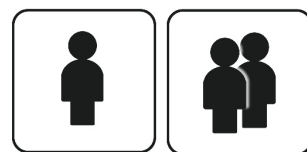


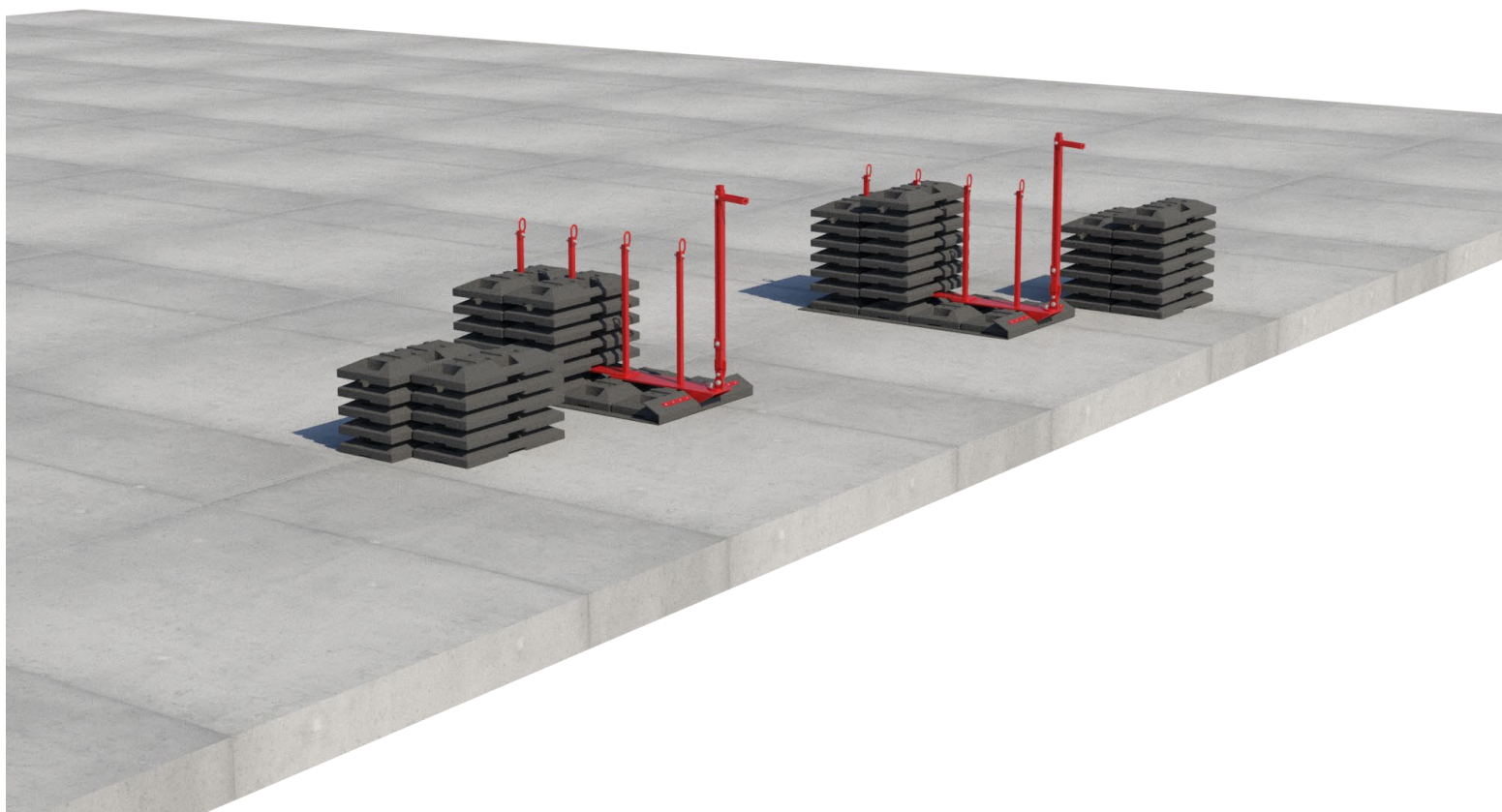
SYSTEM KOTWICZĄCY "SPIDER Anchor – 1, SPIDER Anchor - 2" THE „SPIDER Anchor – 1, SPIDER Anchor - 2” ANCHORING SYSTEM

CHARAKTERYSTYKA TECHNICZNA I INSTRUKCJA MONTAŻU
TECHNICAL CHARACTERISTICS AND ASSEMBLY INSTRUCTIONS

Document creation date: 2026-09-09
Document revision: No. 001_09-2026



SPIDER [Anchor-1] – JEDEN
UŻYTKOWNIK / ONE USER
SPIDER [Anchor-2] – DWÓCH
UŻYTKOWNIKÓW / TWO
USERS



1.0 CHARAKTERYSTYKA TECHNICZNA, OGÓLNY OPIS URZĄDZENIA KOTWICZĄCEGO.

Urządzenia kotwiczące „SPIDER [Anchor-1]” oraz „SPIDER [Anchor-2]” są konstrukcjami wykonanymi ze stali, zawierającymi elementy gumowe, i składają się z następujących podstawowych części:

- TELESKOP KOTWICZĄCY
- STAŁOWA KONSTRUKCJA NOŚNA BALASTU
- GUMOWE BALASTY 24/30 SZT (DLA ANCHOR-1 I ANCHOR-2)
- GUMOWA MATA ANTYPÓŚLIZGOWA

Urządzenia kotwiczące „SPIDER [Anchor-1]” oraz „SPIDER [Anchor-2]” mogą być stosowane w różnych przypadkach, takich jak prace związane z montażem szalunków (np. stropowych), obsługą serwisową urządzeń oraz inne prace wymagające zastosowania asekuracji pracownika w miejscach, w których nie ma możliwości zamocowania urządzenia kotwiczącego bezpośrednio do podłoża roboczego.

