Ets DEMOLY FRERES

CATALOGUE Nº 1 MICRORUPTEURS





Licenciés exclusifs pour la France de BURGESS PRODUCTS C" Ltd

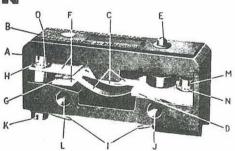
Fabricants des

MICROSWITCHES BURGESS

Appareils de haute sensibilité

Le MICROSWITCH BURGESS est un interrupteur à rupture brusque dont le principe de fonctionnement est basé sur l'action d'un système de ressort en équilibre. La rupture de cet équilibre provoque l'ouverture ou la fermeture du circuit sur lequel l'appareil est branché.

DESCRIPTION



A-B = Base et Couvercle en matière moulée

C = Ressort-Trident en bronze au béryllium traité spécialement

D = Ancre de tension du trident

E = Bouton-poussoir

F = Plaquettes de contact en argent fin laminé sur cuivre

G = Rivet de contact en argent fin

H = Vis laiton

I = Cosses à souder
J = Trou de fixation ovalisé de 4,1 × 5, à ne pas
L = Trou de fixation de Ø 4,1 réaléser

K = Vis laiton

M = Vis laiton pour Ancre N = Rondelle éventail

O = Rondelle éventail

IMPORTANT : Vous trouverez à la page 6 toutes indications vous permettant de libeller vos commandes avec les références nécessaires.

CARACTÉRISTIQUES MÉCANIQUES

FONCTIONNEMENT

En l'absence d'action sur le bouton-poussoir, la résultante des forces du trident maintient énergiquement le rivet d'argent sur la plaquette de contact supérieure : position repos.

Lorsqu'une force perpendiculaire suffisante agit axialement sur le bouton-poussoir, la résultante des forces change de sens et le rivet d'argent, brusquement déclenché, vient s'appliquer franchement sur la plaquette de contact inférieure : position travail.

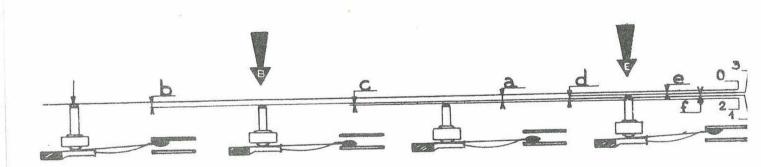
La force supprimée, le trident revient à sa position de repos.

VITESSE DE COUPURE

La vitesse de coupure dépend de plusieurs facteurs, en particulier de la tension du ressort.

Elle ne dépasse jamais 5/1000e de seconde.

COURSE DU BOUTON POUSSOIR ET EFFORTS NÉCESSAIRES AU FONCTIONNEMENT





Course totale (a, de 0 à 2). A cette course correspond l'effort maximum autorisé.

Course de commande (b, de 0 à 1), qui correspond au passage du poussoir de la position " repos " à la position " travail ". A cette course correspond la force de commande B.

Course " résiduelle " (c, de 1 à 2), qui est la course de sécurité. A cette course correspond l'effort résiduel.

Course "différentielle" (f, de 1 à 3), qui correspond au passage du trident, de la position "travail" à la position "repos".

Course de "dégagement" (e, de 3 à 0), qui est la course de sécurité. A cette course correspond l'effort de "dégagement" E.

Course de "relâchement" (d, de 2 à 3), qui comprend la course de sécurité (c), et la course de retour du trident à la position "repos". A cette course correspond l'effort de "relâchement".

Ces différentes courses ont des valeurs dépendant du type de MICROSWITCH employé. On les trouvera dans les pages suivantes de ce catalogue.

Il est cependant bon de noter dès à présent que la course " résiduelle " d'un appareil normal ne doit jamais excéder 0,15 mm.

Si une course " résiduelle " plus importante était nécessaire, il y aurait lieu d'employer les types à bouton télescopique ou à levier auxiliaire.

EFFORT NÉCESSAIRE DE FONCTIONNEMENT

L'effort total qu'il est nécessaire d'appliquer axialement sur le poussoir pour manœuvrer le MICROSWITCH est surtout fonction de l'écartement des plaquettes fixes de contact et de l'épaisseur du trident.

Les **MICROSWITCHES** normaux peuvent être réglés pour des forces de manœuvre s'étageant entre 300 et 500 grammes avec une tolérance de réglage de \pm 25 grammes.

Pour des forces inférieures à 300 grammes, nous proposons d'employer nos appareils à levier, type E.S. (extra-sensible).

NOTA : Le MICROSWITCH ne peut supporter sans détérioration un effort axial supérieur à 10 kg.

CADENCES DE MANŒUVRE

En pleine charge, sous une tension alternative à 50 périodes par seconde, la cadence normale de manœuvre est de 60 ruptures par minute.

