

ESPECIFICACION TECNICA

**MALACATE MANUAL
CON SISTEMA INERCIAL**



GENERALIDADES.

El malacate manual con sistema inercial ha sido diseñado para ser utilizado en tareas de descenso y/o ascenso de personas (siempre en conjunto con nuestro equipo Caran-Rec/15) o bien para movimiento de materiales en espacios confinados tales como tanques, silos, cámaras, etc.

El equipo posee una función de ascenso y descenso accionado por una manivela y un freno de emergencia inercial.

El extremo del cable incorpora un mosquetón giratorio con indicador de esfuerzo (Ver figura 1)

El equipo se provee con un soporte metálico para acoplarse a nuestro trípode o monópode de rescate.

El material constituyente del cable puede variar de acuerdo a las condiciones del servicio .

Podrán fabricarse en:

- ◆ Acero al carbono galvanizado
- ◆ Acero inoxidable
- ◆ Fibra aramídica

El equipo se suministra con una polea articulada de reenvío para la conexión al trípode de rescate

Este dispositivo ha sido diseñado para ser utilizado por **una persona solamente**

Nunca use este dispositivo para sostener más de una persona.

CARACTERISTICAS MECANICAS

Característica	Valor Garantizado
Longitud Nominal del cable	15 m
Diámetro nominal del cable	5 mm
Carga de rotura del cable	Mayor a 12 KN
Carga Máxima de trabajo del equipo	120 KG
Velocidad de ascenso (dependiendo del operador)	5 / 6 m/min
Relación de transmisión (i)	0,2 (1:5)
Vueltas manivela / m de cable (promedio)	10
Peso con soporte	18,5 Kg (cable de acero)
	17,5 (Fibra aramídica)

MATERIALES

Carcasas	Aleación de Aluminio pintada
Tambor del cable	Aleación de aluminio
Eje Central	Acero
Gatillos inerciales	Acero inoxidable
Bujes o Rodamientos	<u>Manivela:</u> buje de bronce
	<u>Eje Central:</u> Rodamientos cilíndricos de bolas
Cable	Acero al carbono / inoxidable / fibra aramídica
Mosquetón giratorio	Acero estampado con trat. Térmico (opcional acero inoxidable)

COMPONENTES PRINCIPALES

Mosquetón
Giratorio

Carcaza

Manivela

Soporte para
trípode



Detalle del conector giratorio

Las imágenes pueden diferir del modelo vigente



FIGURA 1

PROCEDIMIENTO DE INSTALACIÓN (para uso con Trípode)

1. Inspeccione el área de trabajo y despeje todos los escombros y otros objetos que puedan causar lesiones o interferir con la operación .
2. Despliegue el trípode, ubíquelo en la posición elegida y regule la altura requerida.
3. Asegure la cadena de limitación de apertura de patas.
4. Posicione el Malacate (con el soporte incluido) en una de las patas del trípode y asegúrelo con los 2 pernos.
5. Coloque las trabas de los pernos y ajuste las mariposas de los tornillos del soporte.
6. Conecte la polea de reenvío al cáncamo central del trípode .

PROCEDIMIENTO DE OPERACIÓN

1. Complete todas las instrucciones enumeradas en la sección “Procedimientos de Inspección” del manual instructivo.
2. Conecte el mosquetón giratorio del cable a la argolla D dorsal del arnés anticaída (a una “percha de rescate” o a una silleta). Siempre verifique visualmente que:
 - la traba de seguridad esté completamente cerrada en cada uso. Nunca se confíe en la “sensación o el sonido de trabado” del mosquetón .
 - El indicador de esfuerzo no esté activado.

a) Para elevar a un trabajador:

1. Desenrosque la manivela desde su alojamiento en el soporte y deslícela hacia afuera .
2. Gire la manivela en sentido horario y comience el ascenso.

b) Para bajar a un trabajador

1. Desenrosque la manivela desde su alojamiento en el soporte y deslícela hacia afuera
2. Gire la manivela en sentido horario hasta que el trabajador **quede suspendido aproximadamente 0,3 m**, luego comience el descenso girando la manivela en sentido antihorario.

**ESTE ES UN EQUIPO DE RESCATE.
NO LO UTILICE PARA TAREAS DE RUTINA Y MANTENGALO EN BUEN ESTADO**

Versión 02

Fecha: marzo/ 2018
