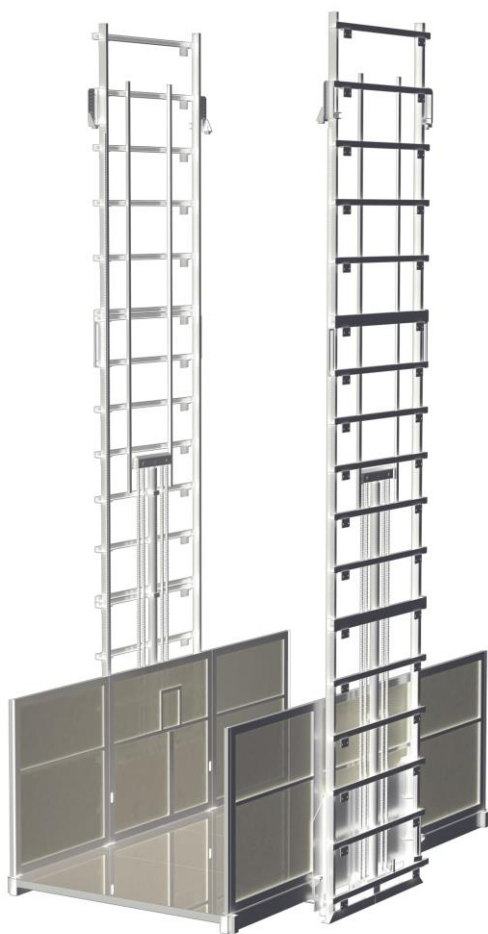


Podnośnik do transportu pojazdów z operatorem oraz pasażerami na pokładzie typu NKM2-XX



Modele systemu NKM2-XX

- NKM2-20
- NKM2-25
- NKM2-30
- NKM2-35
- NKM2-40

PRODUCENT:

PLATFORMOWE SYSTEMY PARKINGOWE
NowinaKonopka Technologies Sp. z o.o. S.K.
31-123 KRAKÓW, Krupnicza 6
biuro@nowinakonopka.com, www.nowinakonopka.com

1. Dane techniczne

L.p.	Opis	Dane
1.	Producent	PSP NowinaKonopka Technologies sp. z o. o. S.K.
2.	Adres producenta	ul. Krupnicza 6 31-123 Kraków www.nowinakonopka.com
3.	Typ podnośnika	NKM2-XX
4.	Model	NKM2-20 / NKM2-25 / NKM2-30 / NKM2-35 / NKM2-40
5.	Udźwig znamionowy	2000kg / 2500kg / 3000kg / 3500kg / 4000kg
6.	Kategoria udźwigu	1
7.	Maksymalna ilość transportowanych osób	6+1
8.	Prędkość maksymalna	0,15 m/s*
9.	Prędkość nominalna (średnia)	0,08-0,10 m/s*
10.	Maksymalna wysokość podnoszenia	11000 mm
11.	Minimalne wymiary szybu	3000mm x 5000mm
12.	Maksymalne wymiary szybu	3800mm x 6800mm
13.	Minimalna wysokość podszybia	300mm
14.	Ilość przystanków	2 / 3
15.	Rodzaj napędu	hydrauliczny
16.	Nominalna moc elektryczna urządzenia	Zależnie od wymagań miejscowych 9-12kW*
17.	Napięcie zasilania elektrycznego	3x400 VAC
18.	Moc zasilacza hydraulicznego	3-15 kW*
19.	Ciśnienie zasilania nominalne	100 bar*
20.	Ciśnienie zasilania maksymalne	250 bar*
21.	Ilość siłowników hydraulicznych	2
22.	Sterowanie	Elektroniczne przewodowe, lokalne, bezprzewodowe RFID
23.	Bramy przystankowe	Standardowo – bramy renomowanych producentów
24.	Zamykanie bram	Automatyczne
25.	Otwieranie bram	Z pulpitu platformy i przywołania, awaryjne - ręczne
26.	Ilość bram	Zależnie od wymagań miejscowych. Minimum 2
27.	System łączności alarmowej	Z pulpitu platformy z wykorzystaniem sieci telefonii

