

PODESTY PRZEJEZDNE

Zad.1 Sprawdzenie kompletności dokumentacji pod kątem możliwości eksploatacji urządzenia.

a) sprawdzamy w Księdze Rewizyjnej decyzję UDT o dopuszczeniu urządzenia do pracy

PREZES
URZĘDU DOZORU TECHNICZNEGO

PIOTRKÓW TRYB., dnia 2014

KOMENDA MIEJSKA PAŃSTWOWEJ
STRAŻY POŻARNEJ

JAGIELLOŃSKA 11.
97-300 PIOTRKÓW TRYBUNALSKI

DECYZJA

Na podstawie art. 14 ust. 1 i 4 ustawy z dnia 21 grudnia 2000 r. o dozorcze technicznym (Dz. U. z 2013 r. poz. 963 z późn. zm.) oraz art. 104 ustawy z dnia 14 czerwca 1960 r. Kodeks postępowania administracyjnego (Dz. U. z 2013 r. poz. 267), po przeprowadzeniu badania okresowego (protokół z dnia 04.11.2014) urządzenia technicznego o numerze fabrycznym 1404-7255 i numerze ewidencyjnym 3220000849 :

1. zezwala się na eksploatację, przy parametrach określonych w ww. protokole,
2. ustala się dla urządzenia formę dozoru pełnego,
3. traci moc decyzja Prezesa UDT z dnia 14.11.2013 w sprawie zezwolenia na eksploatację ww. urządzenia technicznego.

Decyzja jest ważna do 30.11.2015.

UZASADNIENIE

PREZES
URZĘDU DOZORU TECHNICZNEGO

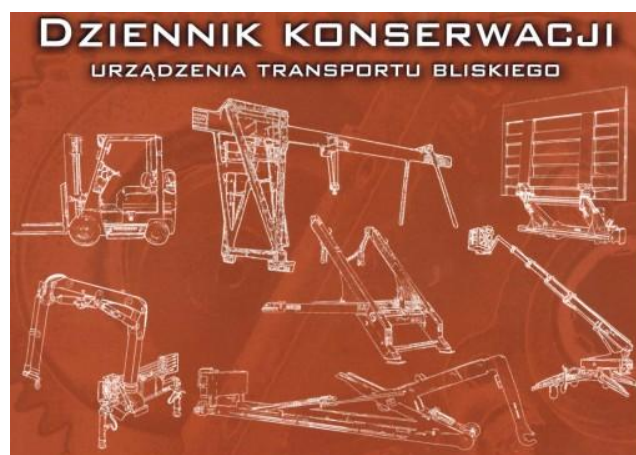
z up.

POUCZENIE: Od niniejszej decyzji przysługuje stronie prawo do wniesienia odwołania do Ministra Gospodarki, Pl. Trzech Krzyży 3/5, 00-507 w Warszawie, w terminie 14 dni od dnia doręczenia decyzji, za pośrednictwem Prezesa Urzędu Dozoru Technicznego w Warszawie ul. Szczęśliwicka 34.

2014

potwierdzenie odbioru decyzji

b) sprawdzamy w Dzienniku Konserwacji czy urządzenie jest dopuszczone do pracy przez konserwatora (aktualny przegląd techniczny)



Zad.2 Sprawdzenie zgodności oznakowania urządzenia, omówienie znaczenia wskazanych piktogramów i oznakowania.

a) sprawdzamy nr ewidencyjny UDT urządzenia.