Ochronę antykorozyjną elementów stalowych zapewnia system powłok lakierniczych.

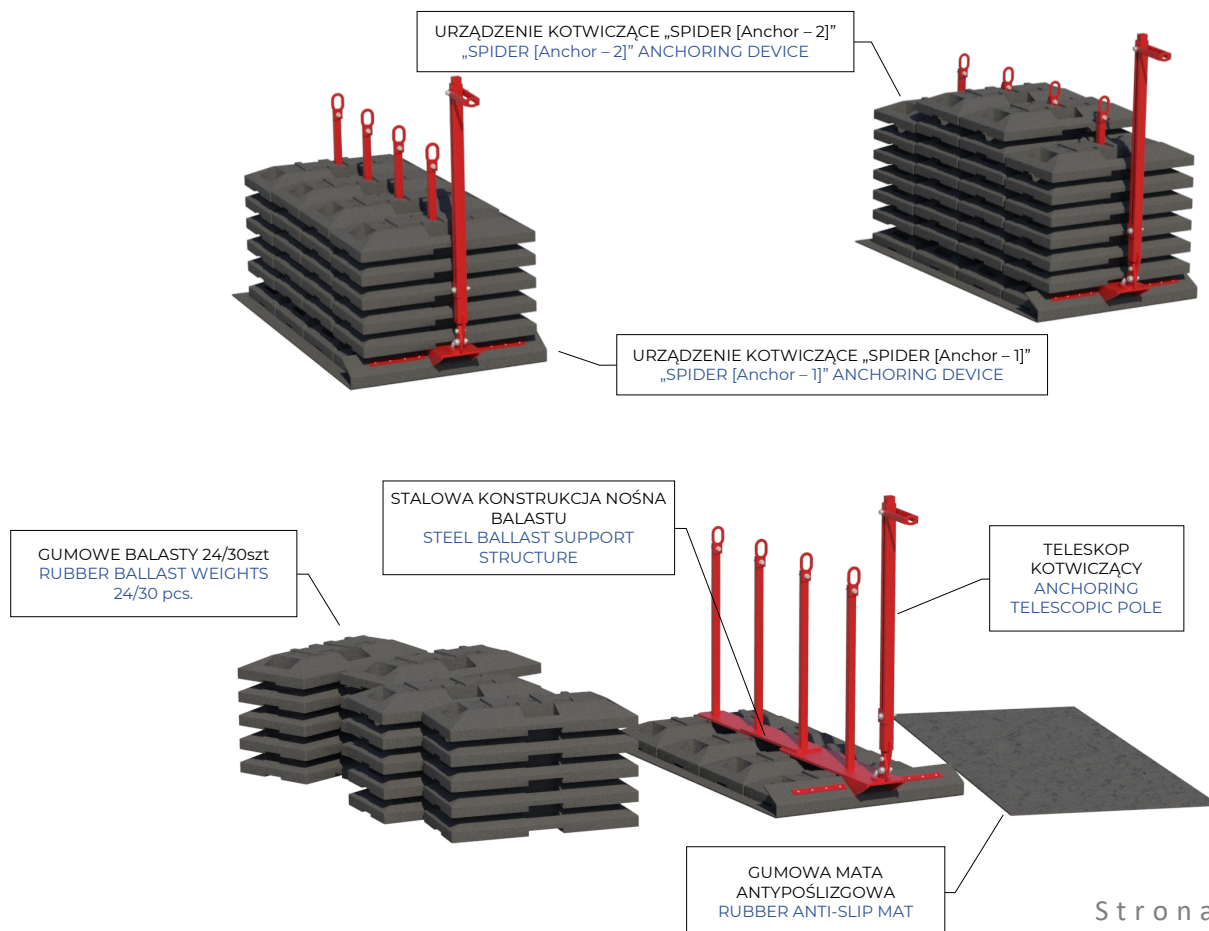
1.0 TECHNICAL CHARACTERISTICS, GENERAL DESCRIPTION OF THE ANCHOR DEVICE

The “SPIDER [Anchor-1]” and “SPIDER [Anchor-2]” anchor devices are structures made of steel, incorporating rubber components, and consist of the following main parts:

- Anchoring telescopic post
- Steel ballast support structure
- Rubber ballasts – 24/30 pcs. (for Anchor-1 and Anchor-2, respectively)
- Anti-slip rubber mat

The “SPIDER [Anchor-1]” and “SPIDER [Anchor-2]” anchor devices may be used in various applications, such as work involving the installation of formwork (e.g. slab formwork), maintenance and servicing of equipment, as well as other work requiring fall protection for workers in locations where it is not possible to attach an anchor device directly to the working surface.

