



**NUOVA
TECNICA
TRASPORTI
SU SCALE**
di Valle Guido & C. sas

36045 LONIGO (Vicenza)
Sede Legale e Magazzino:
Via Circonvallazione, 111
Amministrazione e Uffici:
Piazza XXV Aprile, 18 - Tel. 0444/832120
Fax 0444/835035 - Telex 431219 NUTRAS I

NUOVA TECNICA TRASPORTI SU SCALE sas

STAIR ROBOT : MACCHINA delle SCALE .

Ci sono molte scale, più piane, più ripide, scale a chiochiola, scale con curve o diritte.

La rapidità di una scala dipende anche dalle misure degli scalini; quasi sempre questi sono alti dai 160-170 mm. ed ampi o profondi dai 280-320 mm., dando una pendenza delle scale di circa 27° - 30° oppure 45° nei 60%-70% dei casi.

Abbiamo quindi esaminato tutti i casi possibili (100%), un'eccezione di quanto sopra sono le scale delle cantine; queste possono essere alte 180 mm. ed ampie o profonde 280 mm. dando cioè una pendenza delle scale pari a 34° - 35° .

Come notate la pendenza media di una scala è di circa 30° , quindi non è molto pronunciata.

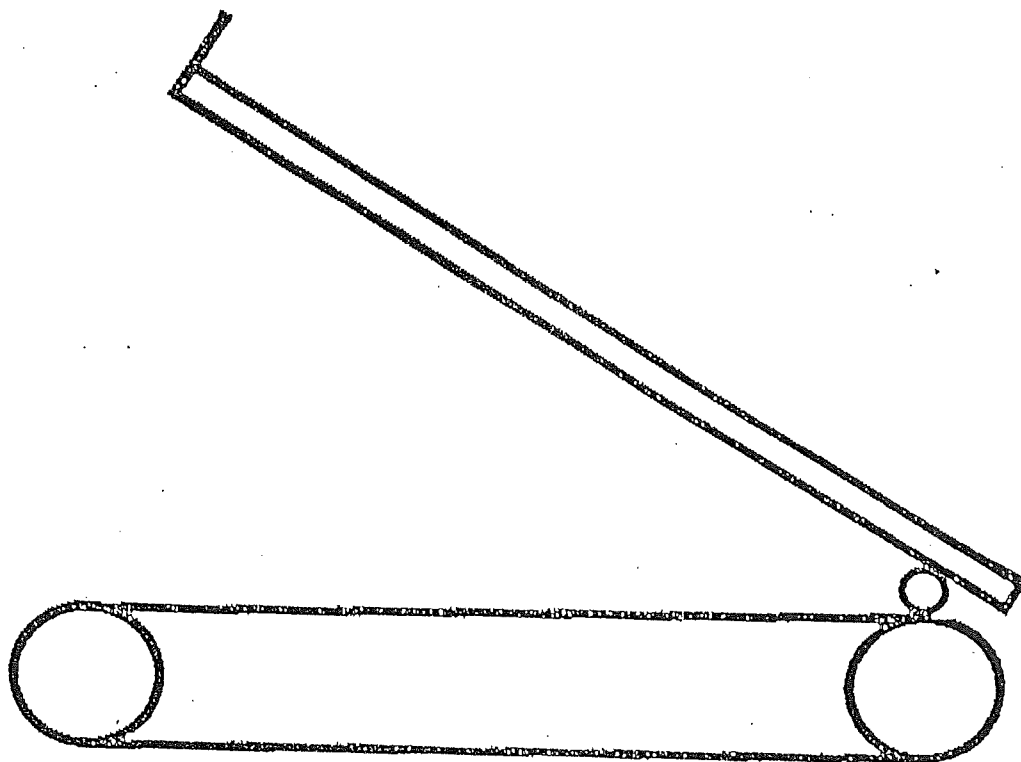
Questi 30° o meglio su questi 30° vogliamo muoverci con lo Stair Robot (macchina delle scale) con una adeguata cooperazione di più operatori, così da riuscire a tenere sotto controllo anche le scale più ripide e rendere insuperabile qualsiasi ostacolo.

STAIR ROBOT SR 1750 : MACCHINA delle SCALE.

