

## Plateforme escalib Mills...

Elle permet un accès simple et rapide en fond de fouille, il est possible de suspendre jusqu'à 8 modules d'escalib positionnés à la grue.



Pour les accès de grande hauteur, il est possible de créer un palier intermédiaire en positionnant 2 plateformes côte à côte.

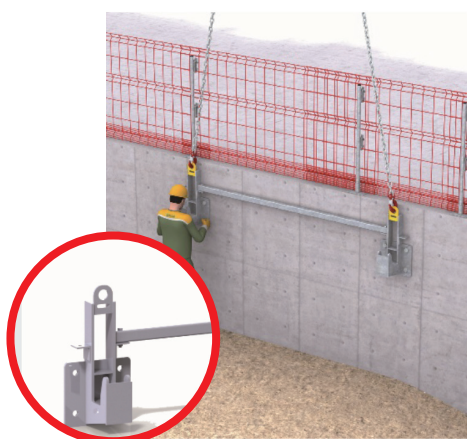


Un podium de fermeture est également prévu afin de fermer la plateforme, il est équipé d'anneaux.





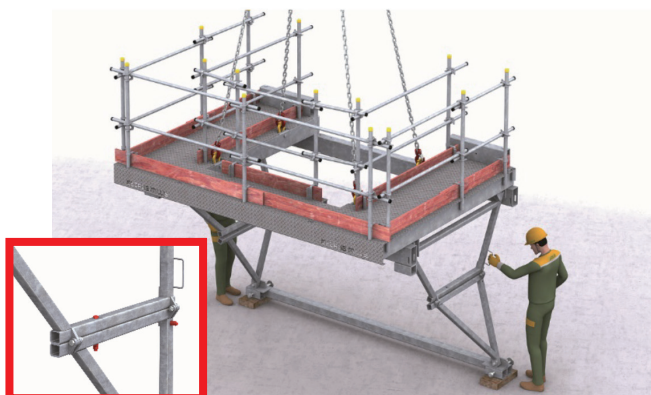
## Principe de montage de la plateforme...



- 1** Mise en place des attaches sur la paroi. L'entretoise facilite le positionnement. Diamètre des trous de la platine : 31 mm.



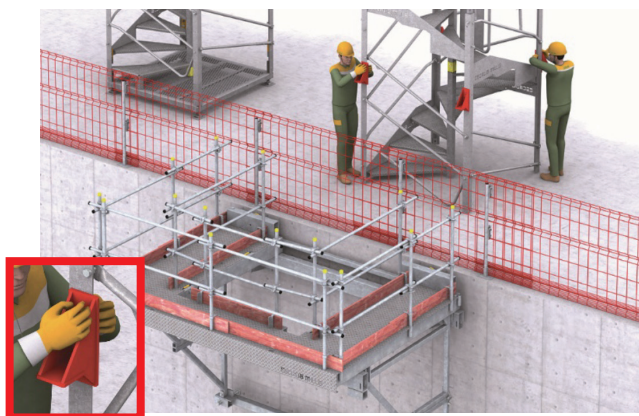
- 2** Au sol, pose des potelets et des lisses, garde-corps en périphérie et autour de la trémie. Puis, déverrouiller les bracons en retirant les boulons. Les conserver pour l'étape 3.  
> Avec des boulons M18-250-8.8, assembler 2 montants, des sabots réglables à la plateforme. Les 2 autres montants sont assemblés en levant légèrement la plate-forme. Régler la position des curseurs sur les montants.



- 3** Placer les élingues dans les crochets jaunes de la plateforme et lever à la grue. Des poignées permettent d'accompagner le déploiement des bracons. Verrouiller chaque bracon en position ouverte à l'aide des boulons retirés à l'étape 2 : soit 2 x M16-100-8.8 et 2 x M16-160-8.8.



- 4** Pose de la plateforme sur les attaches volantes. Mise en contact de la vis de butée des bracons contre la paroi. Accéder à la plateforme pour désélinguer. A l'aide de boulons M16-130-8.8, verrouiller la plateforme aux attaches.



- 5** Au sol, pose des 4 sabots dans les perçages du module de tête avec les vis M16-35-8.8 ou des corbeaux pour les sabots réglables. Assembler le module de tête aux autres modules et à l'embase puis lever l'ensemble.



- 6** Positionner l'Escalib Mills jusqu'à ce que les sabots soient en appui sur la plateforme ou les corbeaux sur les curseurs pour les sabots réglables. Amarrage de l'Escalib Mills à la paroi à l'aide des chapes d'amarrage et des colliers Escalib Mills.