Corrosion protection of the steel components is provided by a protective coating system.



1.1 BUDOWA URZĄDZENIA KOTWICZĄCEGO: SPIDER [Anchor]

Konstrukcja urządzenia kotwiczącego „SPIDER [Anchor]” składa się z poniższych elementów:

- teleskop kotwiczący
- stalowa konstrukcja nośna balastu
- gumowe balasty 24/30 szt. (dla Anchor-1 i Anchor-2)
- gumowa mata antypoślizgowa

Parametry techniczne poszczególnych elementów dobrano tak, aby zapewnić odpowiedni rodzaj pracy dla kolejnych stanów obciążenia testowego, które opisano w normie EN 795:2012 (Typ E), CEN/TS 16415:2013 (Typ E).

Podstawowe dane urządzenia:

Podstawa: 89 × 190 [cm]

Wysokość całkowita: 146 [cm]

Wymiary podstawy balastowej: 89 × 180 × 97 [cm]

Masa całkowita Anchor-1: ≥ 843 kg

Masa całkowita Anchor-2: ≥ 1035 kg

1.1 CONSTRUCTION OF THE SPIDER ANCHOR DEVICE

The “SPIDER [Anchor]” Anchoring Device consists of the following components:

- Anchoring Telescopic Post
- Steel ballast supporting structure
- 24/30 rubber ballasts (for Anchor-1 and Anchor-2)
- Anti-slip rubber mat

The technical parameters of the individual components have been selected to ensure appropriate performance under the successive test load conditions specified in EN 795:2012 (Type E) and CEN/TS 16415:2013 (Type E).

Basic device data:

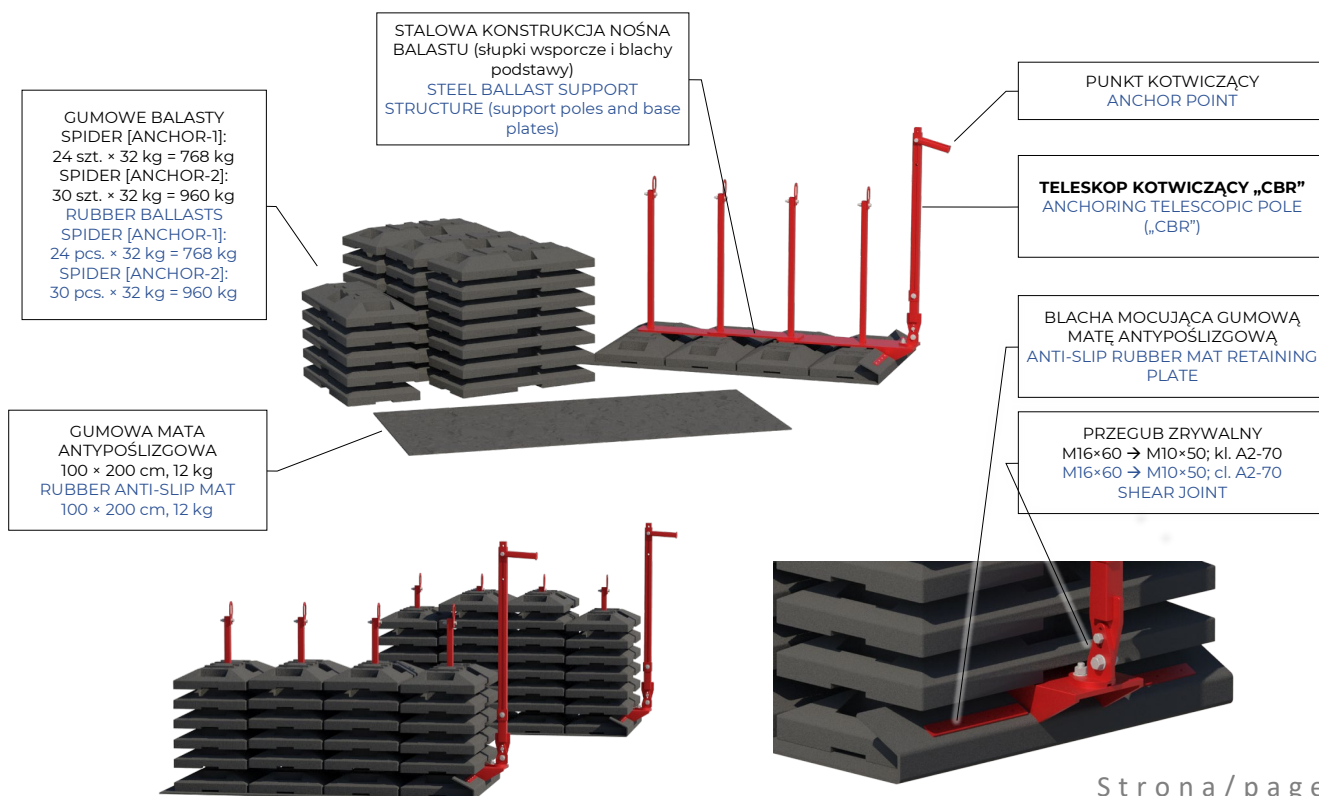
Base dimensions: 89 × 190 [cm]