N 47 19 001122

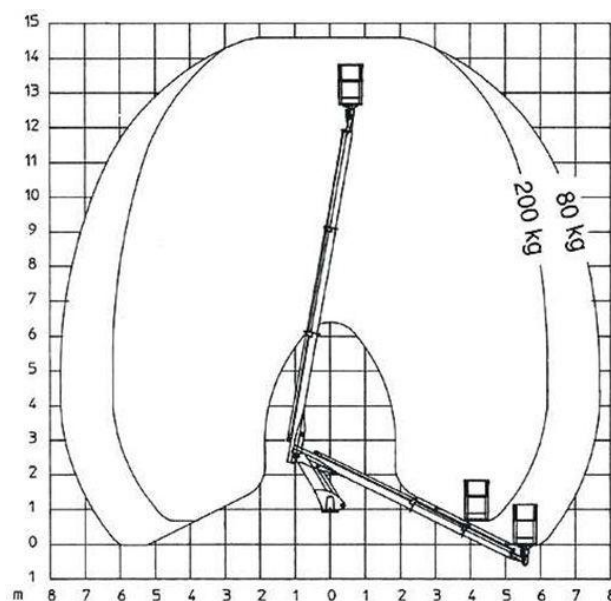
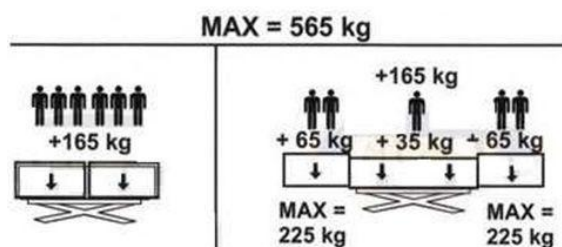
↓ dwucyfrowy numer – określa grupę urządzeń

↓ dwucyfrowy numer – określa oddział UDT

↓ sześciocyfrowy numer – numer rejestracyjny danego urządzenia (należącego do określonego typu urządzeń w danym oddziale UDT)

b) oznakowanie i piktogramy:

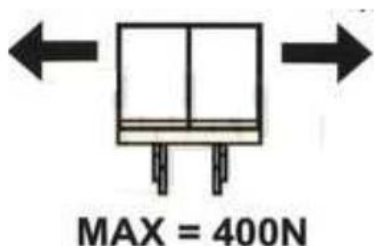
- diagram udźwigu



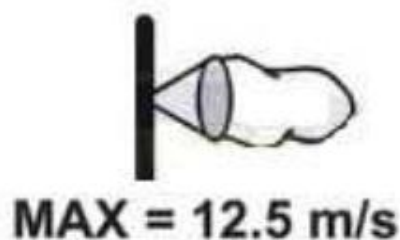
- miejsce zaczepu szelek bezpieczeństwa



- maksymalna dopuszczalna siła pozioma z jaką operator może oddziaływać na powierzchnię zewnętrzną podczas wykonywania prac



- maksymalna dopuszczalna siła wiatru



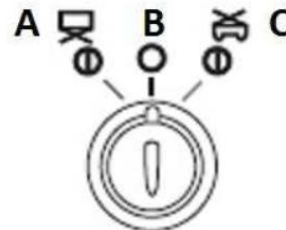
- praca podestu wyłącznie w pomieszczeniach

MAX 0 m/s

- ostrzeżenie przed zgnieceniem



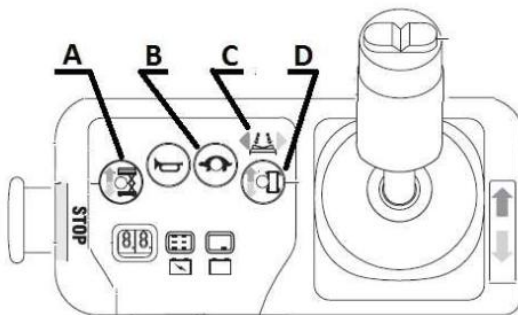
- załączenie pulpitu sterującego (sterowanie z platformy roboczej lub z dolnego pulpitu sterowniczego)



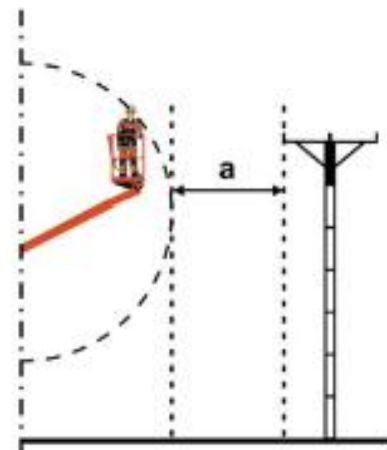
- opis urządzeń sterujących:

A- załączenie mechanizmu podnoszenia, B- załączenie wolnego trybu jazdy,

C- załączenie funkcji skrętu kół, D- załączenie mechanizmu jazdy



- zasady pracy w pobliżu linii energetycznych



- tabliczka znamionowa podestu



a- odległość pozioma między skrajnym przewodem linii, a najbliższym elementem maszyny lub podnoszonego elementu budowlanego

3m - dla linii NN< 1kV
5m - dla linii WN 1kV - 15 kV
10m - dla linii WN 15kV - 30 kV
15m - dla linii WN 30kV - 110kV
30m - dla linii WN > 110kV

- urządzenie spełnia wymogi bezpieczeństwa UE



Zad.3 Ocena stanu technicznego konstrukcji nośnej podestu oraz kompletności wyposażenia platformy roboczej.