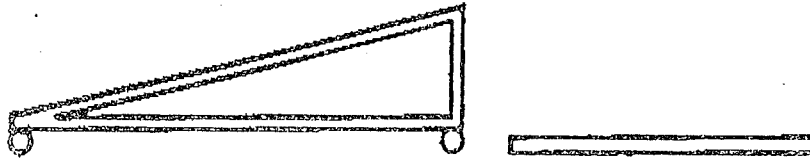
Perchè il trasporto sulle scale sia sicuro, esso deve essere effettuato da personale specializzato all'uso dello STAIR ROBOT.

Lo Stair Robot consiste in uno strumento di trasporto le cui misure sono : 1250 mm. lunghezza per 720 mm. di larghezza ed ha un peso unitario di 175 Kg.; il tutto con un motore PS. 220 V., il quale aziona due cingoli con una velocità di 3m./M. Il carrello è caratterizzato anche da una superficie mobile, piattaforma di carico che ha una altezza superiore di 230 mm. Questa piattaforma é sollevabile fino a 45° attraverso i 220 V di energia idroelettrica.

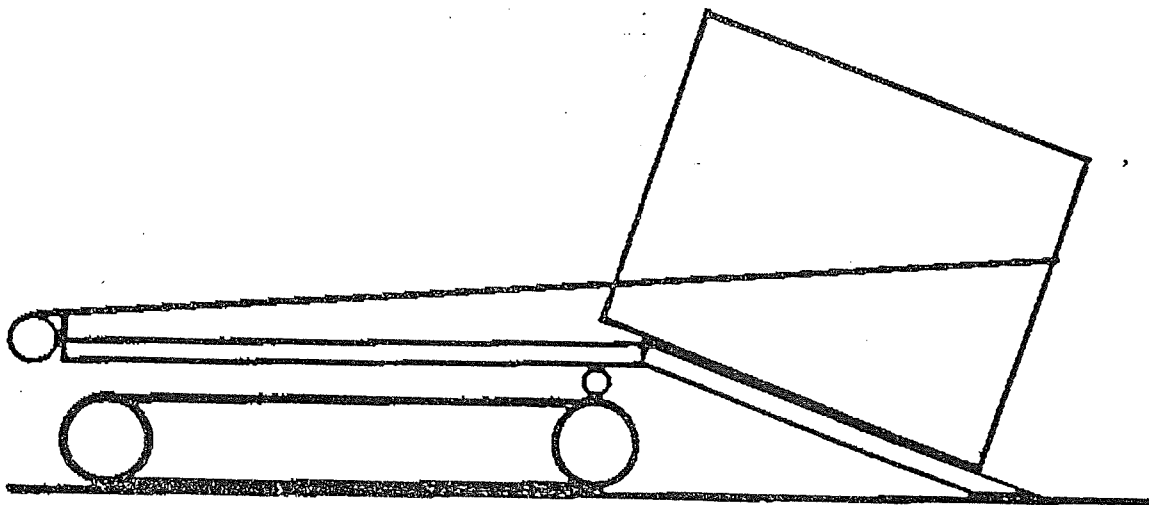
L'azionamento dello Stair Robot avviene attraverso un tasto di comando, il quale ha quattro pulsanti: marcia avanti, marcia indietro, innalzamento delle piattaforma, abbassamento della piattaforma . Questo tasto di comando è collegato all'apparecchio con un cavo elettrico che deve essere inserito esclusivamente alimentazione 220 V.



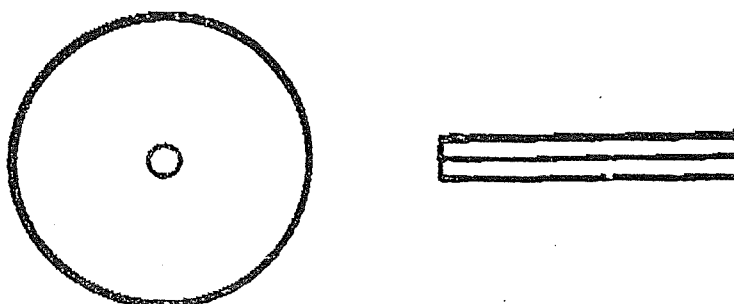
Un carrello scorrevole, con un pontile aggiuntivo.