Total height: 146 [cm]

Ballast base dimensions: 89 × 180 × 97 [cm]

Total weight of Anchor-1: ≥ 843 kg

Total weight of Anchor-2: ≥ 1,035 kg



1.2 BUDOWA TELESKOPU KOTWICZĄCEGO „CBR”

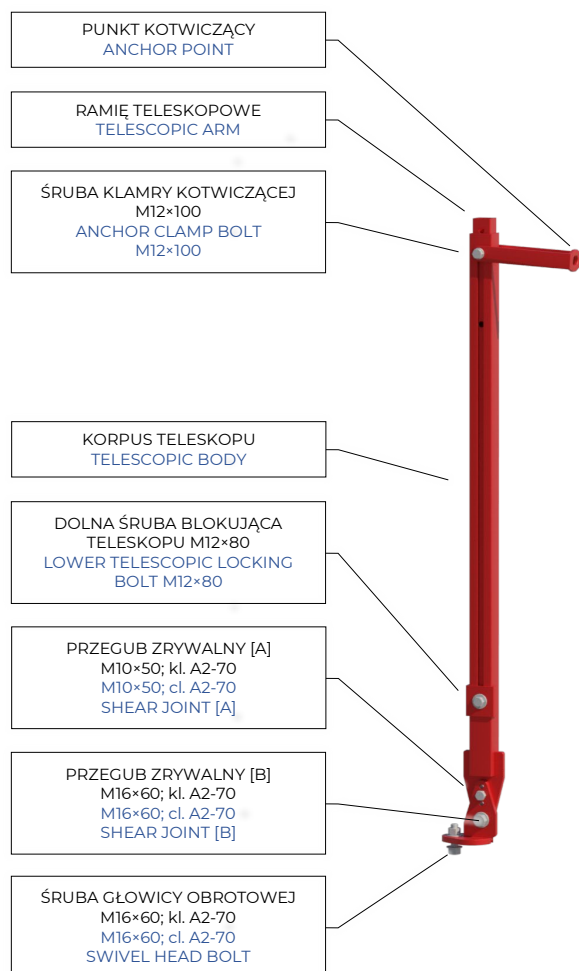
Teleskop kotwiczący składa się z poniższych elementów:

- Głowica obrotowa
- Przegub zrywalny M16×60 → M10×50; kl. A2-70
- Korpus teleskopu
- Ramię teleskopowe z punktem kotwiczącym
- Śruby regulacyjne teleskopu: M12×80

Zadaniem teleskopu jest utrzymywanie punktu kotwiczącego na możliwie wysokim poziomie względem pola roboczego.

Teleskop pełni również istotną funkcję podczas dynamicznego obciążenia urządzenia w wyniku powstrzymywania upadku. Po osiągnięciu określonego poziomu obciążenia następuje zadziałanie przegubu zrywalnego, umożliwiające kontrolowaną zmianę położenia teleskopu.

Zmiana położenia teleskopu wpływa na sposób przenoszenia obciążeń działających na urządzenie kotwiczące podczas powstrzymywania upadku. Mechanizm ten pozwala na kontrolowane przejmowanie obciążeń dynamicznych oraz ograniczenie tendencji urządzenia balastowego do przemieszczania się po powierzchni roboczej.



1.2 „CBR” ANCHORING TELESCOPIC POLE CONSTRUCTION

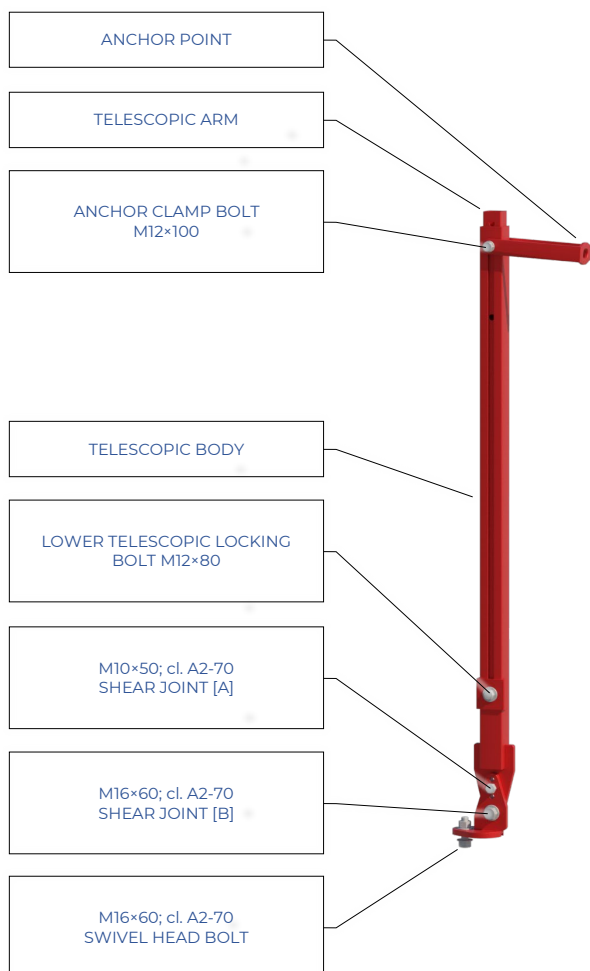
The Anchoring Telescopic Pole consists of the following components:

- Rotating Head
- Shear Joint M16×60 → M10×50; class A2-70
- Telescopic Body
- Telescopic Arm with Anchoring Point
- Telescopic Adjustment Screws: M12×80

The purpose of the Anchoring Telescopic Pole is to maintain the Anchoring Point at the highest practicable level relative to the working surface.

