

Instrukcja użytkowania platformy montażowej i roboczej do wózka widłowego

Nr katalogowy: 186182



1 Zakres stosowania

Platforma montażowa i robocza jest specjalnym urządzeniem przeznaczonym do stosowania na wózkach widłowych zgodnie z wymaganiami normy „Platformy robocze do wózków widłowych PM28”. Platforma umożliwia wykonywanie robót za pomocą wózka widłowego na wysokości równej wysokości podnoszenia danego wózka widłowego. Składana konstrukcja zapewnia łatwy transport i przechowywanie platformy.

2 Instalacja platformy na wózku widłowym

1. Ustawić widły wózka w taki sposób, aby ich rozstaw odpowiadał odległości otworów na widły w platformie.
2. Ostrożnie podjechać wózkiem widłowym do platformy i nałożyć platformę na widły. Zablokować tylną część platformy na widłach poprzez włożenie kołków mocujących.
3. Zabezpieczyć platformę przed przesuwaniem się i upadkiem z widel za pomocą łańcucha asekuracyjnego, który należy założyć wokół pionowego elementu części podnoszącej wózka. Łańcuch jest częścią składową platformy.

3 Zapewnienie bezpiecznej eksploatacji i kwalifikacji użytkowników

1. Pracownicy muszą być przeszkoleni przez pracodawcę i wyposażeni w odpowiednie środki ochrony indywidualnej zapobiegające powstaniu uszczerbku na zdrowiu wynikającemu z określenia ryzyka wykonywanej pracy i stanowiska pracy.

Ochronę zdrowia zapewniają następujące środki ochrony indywidualnej:

- kask chroniący przed czynnikami mechanicznymi,
- kamizelka ostrzegawcza o wysokiej widoczności,
- ubranie ochronne albo robocze,
- buty robocze,
- rękawice ochronne,
- okulary ochronne.

Obowiązek określenia i zapewnienia konkretnego wyposażenia w środki ochrony indywidualnej ciąży na użytkowniku/pracodawcy, który winien wypełnić go przy pomocy własnej instrukcji.

2. Roboty wykonywane z platformy to czynności, podczas których pracownik jest narażony na ryzyko upadku z wysokości albo do pustej głębokiej przestrzeni zgodnie z Rozporządzeniem Rządu nr 362/2005 Dz. U. Republiki Czeskiej. Podczas wykonywania takich robót pracownicy muszą być objęci środkami ochrony zbiorowej oraz indywidualnej przed upadkiem. Ochronę zbiorową tworzą zainstalowane poręcze z drzwiami. Środkiem ochrony indywidualnej jest uprząż bezpieczeństwa z akcesoriami służącymi do jej przymocowania do platformy.

Przez cały czas wykonywania robót z platformy osoba znajdująca się na platformie musi się zabezpieczać przed upadkiem z platformy poprzez zamknięcie drzwiczek (poręczy) platformy oraz stosowanie asekuracji indywidualnej zgodnie z Rozporządzeniem Rządu nr 362/2005 Dz. U. Republiki Czeskiej, czyli stosowanie uprząży asekuracyjnej wraz z akcesoriami.

3. Roboty z platformy zainstalowanej na wózku widłowym należy wykonywać zawsze w obecności nie mniej niż dwóch osób, w tym jednej kierującej wózkiem - kierowcy (posiadającej uprawnienia do kierowania wózkiem mechanicznym) oraz drugiej wykonującej roboty na wysokości z platformy - pracownika.

Wszystkie takie osoby powinny być wcześniej zaznajomione z przepisami i zasadami bezpieczeństwa osób podczas robót wykonywanych na wysokości i nad pustą głęboką przestrzenią zgodnie z Rozporządzeniem Rządu nr 362/2005 Dz. U. Republiki Czeskiej, instrukcją producenta platformy oraz lokalnymi przepisami pracodawcy dotyczącymi konkretnego stanowiska i miejsca pracy.