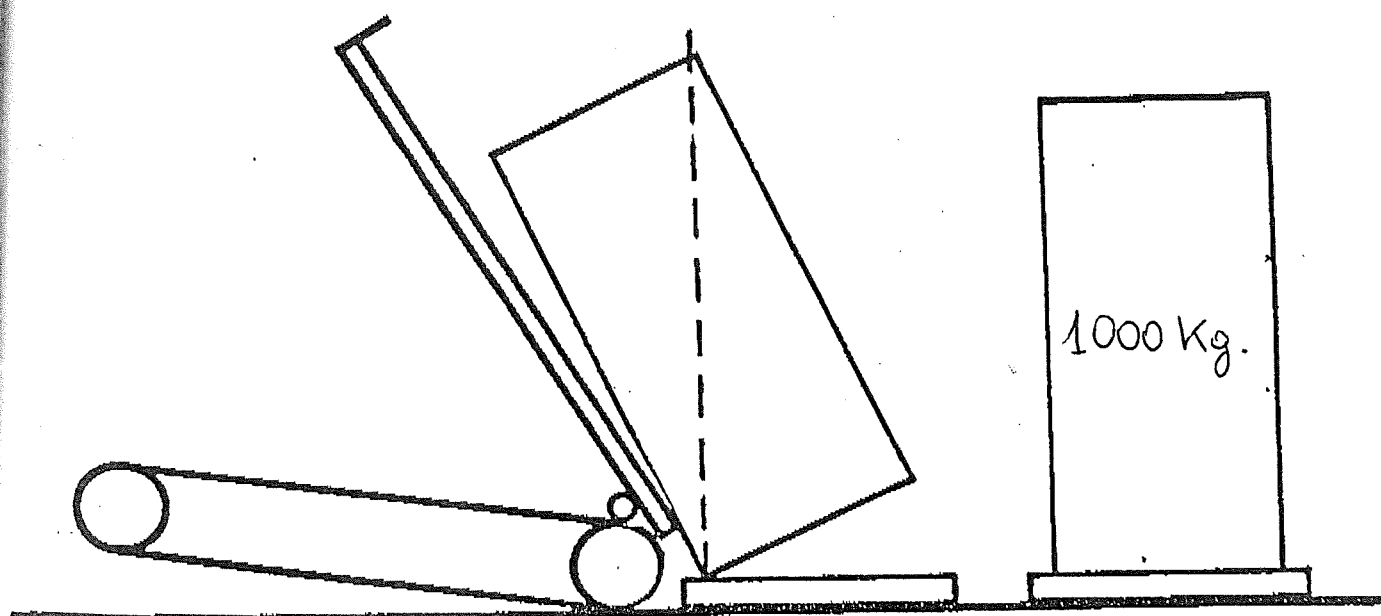
Una piattaforma aggiuntiva ed una fune trainante per poter portare il peso su una piattaforma di carico mobile.



Una doppia piastra girevole per spostarsi.

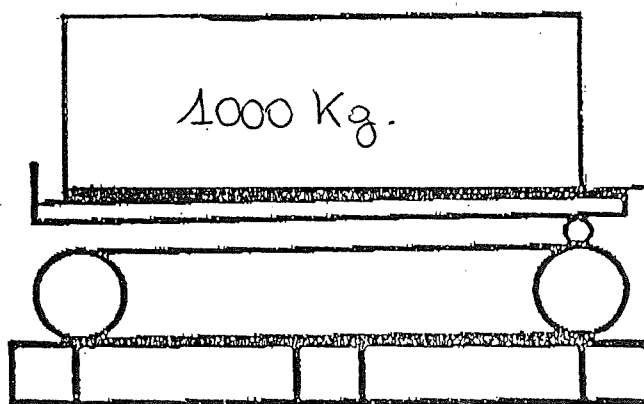


Se una cassaforte pesante di 700 Kg. si trova da un cliente al secondo piano, la situazione è più difficile. Innanzi tutto la cassaforte deve essere portata all'inizio delle scale con lo Zero Transporter o Hydro Transporter o HO e qui posati su due travi.