The Telescopic Pole also performs an important function during dynamic loading of the device resulting from fall arrest. Once a specified load level is reached, the Shear Joint is activated, allowing a controlled change in the position of the Telescopic Pole.

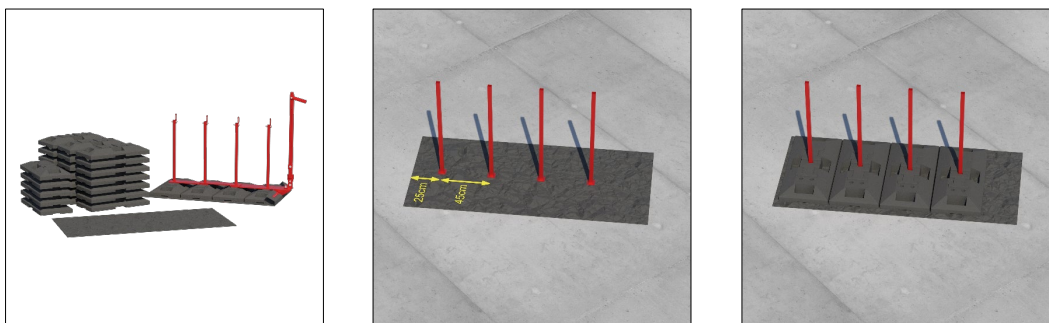
The change in the position of the Telescopic Pole affects the manner in which loads are transferred to the Anchoring Device during fall arrest. This mechanism enables controlled absorption of dynamic loads and helps to limit the tendency of the ballasted device to move across the working surface..



2.0 INSTRUKCJA MONTAŻU

2.1 INSTRUKCJA MONTAŻU URZĄDZENIA KOTWICZĄCEGO 'SPIDER'

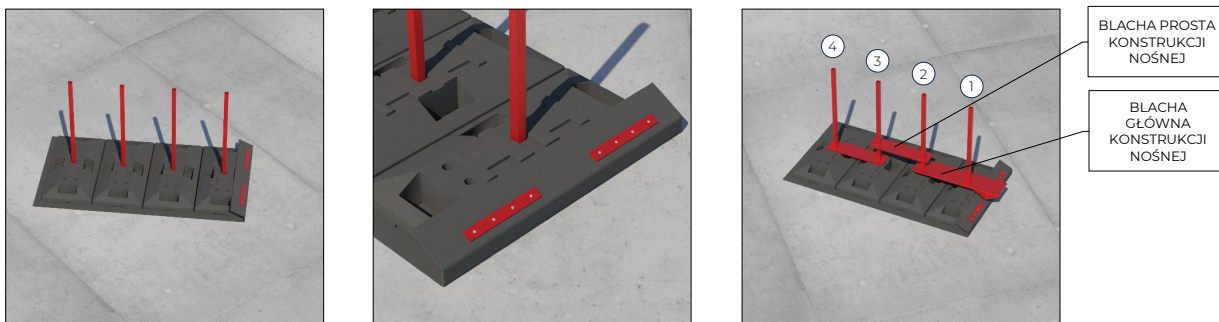
Gumową matę antypoślizgową należy umieścić na poziomej, równej powierzchni, wolnej od luźnych zanieczyszczeń oraz substancji tłustych lub innych zabrudzeń mogących negatywnie wpływać na współczynnik tarcia pomiędzy powierzchniami roboczymi urządzenia a podłożem.



Słupki wsporcze konstrukcji nośnej należy rozstawić w równych odstępach co 45 cm. Tylony słupek należy ustawić w odległości około 25 cm od końca maty antypoślizgowej.

Na słupkach wsporczych należy umieścić pierwszą warstwę składającą się z czterech gumowych balastów.

Matę antypoślizgową należy zamocować wkrętami do dolnej warstwy balastów za pośrednictwem dwóch blach mocujących.



Na pierwszej warstwie balastów należy zamocować trzy blachy tworzące konstrukcję nośną.

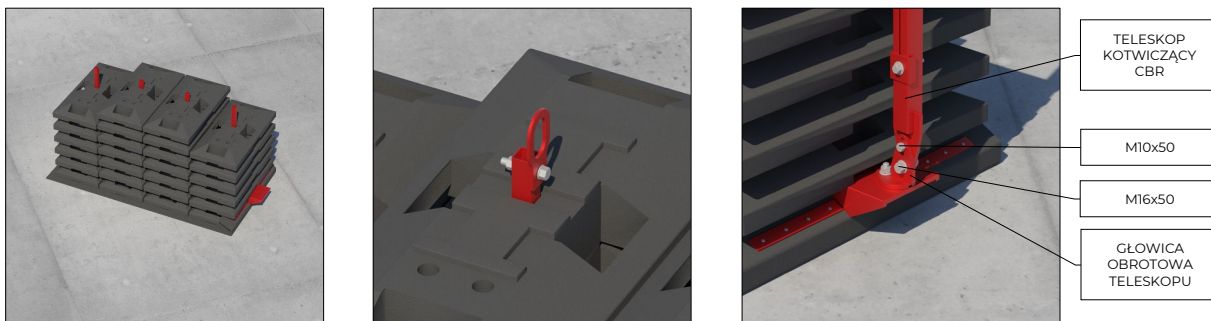
Blachę prostą należy zamocować na słupkach nr 3 i 4. Blachę główną, przeznaczoną do zamocowania głowicy obrotowej, należy zamocować na słupkach nr 1 i 2. Drugą blachę prostą należy zamocować na słupkach nr 2 i 3.