- stan połączeń, barierek ochronnych, krawężników platformy roboczej
- czy nie ma widocznych pęknięć, odkształceń lub deformacji

Zad.4 Ocena stanu technicznego układu jezdnego.

Sprawdzamy stan kół lub gąsienic: uszkodzeń opon, ciśnienie, mocowanie kół, naciąg gąsienic, ewentualne uszkodzenia gąsienic



Zad.5 Sprawdzenie prawidłowości działania dolnego pulpitu sterowniczego.

Dźwignie sterujące muszą być prawidłowo oznaczone i uruchamiać właściwe funkcje robocze. Po zwolnieniu nacisku wracają do pozycji wyjściowej. Sprawdzamy działanie wyłącznika STOP . Próby wykonujemy bez obciążenia.



Zad.6 Sprawdzenie prawidłowości działania układu awaryjnego opuszczania platformy roboczej.

Układ awaryjnego opuszczania sprawdzamy bez obciążenia. Podnosimy platformę roboczą na bezpieczną wysokość, a następnie opuszczamy za pomocą układu awaryjnego opuszczania. System awaryjnego opuszczania uruchamiamy za pomocą cięgna lub dodatkowej pompy hydraulicznej napędzanej ręcznie lub silnikiem elektrycznym.

Zad.7 Ocena stanu baterii trakcyjnych.

Sprawdzamy mocowanie baterii, poziom elektrolitu i stopień naładowania



Zad.8 Sprawdzenie poziomu płynów eksploatacyjnych silnika spalinowego.

- poziom oleju silnikowego
- poziom cieczy chłodzącej

Zad.9 Przeprowadzenie kontroli układu hydraulicznego.

- a) poziom oleju hydraulicznego
- b) sprawdzamy wizualnie szczelność układu hydraulicznego
- c) sprawdzamy działanie zaworów przelewowych bez obciążenia
- d) sprawdzamy zamki hydrauliczne

Ocena szczelności układu hydraulicznego w podeście przejezdnym.

O ile wytwórca nie określi inaczej, podczas testu z obciążeniem nominalnym (100% obciążenia) platforma robocza podestu może opaść maksymalnie 100 mm w ciągu godziny. W tym samym czasie tłoczyska siłowników podpór mogą wsunąć się do 4 mm.

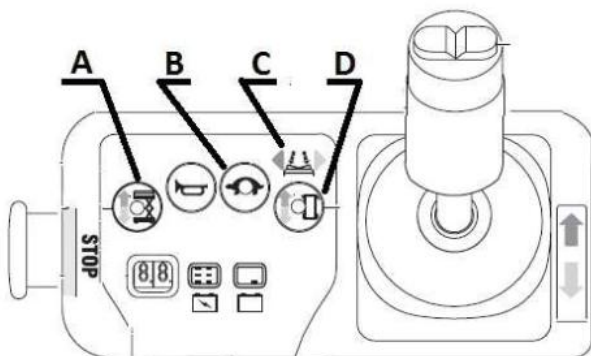


Zad.10 Sprawdzenie poprawności działania górnego pulpitu sterowniczego.

Dźwignie sterujące muszą być prawidłowo oznaczone i uruchamiać właściwe funkcje robocze. Po zwolnieniu nacisku wracają do pozycji wyjściowej.

Sprawdzamy działanie wyłącznika STOP. Próby wykonujemy bez obciążenia.

- A- załączenie mechanizmu podnoszenia,
- B- załączenie wolnego trybu jazdy,
- C- załączenie funkcji skreślenia kół,
- D- załączenie mechanizmu jazdy



Zad.11 Sprawdzenie prawidłowości działania łączników krańcowych mechanizmu podnoszenia.

