

SZCZEGÓŁOWA SPECYFIKACJA TECHNICZNA

45313100-5 INSTALOWANIE WIND I PODNOŚNIKÓW

1. Wstęp

1.1. Przedmiot SST

Przedmiotem niniejszej szczegółowej specyfikacji technicznej są wymagania dotyczące wykonania i odbioru robót związanych z montażem windy dwuprzystankowej w budynku.

1.2. Zakres stosowania SST

Szczegółowa specyfikacja techniczna jest stosowana jako dokument przetargowy i kontraktowy przy zleceniu i realizacji robót wymienionych w pkt. 1.1.

1.3. Zakres robót objętych SST

Roboty, których dotyczy specyfikacja obejmują wszystkie czynności umożliwiające i mające na celu wykonanie montażu windy w budynku.

W zakres tych robót wchodzi:

- wykonanie fundamentu windy
- wykonanie szybu windy
- montaż urządzenia windowego
- roboty wykończeniowe
- roboty związane z odbiorem

1.4. Określenia podstawowe

Określenia podane w niniejszej SST są zgodne z obowiązującymi odpowiednimi normami i wytycznymi.

1.5. Ogólne wymagania dotyczące robót

Wykonawca robót jest odpowiedzialny za jakość wykonania robót, ich zgodność z dokumentacją projektową, SST i poleceniami inspektora nadzoru inwestorskiego.

2. Materiały

2.1. KARTA TECHNICZNA DŹWIGU HYDRAULICZNEGO

Udźwig	630 kg / 8 osób
Wysokość podnoszenia	4,12 m
Przystanki / dojścia	02/02
Wymiary szybu	1650 x 1950 mm
Wysokość nadszybia	2700 mm
Głębokość podszybia	1100 mm

Napęd	hydrauliczny, z grzałką oleju oraz awaryjnym zjazdem na najniższy przystanek w przypadku awarii zasilania
Agregat	BUCHER z blokiem zaworowym proporcjonalnym,
Siłownik	jednoczęściowy
Ilość jazd, prędkość jazdy	40/h / 0,4 m/s
Maszynownia	obok szybu na najniższym przystanku
Kabina	Nieprzelotowa, ściany – malowane proszkowo (do uzgodnienia z zamawiającym), podsufitka ze stali nierdzewnej z oświetleniem LED, podłoga wykładzina antypoślizgowa
Panel sterowniczy	wykonany ze stali nierdzewnej szlifowanej z podświetlanymi przyciskami z oznaczeniem Braille'a, alarmem, wyświetlaczem, oświetleniem awaryjnym (2 h), sygnalizacją przeciążenia kabiny oraz systemem łączności ze służbami ratunkowymi poprzez GSM
Drzwi kabinowe	automatyczne, 2 panelowe teleskopowe o wym.: 900 x 2000 mm, malowane proszkowo , napęd VVVF, kurtyny świetlne
Drzwi szybowe	automatyczne, 2 panelowe teleskopowe o wym.: 900 x 2000 mm, malowane proszkowo
Sterowanie	mikroprocesorowe, zbiorczość w dół, menu sterownika w j. polskim, komunikacja szeregową Can-Bus, instalacja prefabrykowana na wtyczkach
Kasety wezwań	wykonane ze stali nierdzewnej szlifowanej, wyświetlacze położenia kabiny umieszczone na każdym przystanku
Zasilanie	400 VAC/50 Hz

2.2. PODNOŚNIK - PLATFORMY PIONOWEJ

Wykonanie	zewnątrzne
Typ	śrubowa
Udźwig	385 kg / 3 osoby
Prędkość pionowa	0,06 m/s
Typ napędu	przekładnia nakrętka/śruba
Moc / napięcie / prąd silnika napędowego	1,5 kW / 400 V, 3-fazowy / 4,7 A
Zasilanie(doprowadza zamawiający na swój koszt)	230 V / 1-fazowe / 50Hz / 16 A wolny
Opuszczanie awaryjne(w przypadku zaniku napięcia)	Elektryczny zjazd awaryjny
Dyspozycja platformą	Trzymając przyciśnięty przycisk w trakcie jazdy
Platforma	Konstrukcja samonośna bez szybu, malowana na kolor RAL 9006, obudowa zespołu napędowego i szafy sterowej płytami z blachy cynkowej organicznej na kolor RAL 9006; na platformie i górnym przystanku bramki o wym. 900x1100 mm , kolor drzwi RAL 9006
Wymiary jeżdżącej platformy (podestu jezdnego) szer x dł	900 mm x 1400 mm
Zewnętrzne wymiary urządzenia, szer. x dł	1310 mm x 1520 mm
Wysokość podnoszenia	1270 mm
Całkowita wysokość urządzenia	Ok. 2700 mm
Ilość przystanków usytuowaniem dojsć	z 2/2, przelot 180°

Otwieranie bramek	ręczne
Bramki	900mm x 1100 mm, stalowe wypełnione poliwęglanem
Masa własna urządzenia	Ok. 850 kg
Poziom hałasu urządzenia	Nieprzekraczający 50 dB
Dokument odniesienia	Dyrektywa Maszynowa 2006/42/WE
Głębokość podszybia	60 mm

3. Sprzęt

3.1. Do montażu windy i urządzenia pionowego platformy pionowej należy użyć taki sprzęt który pozwoli bezpiecznie zmontować urządzenia dźwigowe .

4. Transport

Transport materiałów urządzeń środkami transportu.
Przewożony ładunek zabezpieczyć przed spadaniem i przesuwaniem.

5. Wykonanie robót

5.1. Roboty montażowe

Przed przystąpieniem do robót montażowych należy teren robót zabezpieczyć poprzez oznakowanie stref niebezpiecznych, strefy szczególnie niebezpieczne wygradzić i oznakować zgodnie z wymogami BHP.

6. Kontrola jakości robót

Wymagania dla robót rozbiórkowych podano w punktach 5.1. do 5.2.

7. Obmiar robót

Jednostkami obmiarowymi są: szt

- wykonanie fundamentu windy (szt)
- wykonanie szybu windy (szt)
- montaż urządzenia windowego (szt)
- roboty wykończeniowe (szt)
- roboty związane z odbiorem (szt)

8. Odbiór robót

Wszystkie roboty objęte podlegają zasadom odbioru robót zanikających.

9. Podstawa płatności

Płaci się za roboty wykonane zgodnie z wymaganiami podanymi w punkcie 2 i odebrane przez Inspektora nadzoru mierzone w jednostkach podanych w punkcie 7.

10. Przepisy związane

PN-EN 206-1:2003 PN-EN 196-1:1996 PN-EN 196-3:1996

PN-EN 196-6:1997 PN-B-30000:1990 PN-88/B-30001
PN-B-03002/Az2:2002 PN-EN 1008:2004