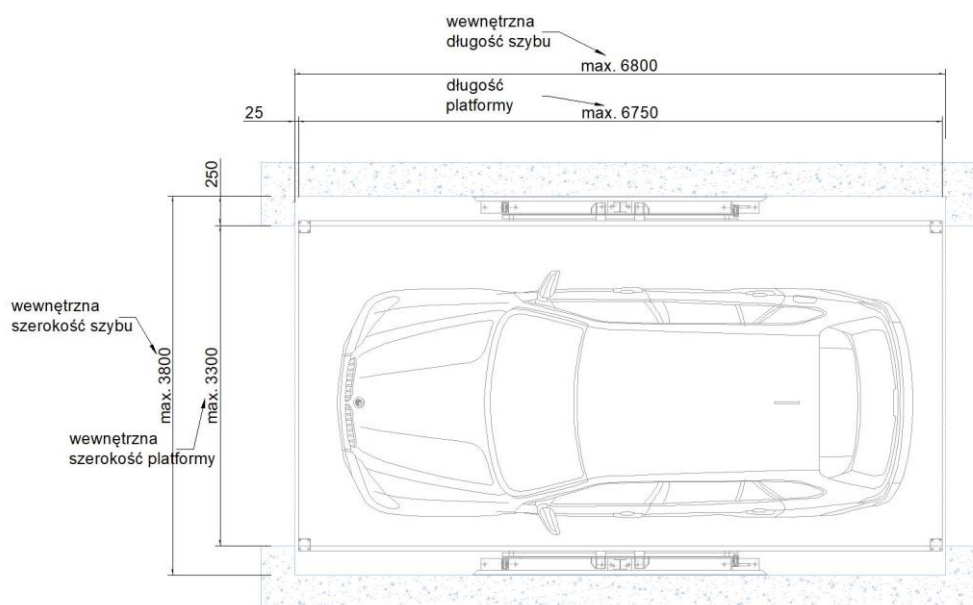
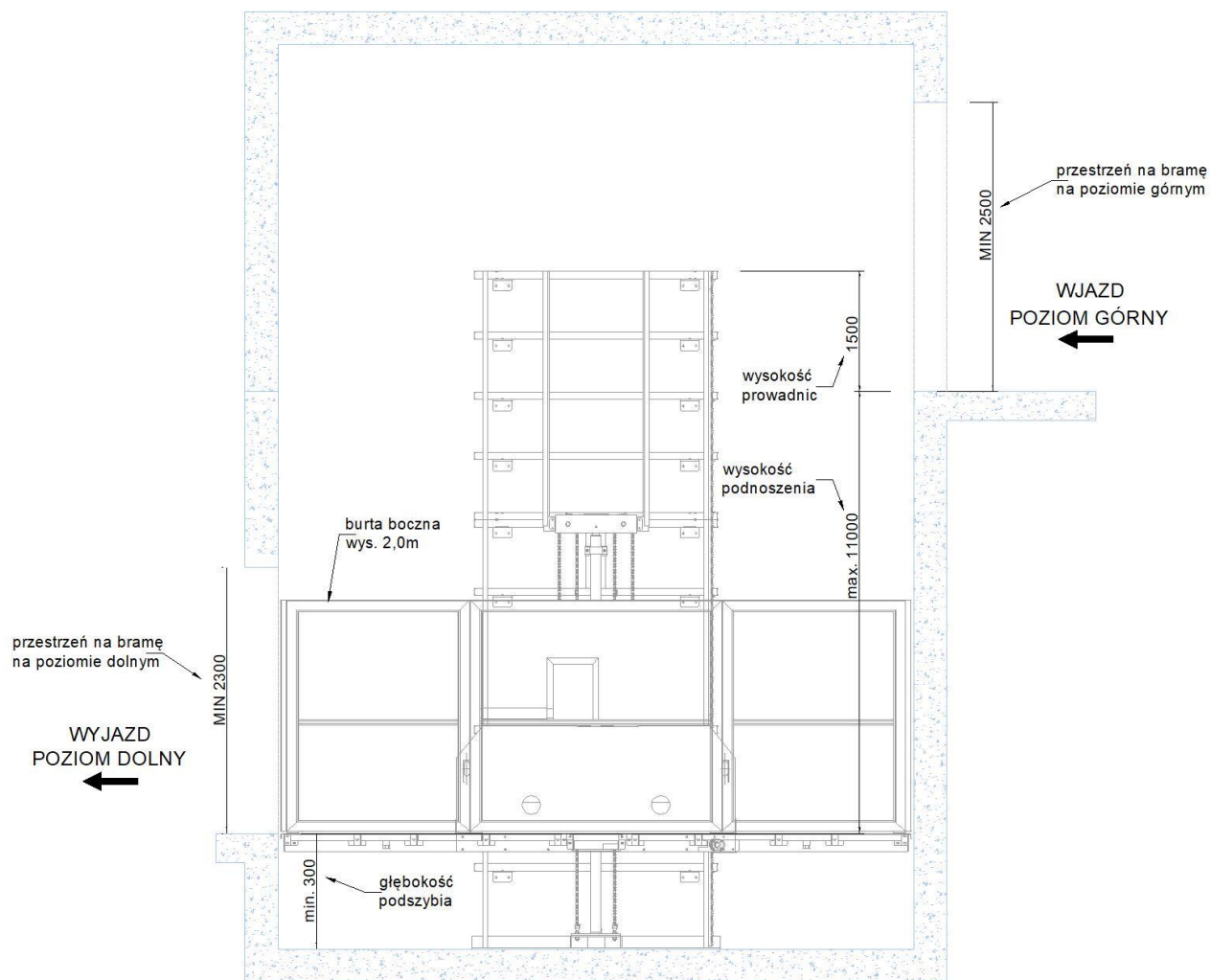
***Podane wartości są przykładowe. W zależności od uwarunkowań mogą one być inne.**

