

## GSL ARTIRA PARAMETRY TECHNICZNE

❖ Wymiary podestu platformy:	800 x 900 mm (szer. x dł.) 800 x 1050 mm (szer. x dł.) 800 x 1220 mm (szer. x dł. )
❖ Udźwig:	300 kg
❖ Prędkość jazdy:	0,10 m/s przy pokonywaniu zakrętów i dojazdach do przystanków prędkość jazdy automatycznie zwalnia do 0,06 m/s
❖ Sposób składania i rozkładania podestu platformy:	ręczny lub automatyczny
❖ Najazd na podest platformy na poziomie dolnego przystanku:	najazd na wprost lub najazd boczny
❖ Napęd:	linowy – przekładnia ślimakowa z kołem linowym, dwie liny z bilami prowadzącymi tworzą zamkniętą pętlę w rurach toru jezdnego
❖ Zasilanie:	230 VAC, 16A, 3x2,5mm <sup>2</sup> , napięcie sterowanie 24V
❖ Tor jazdy platformy:	tor jazdy platformy tworzą dwie rury stalowe ø50, w standardzie malowane na kolor RAL 7030, które mogą być mocowane bezpośrednio do ściany lub na słupków podporowych do stopni schodów
❖ <b>Bezpieczeństwo:</b> GSL ARTIRA wyposażona jest w poręczne bezpieczeństwo i klapki najazdowe otwierane i zamykane razem tylko na poziomach przystanków od strony wjazdu i wyjazdu, sygnał alarmowy w przycisku „STOP”, systemy zabezpieczające przed zmiążdżeniem, czujniki przeciążenia platformy, ręczny zjazd awaryjny, świetlną listwę sygnalizacyjną w trakcie jazdy	
❖ <b>Standard wykonania:</b> obudowa platformy stalowa w kolorze RAL 7030, poręczne bezpieczeństwo wykonane ze stali nierdzewnej, klapki najazdowe z aluminium malowane w kolorze obudowy platformy, panel z przyciskami sterowy wykonany z utwardzonej masy plastycznej w kolorze czarnym	
❖ <b>Przepisy:</b> CE, platforma wytworzona zgodnie z dyrektywami UE- <b>2006/42/WE</b> (Dyrektywa Maszynowa), <b>2004/1008/WE</b> (Dyrektywa Kompatybilności Elektromagnetycznej), <b>2006/95/WE</b> (Dyrektywa Niskonapięciowa) oraz normy zharmonizowanej z Dyrektywą Maszynową <b>EN81-40</b> (Dźwigi schodowe oraz podesty pochyłe do transportu osób z ograniczoną możliwością poruszania się)	

### UWAGA !

Wolna przestrzeń przed wjazdem na platformę na poziomach podestów przystanków powinna wynosić 1500 mm.