Pozostałe balasty należy zamocować na słupkach wsporczych.

Wymagana liczba balastów wynosi:

- 24 sztuki – dla SPIDER [Anchor=1]
- 30 sztuk – dla SPIDER [Anchor=2]

Na słupkach wsporczych należy zamocować ucha zawiesi transportowych przy użyciu śrub M12×60.



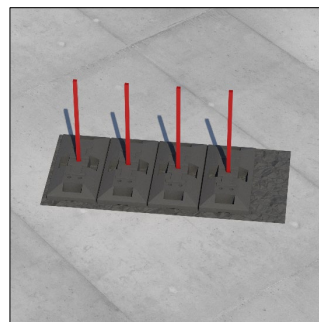
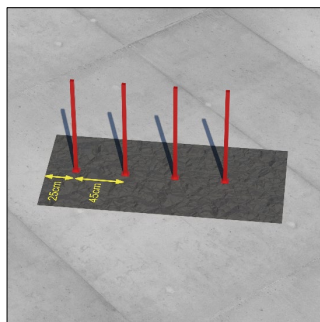
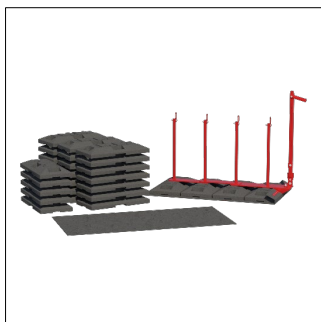
Do blachy głównej należy zamocować głowicę obrotową wraz z teleskopem kotwiczącym „CBR” za pomocą śrub M16×50.



2.0 INSTALLATION INSTRUCTIONS

2.1 INSTALLATION INSTRUCTIONS FOR THE 'SPIDER' ANCHOR DEVICE

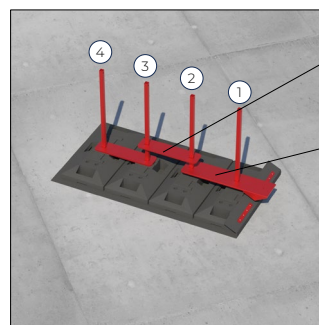
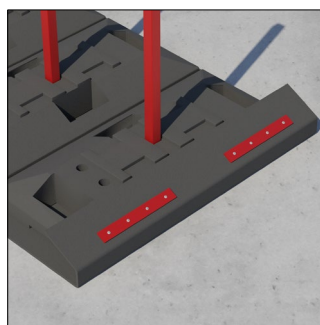
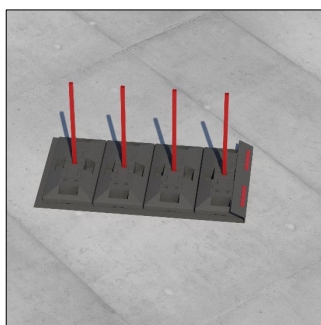
The rubber anti-slip mat shall be placed on a horizontal, level surface, free from loose debris, grease, or other contaminants that could adversely affect the coefficient of friction between the working surfaces of the device and the supporting surface.



The support poles of the load-bearing structure shall be positioned at equal intervals of 45 cm. The rear support pole shall be positioned approximately 25 cm from the end of the anti-slip mat.

The first layer, consisting of four rubber ballasts, shall be placed onto the support poles.

The anti-slip mat shall be secured to the bottom layer of ballasts using screws and two fixing plates.



SUPPORTING
STRUCTURE -
STRAIGHT PLATE

MAIN PLATE OF
THE SUPPORTING
STRUCTURE

Three plates forming the supporting structure shall be installed on the first layer of ballasts.

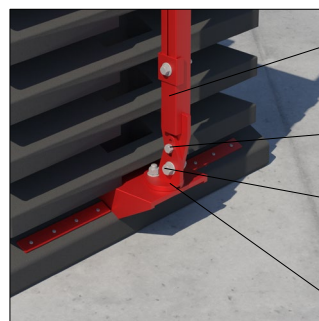
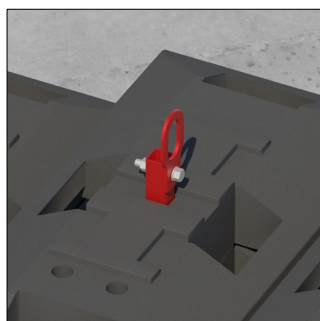
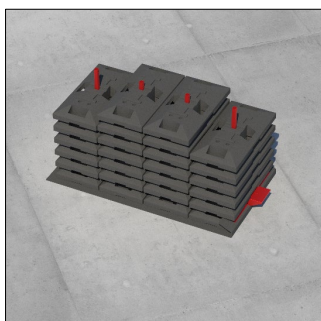
The straight plate shall be installed on support poles No. 3 and 4. The main plate, intended for mounting the rotating head, shall be installed on support poles No. 1 and 2. The second straight plate shall be installed on support poles No. 2 and 3.