2. Stosowanie Podnośnika zgodnie z przeznaczeniem

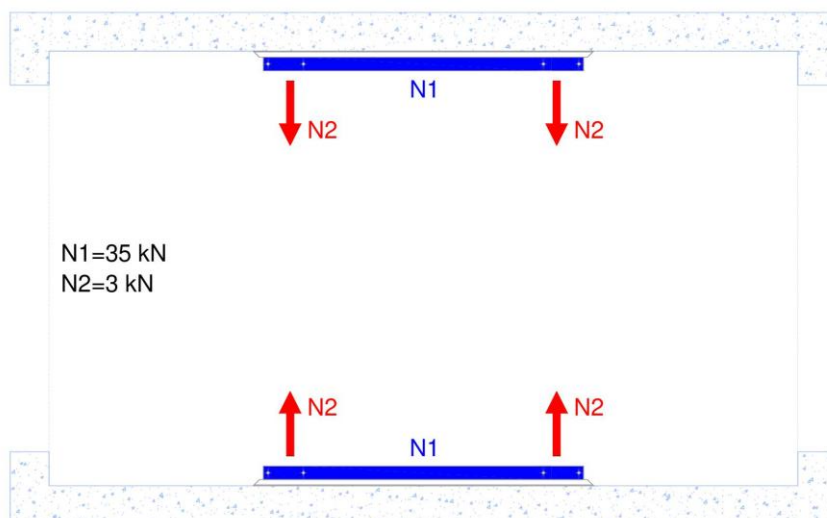
Podnośnik do transportu pojazdów z operatorem oraz pasażerami na pokładzie typu NKM2-XX jest maszyną przeznaczoną do przemieszczania samochodu wraz z operatorem/kierowcą i pasażerami pomiędzy dwoma/trzema przystankami pod warunkiem, że operator ani pasażerowie w czasie transportu **nie opuszczają samochodu**.

3. Przygotowanie miejsca montażu

Elementy konstrukcyjne garażu powinny być wykonane z betonu klasy co najmniej C25/30, zdolne przenieść podane obciążenia. Szyb należy wykonać na planie prostokąta o nieprzekraczalnych granicznych wymiarach podanych w tabeli danych technicznych.