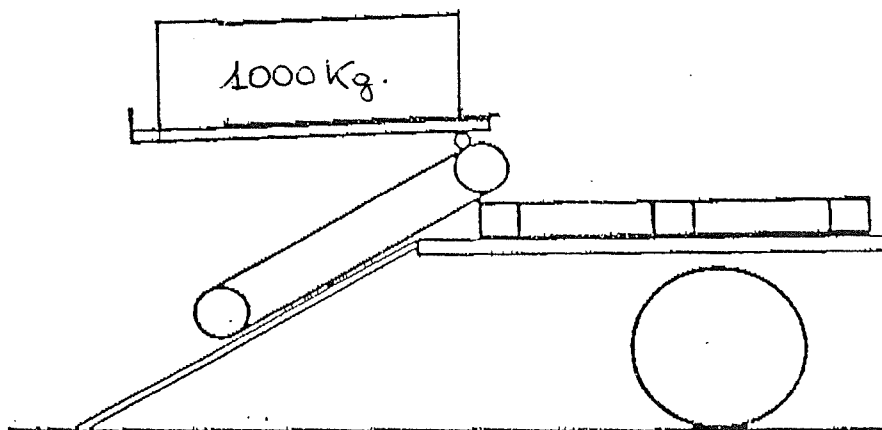


Successivamente la piattaforma di carico dello Stair Robot viene sollevata e portata vicino alla cassaforte. Dopo di ch  quest'ultima viene lentamente appoggiata alla superficie della piattaforma e fissata con le cinghie.

Questi apparecchi realizzano un sistema di trasporto perfetto, e questo si manifesta già al carico della merce. Se dovesse essere consegnato ad un cliente una cassaforte di 700 Kg., questa trovandosi dal fornitore viene posta sulla piattaforma dello Stair Robot e successivamente caricata sul mezzo di trasporto per la consegna.

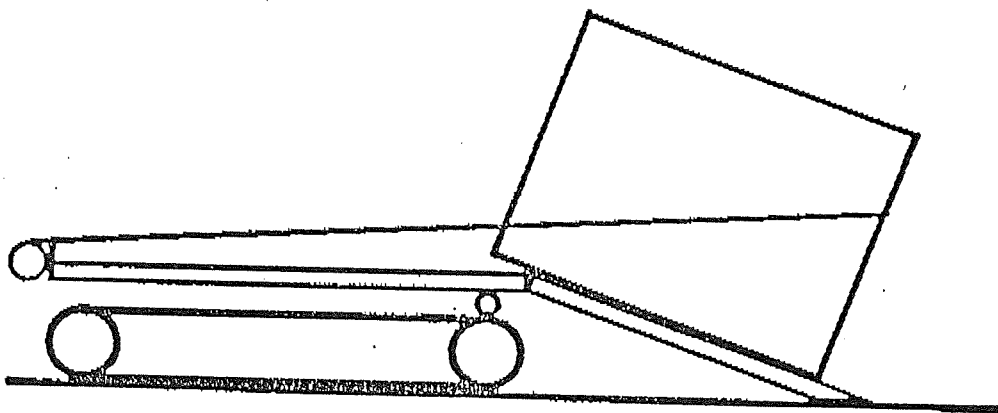


Arrivati dal cliente il carico viene abbassato con l'uso del ponte elevatore o di rampe di carico, o sponda idraulica.

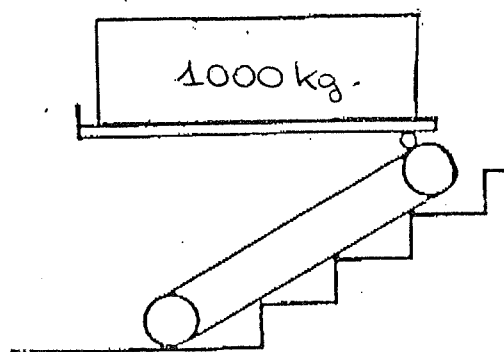


Ed ancora una volta abbiamo portato alle porte del cliente una cassaforte di 700 Kg. in modo elegante e senza fatica.

Se dobbiamo spostare una macchina pesante di 700 Kg. sulla piattaforma di carico dello Stair Robot, ma non possiamo usare un carrello elevatore, ci portiamo con la Stair Robot vicino alla macchina, agganciamo il pontile di supporto, fissiamo le macchine con la fune trainante e, facilmente spostiamo il peso sulla piattaforma di carico dello Stair Robot.



