania na pulpicie wewnętrznym.
- ❖ Kontrola działania listwy bezpieczeństwa na barierze podestu.
- ❖ Kontrola działania i zamocowania płyty bezpieczeństwa podłogi, ruch do dołu musi być wstrzymany podczas aktywowania podłogi ruchem do góry
- ❖ Kontrola działania łączników rygli, zostawiając przystanki z otwartymi drzwiczkami i zadać dyspozycję jazdy w wybranym kierunku. Podest nie powinien wykonać ruchu w żadnym kierunku.
- ❖ Sprawdzić i wykonać smarowanie śruby napędowej i prowadnic.
- ❖ Przy pierwszej konserwacji sprawdzić połączenia śrubowe.
- ❖ Sprawdzić mocowanie klucza rygla znajdującego się na drzwiczkach platformy, w szczególności śruby mocujące;
- ❖ Wyczyścić elementy wykonane ze stali nierdzewnej za pomocą preparatów przeznaczonych do czyszczenia stali nierdzewnej;
- ❖ W przypadku powstania zanieczyszczeń organicznych (np. odchody ptaków) i atmosferycznych (osady zawierające metale mogące powodować korozję), koniecznie usunąć je za pomocą delikatnych środków czyszczących nie zawierających proszków ściernych;

DOKUMENTACJA TECHNICZNA - JURA 14.10

Zakres prac przeglądu głównego:

- ❖ Wykonać wszystkie punkty przeglądu podstawowego.
- ❖ Przy pierwszej konserwacji, a następnie raz na rok, sprawdzić połączenia śrubowe.
- ❖ Kontrola działania łącznika trybu awaryjnego poprzez wprowadzenie korby do reduktora awaryjnego opuszczania, sprawdzić również działanie ręcznego opuszczania awaryjnego; sprawdzić również działanie opuszczania elektrycznego o ile zostało zainstalowane;
- ❖ Kontrola działania wyłącznika krańcowego poprzez jego załączenie podczas jazdy do góry. Kontrola działania łącznika nadzorującego nakrętkę napędową przez jego aktywowanie podczas jazdy do góry. Sprawdzić właściwe zamocowanie łącznika, kółko trzpienia musi znajdować się ok. 0,5 mm od powierzchni nakrętki.
- ❖ Kontrola zużycia nakrętki napędowej poprzez zdemonstrowanie dolnego panelu z przodu maszynowni i zdjęciu osłony platformy na podeście za pomocą klucza trójkątnego. Na nakrętce fabrycznie oznaczona jest odległość pomiędzy nakrętką napędową a bezpieczeństwa. Należy dokonać pomiaru odległości pomiędzy nakrętkami za pomocą suwmiarki, jeśli wartość ta jest mniejsza o co najmniej 1,5 mm od oznaczonej wartości to należy bezzwłocznie skontaktować się z producentem w celu wymiany zespołu nakrętek.
- ❖ Raz na 3 lata, nie rzadziej, należy wymienić akumulatory znajdujące się w szafie sterowanej zamontowanej w maszynowni, przy wyłączniku głównym



Smarowanie

Zdjąć panele z przodu maszynowni i zdemonstrować osłonę platformy na podeście kluczem trójkątnym. Elementami jakie należy smarować są śruba napędowa oraz prowadnice od strony toru ruchu ślizgaczy. Aplikować równomiernie smar na śrubę napędową, pojechać platformą do góry i do dołu kilka razy, do momentu aż śruba zostanie posmarowana na całej swej długości. Usunąć nadmiar zgromadzonego smaru na nakrętce.

DOKUMENTACJA TECHNICZNA - JURA 14.10

Do smarowania śruby stosuje się smar przeznaczony do smarowania otwartych przekładni śrubowych, cięgien, lin, łańcuchów oraz mocno obciążonych łożysk ślizgowych. Odpowiedni dobór smaru redukuje tarcie i zużycie podzespołów napędu śrubowego. Prowadnice smarujemy nanosząc równomiernie środek smarny w postaci aerozolu z dodatkiem PTFE. Przed zakupem środków smarnych należy skontaktować się z producentem platformy pionowej JURA 14.10.