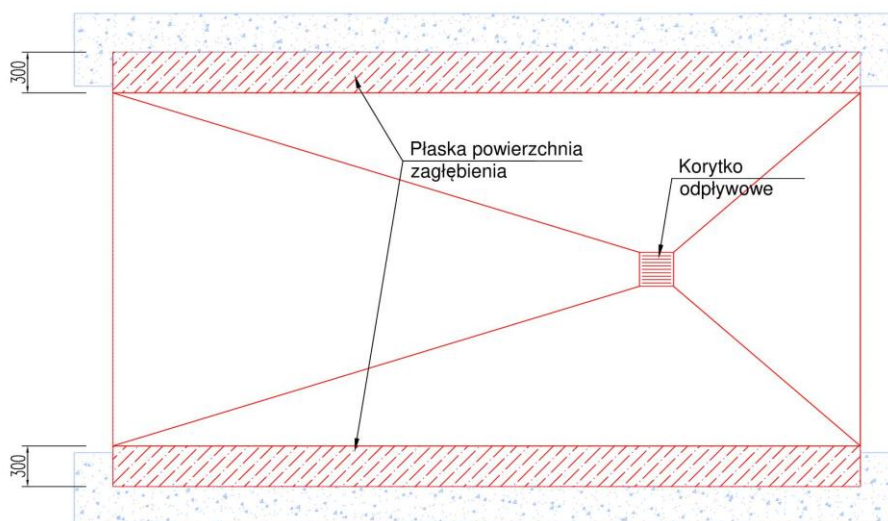


Siły działające na konstrukcję szybu



4. Odwodnienie

Pasy o szerokości 30cm od dłuższych ścian bocznych szybu należy wykonać jako całkowicie płaskie. W pozostałej części podszybia należy wykonać odpowiednie spadki, odprowadzające wodę w stronę odpływu.



5. Maszynownia dla podnośnika samochodowego

Konieczne jest zapewnienie maszynowni w bliskim sąsiedztwie szybu. Musi być ona zlokalizowana na dolnym poziomie w odległości nie większej niż 4m od krawędzi szybu. Minimalne wymiary – 100x150cm. Miejsce należy ustalić z dostawcą systemu.

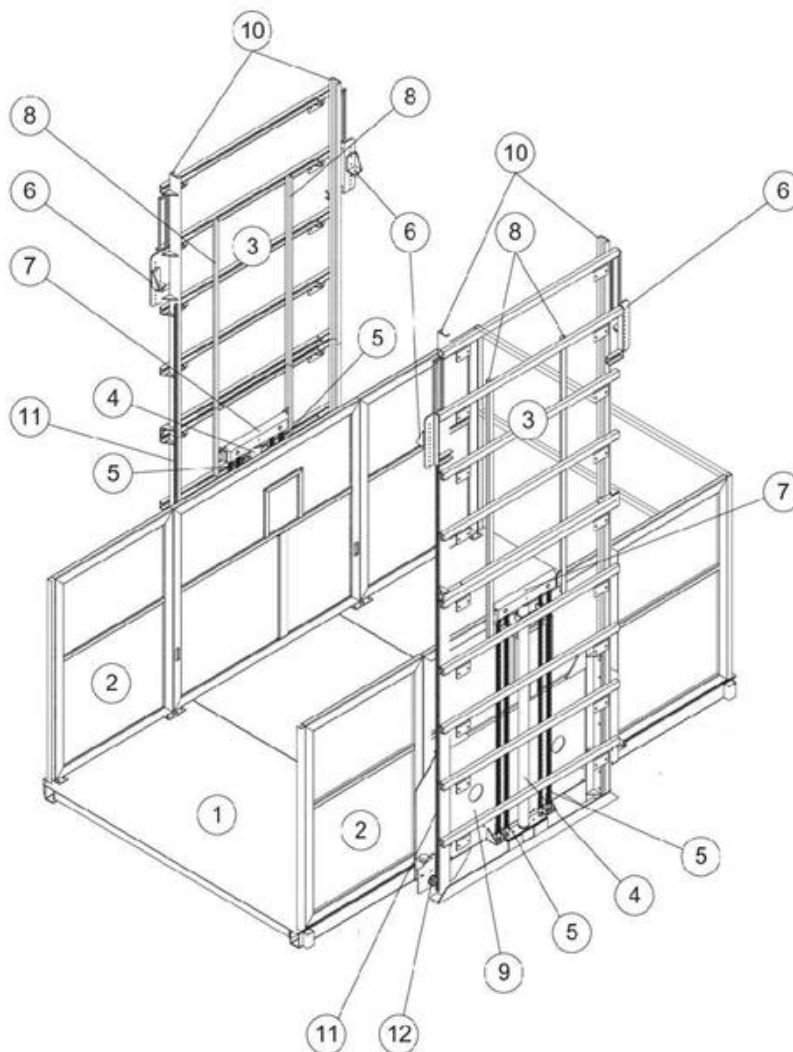
Jeżeli maszynownia nie znajduje się w osobnym pomieszczeniu – miejsce położenia agregatu oraz szafy elektrycznej należy wygrodzić i zapewnić furtkę dostępową.