4. Nośność platformy wynosi 300 kg.

Całkowita masa platformy łącznie ze znajdującymi się w niej przedmiotami i pracownika nie może jednak przewyższyć 50% nośności wózka widłowego według wykresu obciążeń.

4 Zasady eksploatacji

1. Przed każdym użyciem kierowca i pracownik powinni się wykonać szybką kontrolę wizualną stanu wózka i platformy oraz sprawdzić, czy wszystko jest przymocowane, zabezpieczone i gotowe do użytkowania. W przypadku wykrycia wady zagrażającej bezpieczeństwu należy taką wadę najpierw usunąć.

2. Po wykonaniu szybkiej kontroli wizualnej pracownik może otworzyć drzwi platformy i umieścić na niej narzędzia oraz materiały niezbędne do wykonania robót. Umieszczenie to należy wykonać w taki sposób, aby podczas następnego poruszania się i jazdy z wózkiem nie stworzyć zagrożenia dla otoczenia w wyniku upadku przedmiotów i materiałów z platformy.

3. Kierowca wózka podjedzie wózkiem do miejsca wykonywania robót, gdzie wózek ustawi w pozycji roboczej w taki sposób, aby wózek nie mógł się samowolnie poruszać lub przewrócić. **Przewożenie osób na platformie jest zakazane.**

4. Po ustawieniu wózka w pozycji stabilnej pracownik wyznaczony do wykonywania robót może otworzyć drzwi platformy, wejść na nią i zamknąć za sobą drzwi (poręcz). Następnie winien przymocować środek zabezpieczający przed upadkiem – uprzęż asekuracyjną - za pomocą elementu łącznikowego i karabińczyka do punktu zamocowania na konstrukcji platformy, który jest wyznaczony literą **A** (Anker, miejsce zamocowania).

5. Pracownik w platformie daje sygnał kierowcy wózka, aby rozpoczął podnoszenie, zatrzymanie lub opuszczanie platformy. Przed rozpoczęciem pracy pracownik na platformie i kierowca wózka muszą ustalić sposób porozumiewania się i znaczenie sygnałów.

6. Kierowca wózka na sygnał pracownika na platformie rozpocznie powolne podnoszenie platformy do potrzebnej wysokości roboczej. Po jej osiągnięciu ustawi elementy sterowania w stabilnej, neutralnej pozycji i zabezpieczy je przed przypadkowym przesunięciem.

7. Po ustawieniu wysokości platformy pracownik może wykonywać wyznaczone roboty, przy czym ma obowiązek działania w taki sposób, aby nie doprowadzić do niestabilności, deformacji lub innego uszkodzenia, w tym przewrócenia się wózka w wyniku bujania, przeciążenia, lub, aby nie nastąpił upadek przedmiotów lub materiałów z platformy. Szczególną uwagę należy poświęcić robotom

w miejscach w pobliżu urządzeń elektrycznych, gdzie występuje niebezpieczeństwo uszkodzenia urządzeń lub porażenie prądem elektrycznym.

8. Przez cały czas wykonywania robót na wysokości z platformy kierowcy wózka nie wolno opuścić wózka ani miejsca pracy i bez uzgodnienia i ostrzeżenia w odpowiednim czasie pracownika na platformie nie może wykonywać żadnych dalszych ruchów i przemieszczania wózka lub platformy.

9. Bezpośrednio po zakończeniu robót na platformie pracownik da kierowcy sygnał do jej opuszczenia w dół. Po zatrzymaniu platformy pracownik zabierze narzędzia i rzeczy, rozłączy zamocowanie upręży asekuracyjnego do platformy, otworzy drzwi i zejdzie z platformy. Kierowca wózka może następnie oddalić się z wózkiem z platformą z miejsca wykonywania robót. W przypadku zdejmowania platformy z wideł wózka należy wykonać kroki w kolejności odwrotnej do kolejności podczas instalacji, zob. powyżej.