Cette cadence peut être portée à un maximum de 300 ruptures par minute. Au delà, on risque une détérioration importante des contacts.

TEMPÉRATURE

Il est recommandé de ne pas utiliser les MICROSWITCHES dans une température ambiante supérieure à 120°.

CARACTÉRISTIQUES ÉLECTRIQUES



COURANT ALTERNATIF

Tensions nominales de 125 à 600 volts. Fréquences de 50 à 400 périodes par seconde

Puissance maximum du circuit
1 250 watts
Intensités nominales 10 amp. sous
125 volts et 5 amp. sous 250 volts.

SURCHARGES

En service, le MICROSWITCH peut supporter des surcharges passagères ne dépassant pas 20 % de l'intensité nominale. Ces surcharges doivent cependant être évitées à la rupture et à l'enclenchement, car elles provoqueraient l'usure anormale et même la soudure des contacts.

Pour employer nos MICROSWITCHES dans des conditions optima, il faudra donc tenir compte des surcharges systématiques provoquées par la nature même du circuit.

RÉSISTANCES CHAUFFANTES

Puissance admissible: 1 250 watts.

LAMPES A INCANDESCENCE

La variation importante de l'intensité avec la température du filament limite la puissance des circuits pouvant être commandés directement par le MICROSWITCH.

Le tableau ci-dessous donne les valeurs nominales admissibles.

MOTEURS

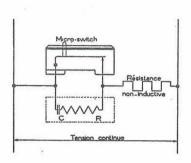
Le MICROSWITCH peut commander directement des moteurs de puissance inférieure à 1/5 CV.

Pour des moteurs de 1/5 CV et plus, il est nécessaire d'adjoindre un relais au montage.

COURANT CONTINU

CIRCUITS NON INDUCTIFS

Les remarques concernant les circuits non inductifs en alternatif sont encore valables.



PROTECTION EN CO		MICE CON		TCH
CIRCUITS	115	v ==	23	0'=
/ puissance \	С	R	С	R
watts	MF	2	MF	2
O à 60	0	0	0	0
61 à 161	1/4	34	1	
161 à 230	1/2	1/2	1/4	2
231 à 500	1	34	1 2	1
501 à 750	2	1	1	1
751 à 1000	3	1/2	2	2

	PUISSANCE (en watts)		
TENSION CONTINUE		MMANDE PAR DSWITCH	
de 115 à 230	NORMALEMENT FERME	NORMALEMENT OUVERT	
volts	500	250	

RESISTANCES CHAUFFANTES

Puissance admissible du circuit : 300 watts.

Tension: 30 volts. (Pour des puissances et des tensions supérieures, voir le tableau ci-dessous).

Si le circuit doit être coupé en charge, les contacts des MICROS-WITCHES doivent être protégés par un condensateur et une résistance (voir schéma ci-contre).

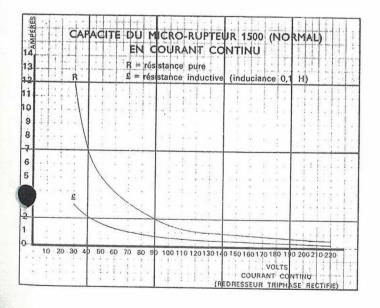
Dans le cas contraire, aucune précaution particulière n'est à prendre.

LAMPES A INCANDESCENCE

Le tableau ci-contre donne les puissances nominales admissibles.

Comme précédemment, il faut protéger les contacts du MICROS-WITCH si le circuit est coupé en charge.

CIRCUITS INDUCTIFS



Seuls des essais systématiques exécutés dans des conditions normales de fonctionnement du circuit peuvent donner des bases d'appréciation.

La courbe représentée ci-contre donne quelques renseignements à ce sujet.

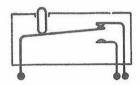
Il est donc vivement recommandé de nous consulter pour chaque cas particulier.



qui vous aideront à libeller vos commandes d'une manière précise.

REPÈRES SPÉCIAUX

Les MICROSWITCHES sont livrés en inverseur suivant schéma ci-dessous.



NOTA - Lorsque les contacts sont spéciaux (platine, or ou argent), l'indication en est portée sur la base par les symboles : Pt, Au ou Ag.