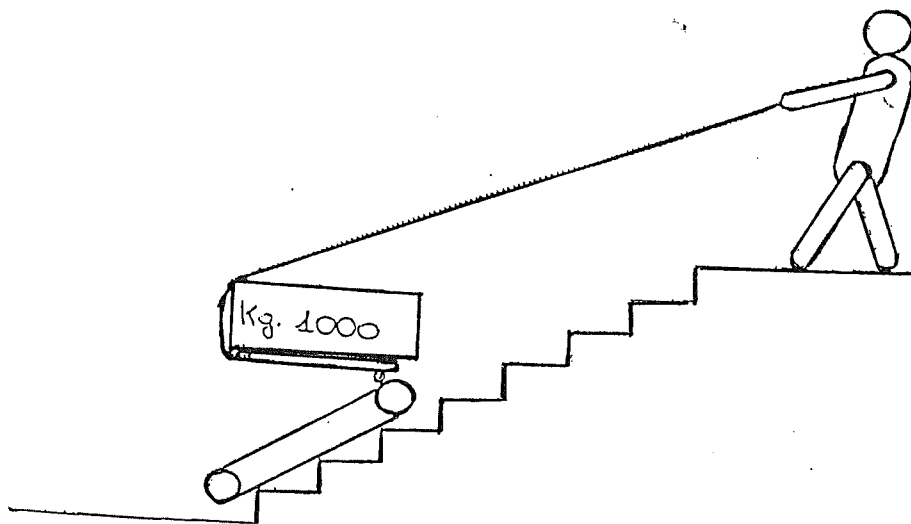
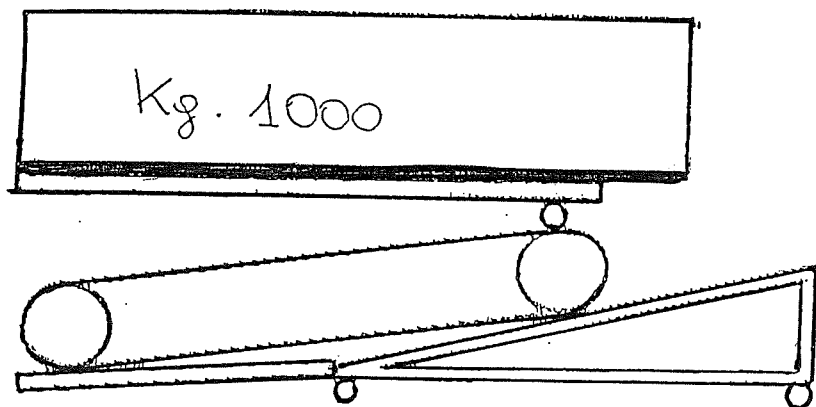
Molto importante è la ripartizione del carico, il quale deve essere disposto, in modo che il maggior peso si trovi nella parte anteriore dello Stair Robot, ovvero dove la piattaforma di carico è fissata al carrello. Solo così si può validamente caricare il carrello.



Sulle scale abbiamo un'ideale distribuzione del peso, consideriamo ad es. scale con inclinazione a 30° , il maggior peso si sposta automaticamente all'indietro.

prendiamo un carrello scorrevole, agganciamo dietro il pontile aggiuntivo, facciamo salire lo Stair Robot sul carrello scorrevole grazie al pontile, quindi togliamo lo; agganciamo ora lo stesso pontile alla parte anteriore del carrello e appoggiamo l'altra estremità al gradino.

Lo Stair Robot può ora salire le scale.



E' importante che lo Stair Robot ed il carico sulle scale siano sicuri.

E' come quando andiamo in macchina e ci allacciamo le cinture di sicurezza. Così avviene per lo Stair Robot.