10. Ochrona otoczenia - podczas wykonywania robót na wysokości z platformy przestrzeń pod platformą i bliskie otoczenie są zagrożone upadkiem przedmiotów, materiałów lub osób z platformy, ewentualnie zagrożone jest bezpieczeństwo użytkownika platformy przez ruch mający miejsce w jej otoczeniu. Dlatego dana przestrzeń musi być przez czas wykonywania robót z platformy zabezpieczona przed wchodzeniem i działaniami nieupoważnionych osób lub działaniem innych środków oraz mechanizmów, poprzez jej zakrycie, ogrodzenia, oznakowanie lub pilnowanie. Zgodnie z Rozporządzeniem Rządu nr 362/2005 Dz. U. Republiki Czeskiej wielkość zagrożonej przestrzeni w przypadku wysokości miejsca wykonywania robót od 3 do 10 m wyznacza rzut podłogi platformy na ziemi powiększony o min. 1,5 m po każdym z boków w kierunku na zewnątrz.

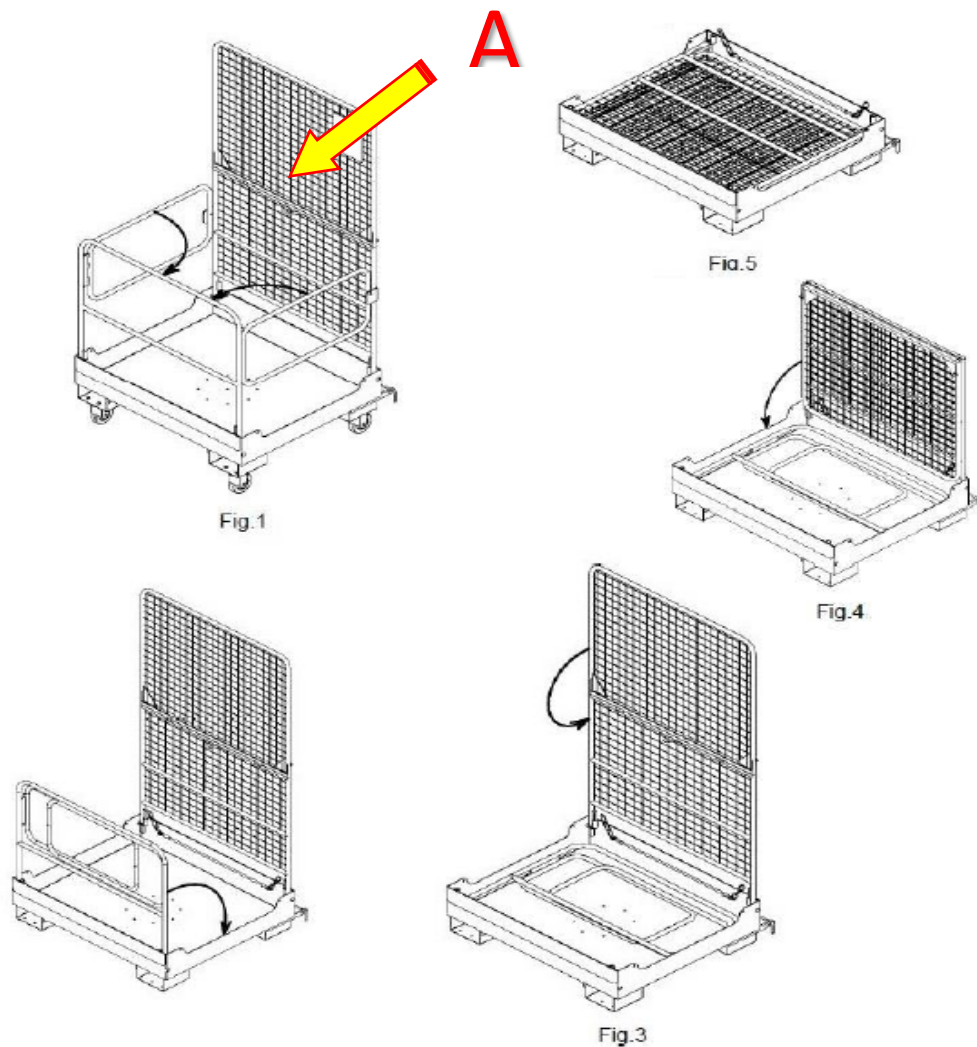
*Ponieważ wielkość zagrożonej przestrzeni w przypadku wysokości miejsca wykonywania robót do 3 m nie jest wyznaczona, lecz w przypadku podniesienia platformy już do 1 m i wyżej pracownik może dosięgnąć/pracować rękami i narzędziami na wysokości powyżej 3 m, to w takim przypadku stosuje się wielkość zagrożonej przestrzeni identyczną, jak w przypadku wysokości od 3 do 10 m, czyli 1,5 m zob. poprzednie zdanie.

