

Koła ręczne, sterujące pod wskaźniki obrotów

Technopolimer

MATERIAŁ

Wzmocniony włóknami szklanymi, wysokoudarowy technopolimer na bazie polipropylenu (PP). Kolor szaro-czarny, wykończony na mat.

RĘKOJEŚĆ OBROTOWA

IEL+x-SOFT (patrz strona 572) z technopolimeru pokrytego termoplastycznym elastomerem (TPE) "soft-touch", kolor czarny, wykończony na mat.

WYKONANIA STANDARDOWE

Piasta stalowa, oksydowana na czarno, z otworem w tolerancji H7. Wersja pod wskaźnik z napędem przymusowym została wyposażona w zębate koło koronowe z technopolimeru na bazie żywicy acetalowej (POM) z wtopionym kotkiem kotwiącym ze stali oksydowanej na czarno.

WŁAŚCIWOŚCI I ZASTOSOWANIA

Koła ręczne, sterujące zostały zaprojektowane do stosowania na wrzecionach maszyn i urządzeń, a w szczególności do sterowania podnośnikami i pojazdami.

ERGONOMIA I WZORNICTWO

Obniżony profil koła sterującego pozwala na wkomponowanie go w obudowę, co umożliwia ograniczenie wystających elementów do minimum.

WYBÓR ODPOWIEDNIEGO WSKAŹNIKA (ZAMAWIANE ODDZIELNIE)

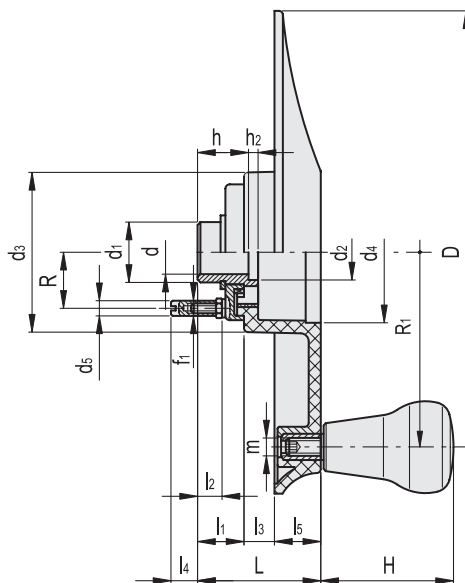
Koło ręczne może być używane z następującymi wskaźnikami obrotów: PA02 (patrz strona 699), PA12 (patrz strona 700) lub PW12 (patrz strona 701), do odczytu położenia. Patrz także "Instrukcja montażu wskaźników z napędem przymusowym typ P (na stronie 692)."

AKCESORIA

- Podkładka ustalająca w kierunku osiowym GN 184 (patrz strona 971).
- Pokrywa CP-XX (patrz strona 715) do zamontowania zamiast wskaźnika.

WYKONANIA SPECJALNE NA ŻYCZENIE

Koła ręczne EWW-XX do stosowania ze wskaźnikami z napędem grawitacyjnym.



Kod	Oznaczenie	D	L	dH7	h	d1	d2	d3	d4	d5	f1	h2	l1	l2	l3	l4	l5	H	m	R	R1		
208141-C0	EWV.240-PXX2+HEL-A20-C0	240	59	20	24	30	25.5	79	68.5	6	M4	4	21	13	15	13	23	65	M10	28.5	97	810	