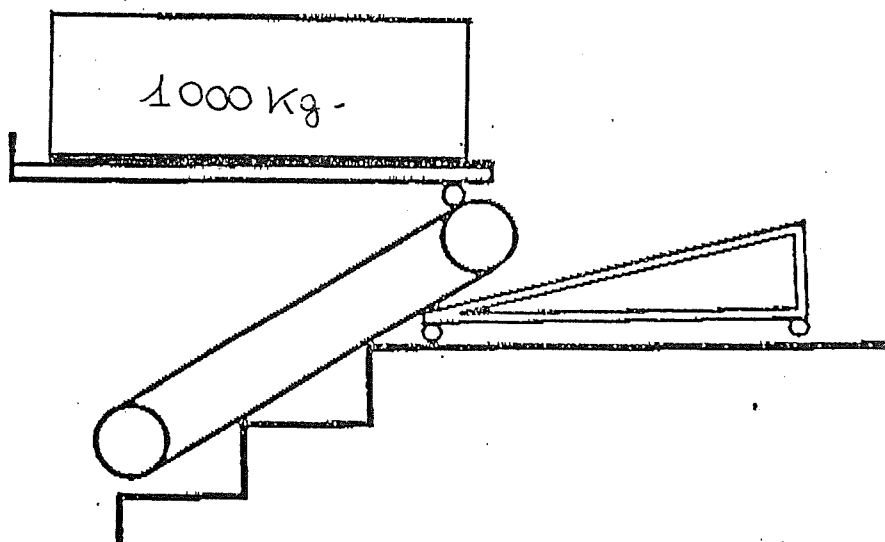
Se un carico é particolarmente pesante potrebbe anche avvenire che il carrello scivoli all'indietro, causa di qualche gradino guasto (con venature marce).

Senza una fune di sicurezza ed una leggera forza di trazione effettuata da un uomo sopra le scale, il trasporto é impossibile.

Facciamo salire lo Stair Robot sul carrello scorrevole e nello stesso tempo disponiamo orizzontalmente la piattaforma, così il peso viene equamente distribuito.

(siamo arrivati sul pianerottolo).

Possiamo ora procedere con sicurezza la salita di altre scale con la velocità di 3 m./ M.

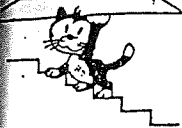


Per procedere riportiamo il carrello all'inizio delle scale successive ripetendo il lavoro come precedentemente.

Una volta arrivati a destinazione, la cassaforte, computer, o oggetti pesanti, vengono facilmente scaricati.

Solo così si possono effettuare trasporti sicuri sulle scale. LO STAIR ROBOT SR 1750 gode di uno stato di perfezione e stabilità inoltre non mancano istruzioni da parte nostra.

L'importante per gli operatori che devono usare lo Stair Robot é di essere a conoscenza, per un corretto uso, delle lezioni e dei consigli che a sua volta sono stati dati all'equipaggio al momento della consegna del carrello .



Codice fiscale e Partita I.V.A. n. 01413740240
Registro Ditte n. 165713 Vicenza
Reg. Società Trib. Vicenza n. 13722

egale: 36045 LONIGO (VI)
convallazione, 111

Administrativa: 36045 LONIGO (VI)
audi, 25/27 - Tel. 0444/832120
31219 NUTRAS I - Telefax 0444/835035

INVENZIONE : Arrampicatore di scale o Stair - Robot
azionato da 2 cingoli

Per l'esattezza
firmato
(Th. Schramm)
Capo Ingegnere per la sicurezza.

Ingenieur für
Sicherheit, Bauleitung,
Führung, Immissionschutz
und Sicherheitstechnik
Leo Schramm
Sicherheitsingenieur
BDS - VDI - VDSI
Sachverständiger

4300 Essen 1 (Stolpenberg)
Lauenbuschken 2
Tel. (0201) 321213

Bankverbindungen:
Postcheckamt Essen Nr. 268036-433
Stadtparkbank Essen Nr. 1006535

den 6. Oktober 1980 -Schr/Ru-

AATA b.v.

Brabantia laan 5

5580 AB Waalre

Netherlands/Holland

TEST REPORT !

=====

Device: Stair climber or stair robot - 2-track operation -

Model: SR 1750

Dimensions: 1250 x 720 x 230 mm

Weight: 150 kg

Lifting capacity: 1.100 kg

Speed: 3 meter/minute

Electrical system: 24 volt / 8 ampere dead-man's control,
+ 3 meters of cable (VDE)

Operation: By one or two people

Noise: Assessment level 35 dB(A)

Safety: Safety holding devices exist
Engine and wiring well protected
No risk of squashing
Corresponds with the regulations of automatic
blocking technology

Evaluation: With correct and proper instructions for operation of the stair robot SR 1750 there is no danger.
Through numerous operational trials and accurate operation training it was established that this device has become a very good help with stair transports and their carrying loads.

For the correctness
/signed/ (Th. Schramm)
Chief Safety Engineer