The remaining ballasts shall be installed on the support poles.

The required number of ballasts is:

- 24 pcs. - for SPIDER [Anchor-1]
- 30 pcs. - for SPIDER [Anchor-2]

The transport sling lifting eyes shall be installed on the support poles using M12x60 bolts.



CBR TELESCOPIC
ANCHORING
POLE

M10x50

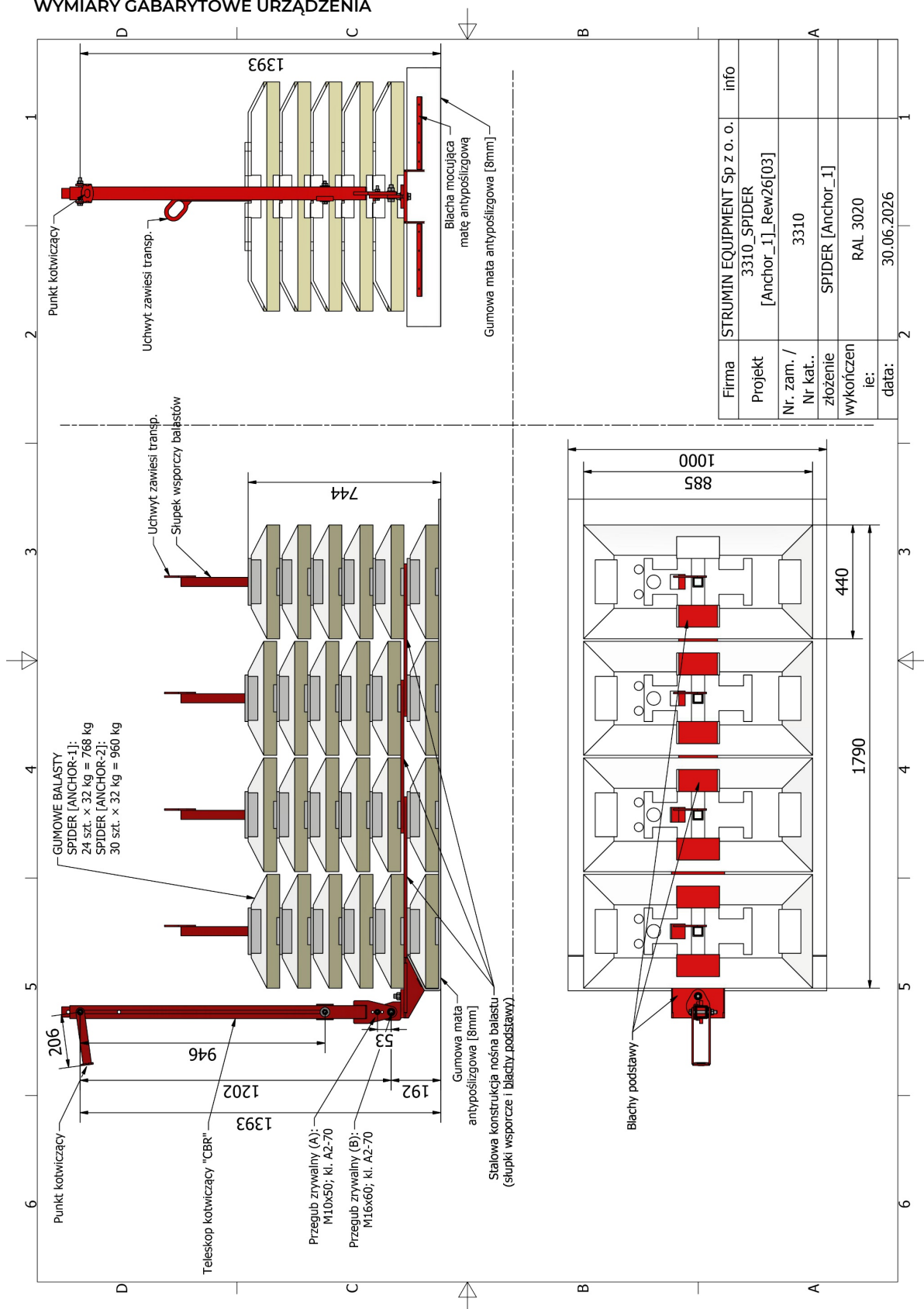
M16x50

TELESCOPIC
POLE ROTATING
HEAD

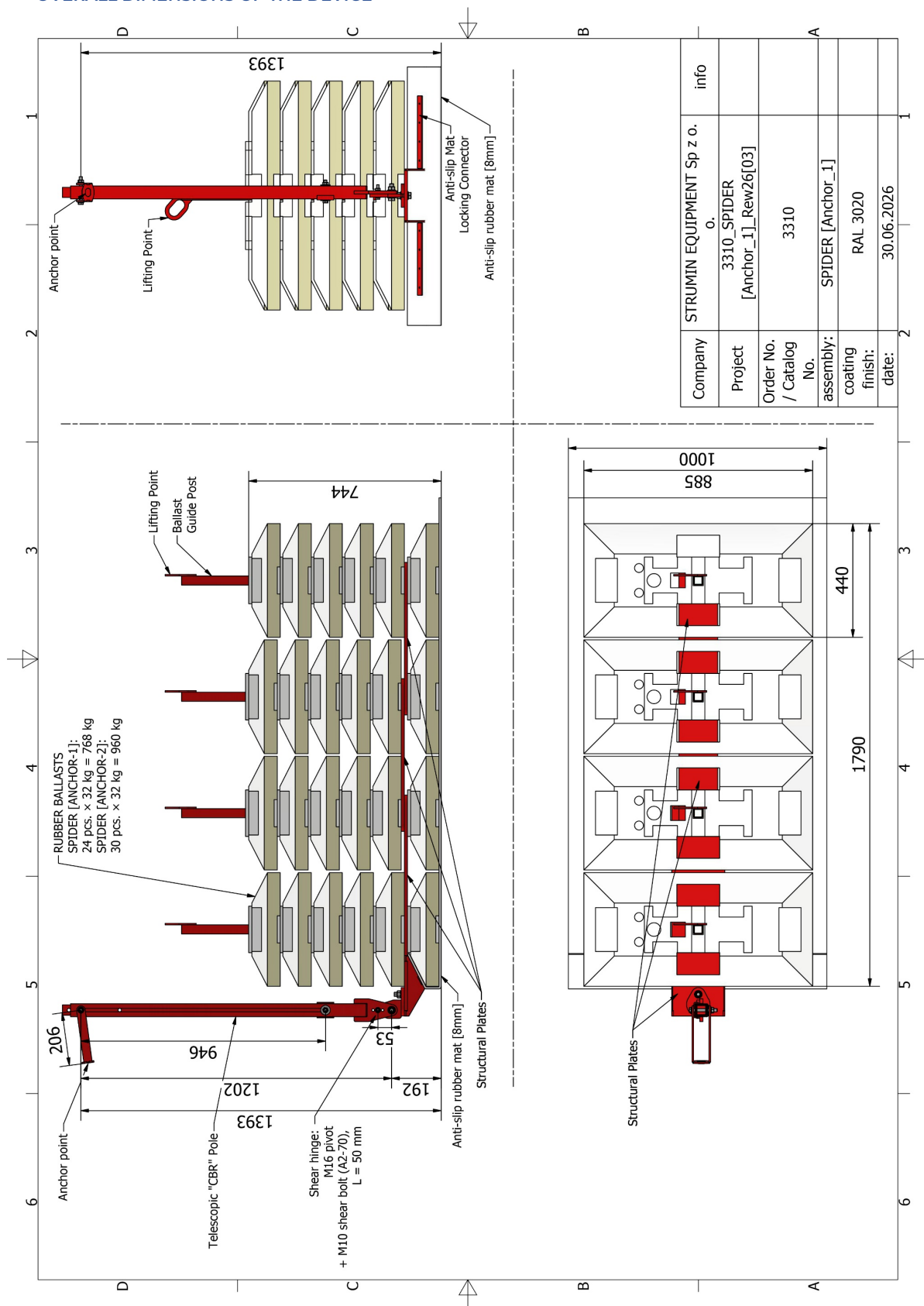
The rotating head together with the "CBR" telescopic anchoring pole shall be secured to the main plate using M16x50 bolts.



3.0 WYMIARY GABARYTOWE URZĄDZENIA



3.0 OVERALL DIMENSIONS OF THE DEVICE



Podpis w imieniu: / Signature on behalf of: Kamil Strumiński, STRUMIN EQUIPMENT

STRUMIN EQUIPMENT Sp. z o.o.
Morawica 191, 32-084 Morawica