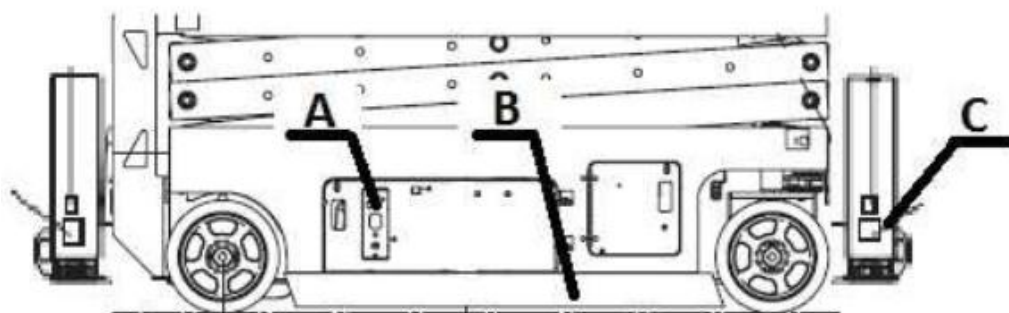
Działanie łączników krańcowych sprawdzamy bez obciążenia. W skrajnych pozycjach powinno nastąpić wyłączenie działanie kontrolowanego mechanizmu.

Zad.12 Sprawdzenie prawidłowości działania układu ograniczającego prędkość jazdy podestu.

W podestach nożycowych przy podniesionej platformie roboczej powinien zadziałać układ automatycznego ograniczenia prędkości jazdy.

Zad.13 Sprawdzenie poprawności działania zabezpieczenia przed wywróceniem podestu na nierównościach podłoża lub na wypadek uszkodzenia koła.

- sprawdzamy płozy podestu, czy się wysuwają i czy nie są uszkodzone (B)
- sprawdzamy stan podpór, czy się wysuwają i czy nie są uszkodzone (C)
- sprawdzenie poprawności działania układu blokady osi wahliwej



Zad.14 Sprawdzenie poprawności działania układu kontroli przechyłu podestu.

Kiedy podest przejezdny wjedzie na niedopuszczalną pochyłość, blokowana jest funkcja podnoszenia platformy roboczej



Zad.15 Sprawdzenie poprawności działania układu uniemożliwiającego sterowanie podporami w przypadku, gdy wysięgnik nie znajduje się w pozycji transportowej.

Próbie wykonujemy bez obciążenia. Przy podniesieniu wysięgnika na bezpieczną wysokość przestaje działać sterowanie podporami podestu

Zad.16 Sprawdzenie poprawności działania układu uniemożliwiającego /ograniczającego podniesienie platformy roboczej w przypadku niewłaściwego podparcia podestu.

Próbie wykonujemy bez obciążenia. W przypadku niewłaściwego wysunięcia jednej z podpór przestaje działać sterowanie układu podnoszenia platformy roboczej.

Zad.17 Sprawdzenie poprawności działania układu poziomowania platformy roboczej.

Próbie wykonujemy bez obciążenia. Bez względu na kąt ustawienia wysięgnika podestu, platforma robocza powinna znajdować się w poziomie. W przypadku mechanicznego układu samopoziomującego platformę sprawdzamy stan cięgien. W układach hydraulicznych, sprawdzamy szczelność układu.

Zad.18 Sprawdzenie poprawności działania układu minimalizującego ryzyko gilotynowego działania mechanizmu nożycowego.

W podestach nożycowych podczas funkcji opuszczania, platforma robocza powinna zatrzymać się przed osiągnięciem dolnego skrajnego położenia oraz załącza się sygnalizacja dźwiękowa. Podesty nożycowe mogą być wyposażone również w kratę ochronną minimalizującego ryzyko gilotynowego działania mechanizmu nożycowego.

Zad.19.Sprawdzenie poprawności działania układu blokady osi wahliwej

Blokowana oś wahliwa - umożliwia jazdę po nierównym terenie, a w momencie unoszenia platformy blokuje się w aktualnym położeniu, co zwiększa stabilność podestu. Próbę wykonujemy bez obciążenia.