Z pomieszczenia maszynowni do podszybia należy zapewnić drogę (przepusty, rury osłonowe) o średnicy $2 \times \varnothing 150 \text{ mm}$ dla przeprowadzenia przewodów hydraulicznych i elektrycznych.

6. Opis ogólny

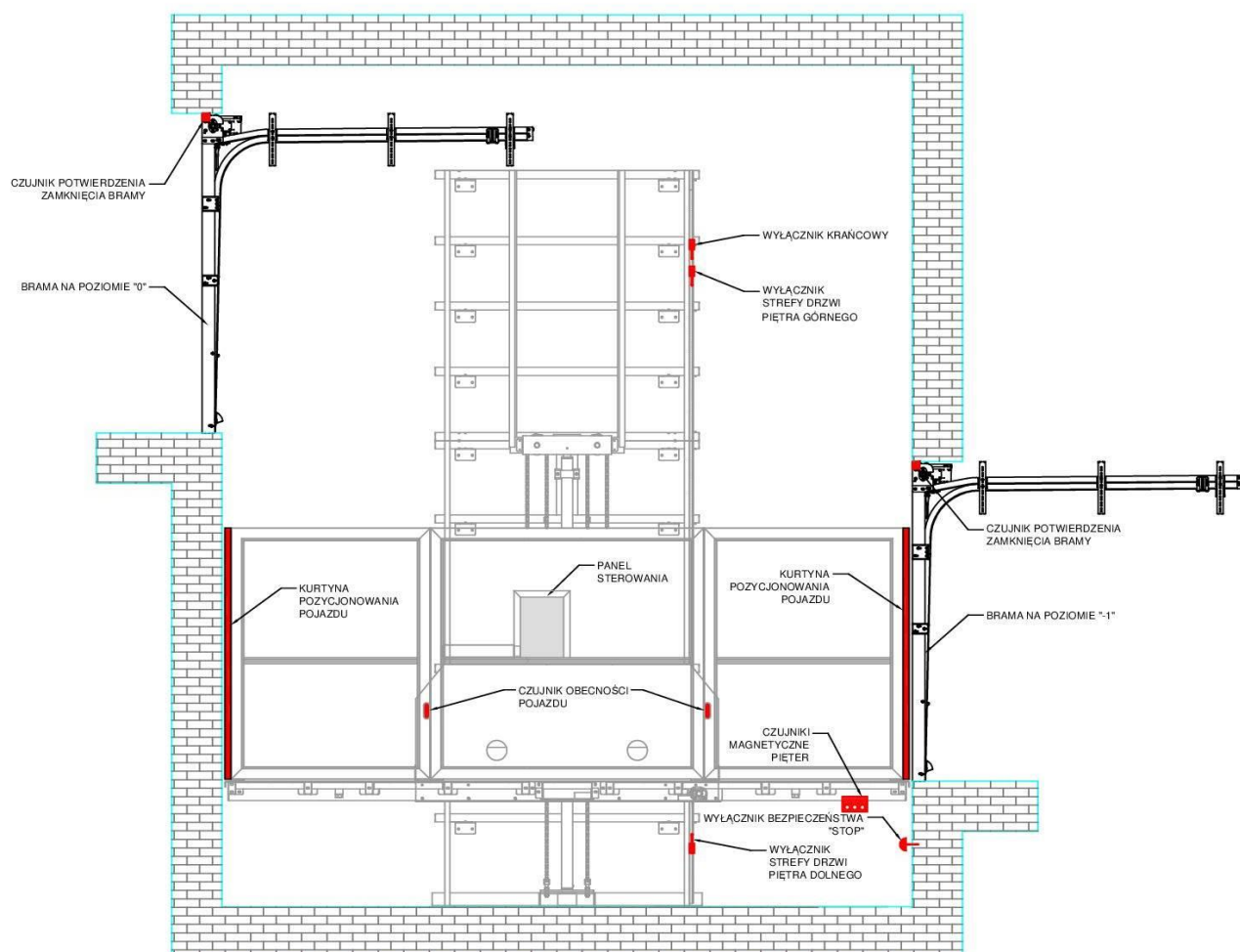
Urządzenie składa się z platformy podnoszonej przy pomocy siłowników hydraulicznych za pośrednictwem łańcuchów. Prowadzenie platformy zapewnia konstrukcja stalowa zainstalowana w szybie, złożona z kratownic z prowadnicami. Stabilność podnoszenia zapewnia wał z kołami zębatymi prowadzonymi po listwach zębatych.