Dane techniczne zalecanego smaru dla śruby napędowej:

- Dobra ochrona antykorozyjna, Odporny na starzenie i utlenianie, Dobra odporność na ciśnienie i wodę
- Baza: Olej mineralny, PAO
- Klasa: NLGI 2
- Penetracja: 265 / 295
- Zakres temperatur pracy: od -30°C do 200°C.

Dane techniczne zastosowanego smaru dla prowadnic:

- Syntetyczny smar w aerozolu, odporny na bardzo wysokie temperatury z dodatkiem PTFE.
- Tworzy skuteczną warstwę antykorozyjną.
- Brak utwardzenia smaru do +200°C krótkotrwale do +250°C.

Smary można zakupić u producenta podnośnika.

10. GWARANCJA

Producent gwarantuje, że urządzenie zostało wyprodukowane w profesjonalny sposób oraz że jest bezpieczne w eksploatacji.

Gwarancja na urządzenie wynosi: 24 miesiące.

Wyłączeniu podlegają akumulatory, na które gwarancja jest ograniczona do 6 miesięcy.

Gwarancji udziela się przy zachowaniu następujących warunków:

- urządzenie jest eksploatowane w miejscu instalacji zgodnie z zaleceniami opisanymi w niniejszej instrukcji użytkowania;
- urządzenie jest konserwowane przez osobę z uprawnieniami do konserwacji urządzeń dźwigowych według przedziałów czasowych opisanych w niniejszej instrukcji;
- każda konserwacja zostanie odnotowana pisemnie w dzienniku konserwacji urządzenia ;
- sugerujemy, aby Zamawiający w przeciągu 30 dni licząc od dnia zamontowania urządzenia, podpisał umowę konserwacji z osobą/firmą posiadającą uprawnieniami do konserwacji urządzeń dźwigowych, a dane teleadresowe konserwatora w przypadku wystąpienia awarii udostępnił Producentowi;



LIFT PLUS PL Kaczmarczyk sp.j.
ul. Strażacka 33, 42-263 Wrzosowa k. Częstochowy
tel./fax: +48 34 314 03 10, e-mail: biuro@liftplus.pl
www.liftplus.pl

DOKUMENTACJA TECHNICZNA - JURA 14.10

Gwarancja nie obejmuje:

- usterek, które wynikają z niewłaściwego użytkowania;
- naturalnego zużycia eksploatacyjnego;
- usterek spowodowanych nie przestrzegania zaleceń instrukcji użytkowania;
- usterek, które powstały w urządzeniu, które zostało zainstalowane ponownie w innym miejscu.

Zasady rozpatrywania zgłoszeń reklamacyjnych:

W przypadku powstania usterki należy niezwłocznie powiadomić o zaistniałym fakcie: w pierwszej kolejności konserwatora, a następnie Gwaranta. Informacje pisemną, zawierającą opis usterki należy przesłać do Gwaranta na adres e-mail, fax lub adres siedziby. Po otrzymaniu zgłoszenia, Gwarant skontaktuje się z konserwatorem w celu wykluczenia usterki spowodowanej niewłaściwym użytkowaniem. W przypadku przyjęcia zgłoszenia naprawa zostanie dokonana w terminie do 14 dni licząc od dnia otrzymania zgłoszenia. Jeżeli zaistnieje konieczność sprowadzenia części z zagranicy, termin naprawy może się wydłużyć. Gwarant dołoży jednak wszelkich starań, aby naprawa odbyła się w jak najkrótszym możliwym czasie.

Gwarancja nie wyłącza, nie ogranicza ani nie zawiesza uprawnień Zamawiającego/Kupującego wynikających z niezgodności towaru z umową.