

7 45421000-4 ROBOTY W ZAKRESIE ŚLUSARKI BUDOWLANEJ. OGRODZENIA

7.1 Przedmiot i zakres stosowania

7.1.1 Przedmiot ST

Przedmiotem niniejszej szczegółowej specyfikacji technicznej są wymagania dotyczące wykonania i odbioru drobnych elementów ślusarki i ogrodzeń.

7.1.2 Zakres robót objętych ST

Roboty, których dotyczy specyfikacja, obejmują wszystkie czynności umożliwiające i mające na celu wykonanie robót montażowych ogrodzeń, uzupełniających barier lub balustrad i poręczy oraz przeniesienie bramy pamiątkowej.

7.2 Materiały.

7.2.1 Drobne elementy ślusarskie

- Ogrodzenia jako rozwiązanie systemowe z rur stalowych i profili zimnogiętych
- Elementy systemowe w dostawie producenta: bramki wejściowe, kołowrotki, In.
- Wszystkie wyroby powinny być wyposażone w okucia zamykające, zabezpieczające i uchwytywne zgodnie z przeznaczeniem.

7.2.1.1 Bramki wejściowe. Kołowrotki

Bramka podwójna wysoka zaprojektowana do współpracy z systemami kontroli dostępu w miejscach strzeżonych. Posiada układ procesorowy, wspomaganie ruchu rotora, mechanizm dwukierunkowy, piktogramy diodowe lub lampki, odblokowywanie awaryjne. Stelaż wykonany ze stali czarnej ocynkowanej, zabezpieczonej antykorozyjnie do kategorii C3/C4 malowanej proszkowo wg RAL lub stali nierdzewnej. Rotor z czterema grzebieniami uniemożliwia przejście więcej niż jednej osobie jednorazowo.

7.2.1.1.1 Wyposażenie bramek kontrolnych wejściowych z dwoma torami ruchu osobowego

- Dwa rotory, z których każdy posiada cztery wydzielone przez skrzydła rotora sekcje przejścia.
- Rotory wykonane z rur okrągłych o średnicach fi 90 i fi 42 mm ze stali OH18N9 trwale połączonych ze sobą metodą spawania.
- Konstrukcję stanowiącą stelaż urządzenia i zabudowę rotorów wykonaną ze stali OH18N9 lub stal ST3 cynkowaną ogniowo i stanowiącą konstrukcję wygradzenia do wys. 2450 mm.
- Sekcję przejścia o wymiarach 2200 mm x 580 mm.
- Osłonę metalową o wysokości 1900 mm i szerokości 700 mm zabezpieczającą stanowisko operatorów przed niebezpieczeństwem uderzeniem przedmiotem wyrzuconym od strony strefy otwartej.
- Układ mechanizmów sterujących ruchem rotorów.
- Układy elektroniczne sterujące mechanizmem, współpracujące z urządzeniami zewnętrznymi.
- Sterownik dla operatora urządzenia, umiejscowiony od strony strefy zamkniętej, umożliwiający ręczne odblokowanie i zainicjowanie cyklu działania (tzw. sterowanie ręczne),
- Układ odblokowania ruchu rotora ze zwłoką nie dłuższą niż 0,6 sek (tj. odblokowania ruchu rotora od momentu otrzymania sygnału z urządzenia sterującego – np. przycisku.
- sygnalizację świetlną informującą o stanie pracy tj. odblokowania/zablokowania ruchu rotora.
- Elektromechaniczne układy napędu mechanizmu wspomagające ruch rotorów i ustawiające rotory przy zakończeniu każdego cyklu przejścia osobowego w pozycji blokującej tj. przejścia do stanu spoczynku.
- Układ odblokowywania w przypadku braku zasilania elektrycznego, umożliwiający operatorowi za pomocą np. kluczyka w czasie nie dłuższym niż 15 sekund na ustawienie działania mechanizmu w jednym z trzech podanych trybów:
 - ruch rotora zablokowany w obu kierunkach,
 - ruch rotora odblokowany dla obu kierunków,
 - ruch rotora odblokowany tylko dla jednego dowolnego kierunku ruchu,
- Układ mechaniczny wyposażony w dwie blokady, elektromechaniczną i elektromagnetyczną po dwie dla każdego kierunku ruchu.
- Całkowita szerokość bramki 2055 mm, wysokość bramki 2450 mm, długość 1435 mm.
- W przypadku zablokowania rotora w trakcie przejścia, rotor ma się zatrzymać po 10 sekundach od momentu rozpoczęcia cyklu ruchu rotora.
- Po wystereowaniu sygnału otwarcia bramki gdy cykl przejścia nie został uruchomiony tj. rotor nie został pchnięty, mechanizm bramki po 10 sekundach ma zostać ponownie zablokowany.
- Mechanizm bramki powinien posiadać czujnik ruchu umożliwiający sprawdzanie kąta obrotu rotora do 1 stopnia.
- Układ mechaniczny wyposażony w sprzęgło dostosowujące szybkość obrotu rotora do osoby przechodzącej.