Rysunek poglądowy 1



- | | |
|-------------------------------------|-------------------------------------|
| 1. Platforma nośna | 8. Prowadnica wózka rolek łańcucha |
| 2. Ekrany boczne platformy | 9. Karetka |
| 3. Kratownice prowadnic | 10. Prowadnica karetki |
| 4. Siłownik hydrauliczny | 11. Listwa zębata |
| 5. Łańcuch podnoszący | 12. Koło zębate wału wyrównującego. |
| 6. Ogranicznik ruchu pozycji górnej | |
| 7. Wózek rolek łańcucha | |

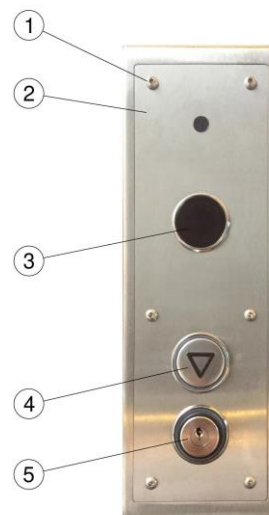
Rysunek poglądowy 2



OPIS KASET PRZYWOŁANIA I PANELI STEROWNICZYCH

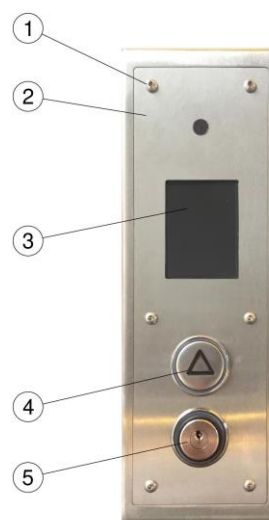
Kaseta przywołania typ A

1. Śruba mocująca
2. Obudowa kasety
3. Sygnalizator świetlny
4. Przywołanie platformy na poziom dolny
5. Stacyjka klucza aktywującego przywołanie (kontrola dostępu)



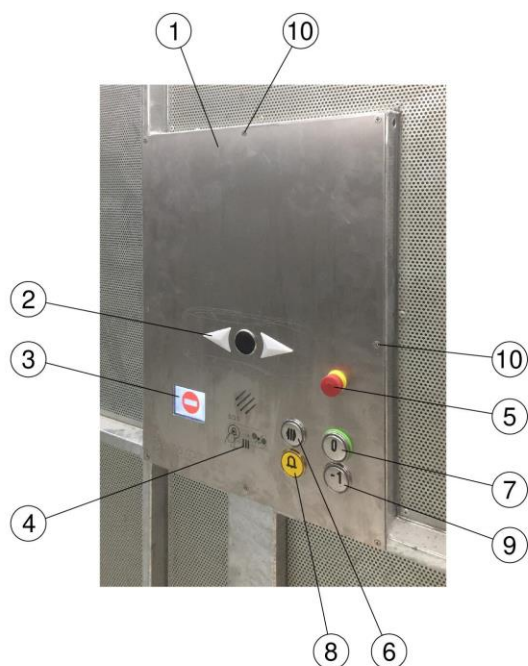
Kaseta przywołania typ B

1. Śruba mocująca
2. Obudowa kasety
3. Wyświetlacz LCD
4. Przywołanie platformy na poziom górny
5. Stacyjka klucza aktywującego przywołanie (kontrola dostępu)



Przykładowy panel sterowania na platformie na lewym i prawym ekranie bocznym

1. Front panelu
2. Wskaźnik pozycjonowania pojazdu na platformie
3. Wyświetlacz wielofunkcyjny
4. Głośnik / mikrofon interkomu
5. Wyłącznik awaryjny STOP
6. Otwarcie bramy
7. Dyspozycja jazdy w górę
8. Przycisk Alarm
9. Dyspozycja jazdy w dół
10. Śruba mocująca