5 Dodatkowe wymagania

1. Oświetlenie miejsca pracy: Intensywność oświetlenia nie może być niższa niż 500 lx zgodnie z normą CIE.

2. W przypadku podniesionej platformy nie wolno wykonywać jakichkolwiek ruchów wózkiem widłowym poza podnoszeniem, opuszczaniem i pochylaniem wideł. Wyjątek tworzy przypadek ustalania wady, specjalna kontrola lub inna przyczyna, którą nie można wykonać za pomocą standardowej obsługi. W takich przypadkach należy jednak postępować z maksymalną ostrożnością, ewentualnie w obecności pracownika specjalistycznego wykwalifikowanego organu, np. technika serwisowego, OZPR itp.

6 Złożenie platformy



7 Parametry techniczne

Oznakowanie producenta – typ	NK 30 A
Wymiary platformy	95 x 95 cm
Waga platformy	90 kg
Nośność platformy	300 kg
Nośność wózka widłowego min.	750 kg

Uwaga - Całkowita masa platformy łącznie ze znajdującymi się w niej przedmiotami i pracownik może jednak przewyższyć 50% nośności wózka widłowego według wykresu obciążenia.

8 Dokumentacja wyrobu

Na dokumentację wyrobu składają się

Instrukcja producenta

Deklaracja zgodności

9 Przeglądy i kontrole

Zgodnie z Rozporządzeniem Rządu nr 378/2001 Dz. U. użytkownik jest zobowiązany do zapewnienia realizacji regularnej i prawidłowej konserwacji i okresowych sprawdzeń.

Szybki przegląd wizualny platformy wykonuje zawsze przed jej użyciem pracownik, który będzie na niej pracował, wspólnie z kierowcą wózka. Powyższy przegląd nie jest nigdzie zapisywany.

Sprawdzenie platformy wykonuje wyznaczony przez użytkownika pracownik optymalnie o zawodzie w branży mechanicznej (np. ślusarz), zaznajomiony wcześniej z użytkowaniem urządzenia i instrukcją producenta, min. **1 x na 12 miesięcy**.

Zakres sprawdzenia określa użytkownik w instrukcji lokalnej miejsca pracy.

Data i wynik sprawdzenia należy zapisać w Dzienniku platformy, który jest prowadzony w tym celu.

Deklaracja zgodności



Producent: NU-LIFT Equipment Co., Limited

Produkt: Platforma na wózki wysokiego podnoszenia

Nr produktu: NK30A

Opis i przeznaczenie: Platforma na wózki wysokiego podnoszenia

Spełnia wszystkie odpowiednie postanowienia przedmiotowego przepisu Wspólnoty Europejskiej:

Dyrektywa 2006/42/ES dotycząca urządzeń maszynowych

Data i miejsce wydania: 18.3.2017

Podpis i identyfikacja osoby upoważnionej:

For and on behalf of
NU-LIFT EQUIPMENT CO., LIMITED

.....
Authorized Signature(s)