NIP 944-227-86-59, REGON 523234990
tel. 510 795 665 STRUMIN.PL



MORAWICA
10.09.2026



SPIS TREŚCI:

1.0	CHARAKTERYSTYKA TECHNICZNA, OGÓLNY OPIS URZĄDZENIA KOTWICZĄCEGO.....	2
1.1	BUDOWA URZĄDZENIA KOTWICZĄCEGO: SPIDER [Anchor].....	3
1.2	BUDOWA TELESKOPU KOTWICZĄCEGO „CBR”.....	4
2.0	INSTRUKCJA MONTAŻU.....	6
2.1	INSTRUKCJA MONTAŻU URZĄDZENIA KOTWICZĄCEGO ‘SPIDER’.....	6
3.0	WYMIARY GABARYTOWE URZĄDZENIA.....	8

TABLE OF CONTENTS:

1.0	TECHNICAL CHARACTERISTICS, GENERAL DESCRIPTION OF THE ANCHOR DEVICE	2
1.1	CONSTRUCTION OF THE SPIDER ANCHOR DEVICE.....	3
1.2	„CBR” ANCHORING TELESCOPIC POLE CONSTRUCTION.....	5
2.0	INSTALLATION INSTRUCTIONS	7
2.1	INSTALLATION INSTRUCTIONS FOR THE ‘SPIDER’ ANCHOR DEVICE	7
3.0	OVERALL DIMENSIONS OF THE DEVICE	9