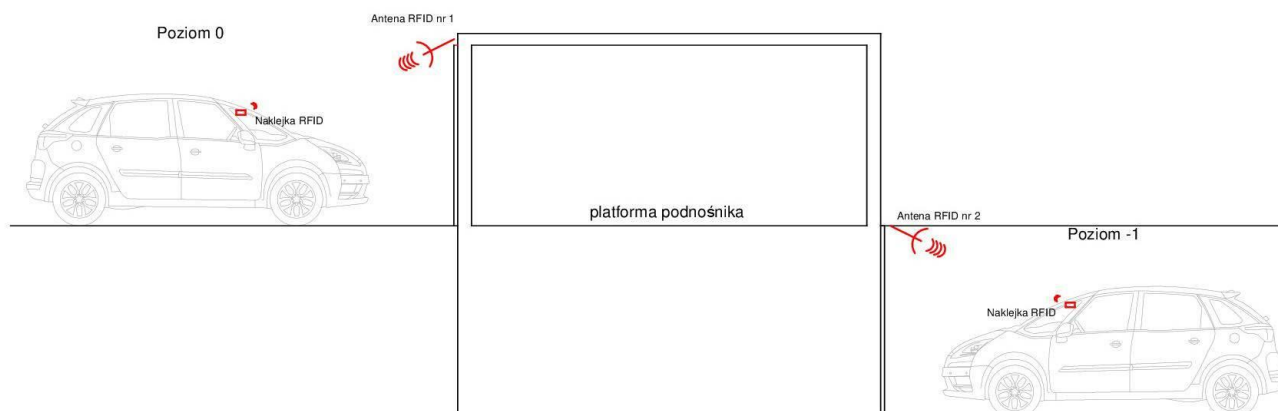


STEROWANIE BEZPRZEWODOWE – (opcja)

Do bezprzewodowego przywoływania platformy i otwierania bram garażowych zastosowano zintegrowany czytnik RFID - UHF średniego zasięgu pozwalający na identyfikację użytkownika w systemie za pomocą naklejonych na przednią szybę samochodu naklejek.

Naklejkę należy umieścić na szybie samochodu w górnej jej części z dala od urządzeń elektronicznych mogących zakłócić jej działanie.

Karta dostępową wraz z czytnikiem kodów RFID to system o regulowanym zasięgu służący do potwierdzenia obecności pojazdu przy konkretnej bramie wjazdowej. Przy współpracy z kontrolerem dostępu sygnał o obecności pojazdu przekazywany jest do głównego sterownika PLC sterującego pracą bram i podnośnika. Sygnał ten aktywuje możliwość użycia pilota radiowego i przywołania platformy na poziom, na którym znajduje się pojazd.



Rysunek schematyczny działania systemu RFID

7. Obwód bezpieczeństwa i obwód sterowania

W obwodzie bezpieczeństwa są zgrupowane następujące zabezpieczenia powodujące zatrzymanie podnośnika:

- **wyłączniki awaryjne;**
- **czujniki potwierdzające zamknięcie bram wjazdowych (szybowych) blokujące ruch podnośnika;**
- **czujniki potwierdzające poprawną pozycję podnośnika zezwalające na ruch bram.**

W obwodzie sterowania są zgrupowane następujące zabezpieczenia:

- **styki potwierdzenia zamknięcia bram** pobudzane przez sterownik bramy;
- **wyłącznik krańcowy drogi jazdy platformy** dla ruchu w górę;
- **fotokomórki zabezpieczające przestrzeń za bramą** – opcja;
- **fotokomórki potwierdzające obecność samochodu** na platformie;
- **kurtyny zabudowane na krańcach platformy** w ścianach bocznych;
- **czujnik ciśnienia** w układzie hydraulicznym;
- **czujniki temperatury** oraz poziomu oleju w układzie hydraulicznym.

8. Użytkowanie systemu

Do obsługi podnośnika mogą zostać upoważnione wyłącznie osoby przeszkolone.

Bezpieczna eksploatacja podnośnika wymaga od operatora zrozumienia ograniczeń i ostrzeżeń oraz procedur obsługi.

Operator musi zapoznać się z instrukcją obsługi, zrozumieć jej zapisy wraz z zamieszczonymi w niej ostrzeżeniami i wskazówkami oraz złożyć podpis w odpowiedniej części tej instrukcji.

**TYLKO UPRAWNIONE OSOBY MOGĄ OBSŁUGIWAĆ
URZĄDZENIE**