Sprawdzenie poprawności działania urządzeń sterowniczych oraz mechanizmów (bez obciążenia).

Zad.20 Sprawdzenie innych elementów bezpieczeństwa dostępnych na urządzeniu.

Sprawdzamy wszystkie zabezpieczenia hydrauliczne, mechaniczne i elektryczne (np. czujnik obecności operatora na stanowisku pracy, zabezpieczenie przed przypadkowym uruchomieniem funkcji roboczych).

Zad.21 Wykonanie czynności związanych z przygotowaniem podestu do „transportu”.

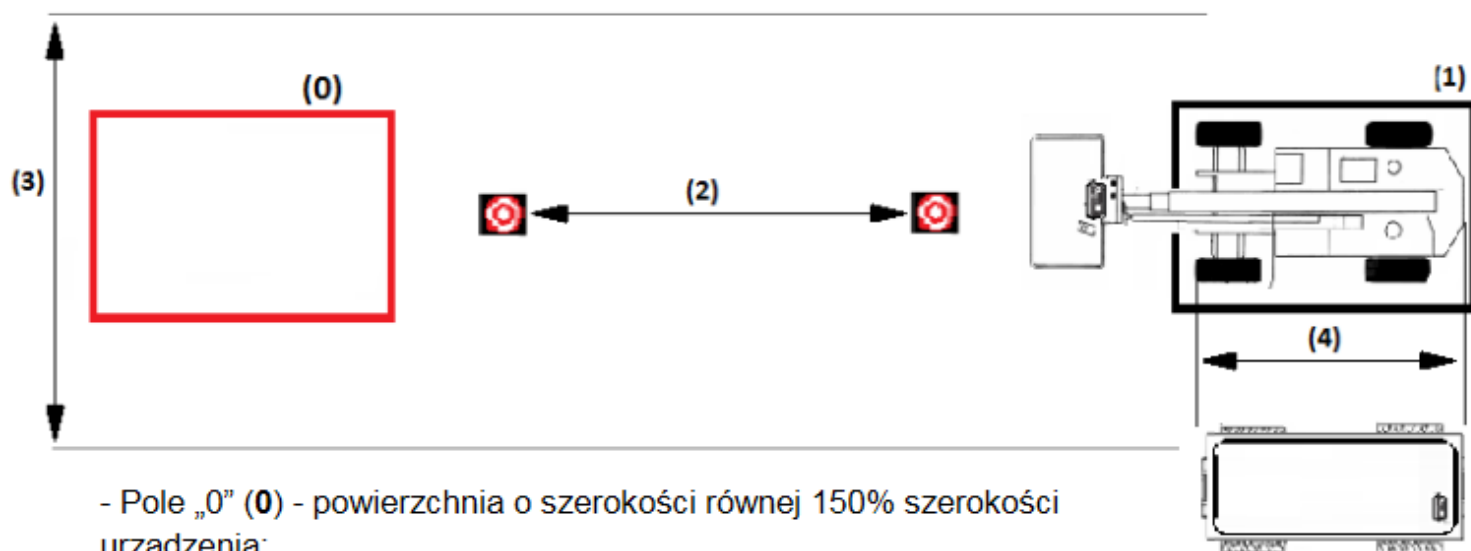
Należy złożyć podest do pozycji transportowej zapewniającej bezpieczeństwo w trakcie transportu urządzenia.



Zad.22 Wykonanie innej czynności wynikającej z instrukcji eksploatacji przedmiotowego urządzenia.

Czynność jest opisana w instrukcji obsługi urządzenia (jedna z omówionych czynności obsługowych)

Zad.23 Dla podestów wolnobieżnych do egzaminu należy dodatkowo przygotować Pole start, pole „0” minimum 2 przeszkody (np. pachołki), rozstawione wg poniższego schematu.



- Pole „0” (0) - powierzchnia o szerokości równej 150% szerokości urządzenia;
- Pole start (1) - powierzchnia o szerokości równej 150% szerokości urządzenia;
- Odległość między przeszkodami (2) stanowi 2 x długość geometryczną (4) urządzenia (z wyłączeniem elementów wysięgnika);
- Szerokość trasy manewrowej (3) stanowi 2 x długość geometryczną urządzenia.