CONNEXIONS

Les MICROSWITCHES sont normalement équipés de cosses à souder; ils peuvent être cependant livrés avec les différents modèles de connexions que nous présentons ci-dessous:



COSSES AMP



COSSE A SOUDER



BORNE STANDARD





MICROSWITCHES SUBMINIATURES

BURGESS

5 amp. 125 volts ALTERNATIF

10 amp. 28,5 volts CONTINU (circuit ohmique)



M° 1122.010.00 ex. N° SM1 JS 2 ou V 4 L 1 Type à levier auxiliaire



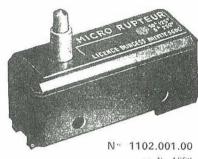
N° 1122.001.00 ex. N° 5M 1 ou V 4 (Longueur 19,8 - Largeur 6,35 - Hauteur 13,61)



N° 1122.020.00 ex. N° SM 1 JS 5 ou V 4 LR 1 Type à levier à roulette

MICROSWITCHES BURGESS





ex N 1600 Type a bouton télescopique

DE HAUTE SENSIBILITE

(Autorisation de Montage N 40 936 du S.T. Aé. Ministère de l'Air)

10 Amp. 125 Volts ALTERNATIF 10 Amp. 28,5 Volts CONTINU (Circuit ohmique)

TRES IMPORTANT

Ne pas réaléser les trous de fixa-

Une boite parallélépipédique de protection des connexions en bakélite P 12 peut être fournie.

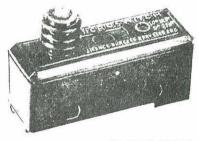
Dimensions hors tout : longueur 53,5 ; largeur 27,8 ; hauteur 20,5.

Nous avons prévu un plan détailié indiquant les côtes et caractéristiques de chaque type de MICROSWITCH.

SUR DEMANDE

Type normat

ce plan vous sera adressé



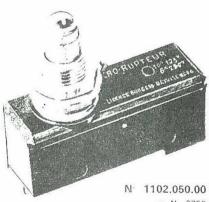
Nº 1102.010.00 ex Nº 1600 H Type à bouton télescopique étanche



Type à bouton télescopique et cheminée en matière moulée

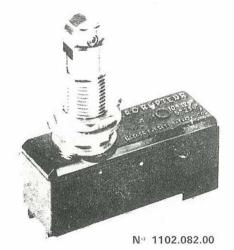


 $\frac{N}{ex} = \frac{1102.040.00}{ex} \frac{N}{N} = \frac{2700}{ex}$ Eyper at bondon telescopique has

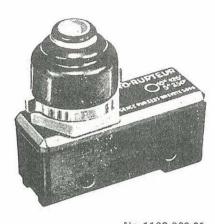


ex. N: 2750 Type à bouton telescopique et fixation frontale Tous les problèmes nous intéressent.

CONSULTEZ-NOUS pour les cas spéciaux.



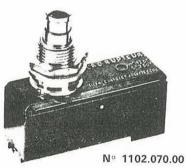
ex N° 3700 Z Type télescopique à roulette



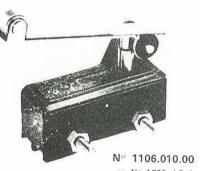
 $N^{\prime\prime\prime}$ 1102.060.00 $$\rm ex~N^{\prime\prime}$ 2750 H Type télescop.que à poussoir étanche

LES MICROSWITCHES peuvent être équipés de bornes pour connexions à vis.

(Voir page 6)



ex Nº 2780 Z Type à bouton télescopique à bille et fixation frontale



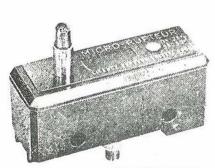
ex Nº 1600 AC 1 Type télescopique à levier auxiliaire

Les MICROSWITCHES sontéquipés de contacts en argent.

SUR DEMANDE

ils peuvent être montés avec des contacts en argent auré ou en platine.

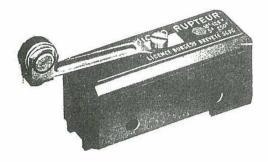
SUR DEMANDE
les MICROSWITCHES peuvent être livrés tropicalisés.



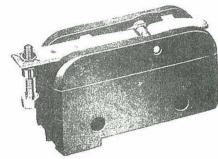
N° 1102.001.16 ex N° 2550 Type télescopique double permanent



N° 1103.020.00 ex N° 1900 Type à levier souple



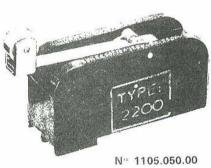
 $N^{\rm th}$ 1103.001.00 $$\rm ex\ N^{\wedge}$ 1800 Type à levier souple à galet



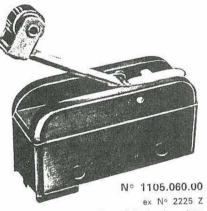
N° 1105.030.00 ex N° 2100 Type à levier rigide

Nos appareils sont livrés avec boîtiers en bakélite P. 12, ou, sur demande, en autre matière.

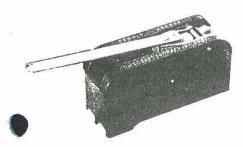
Pour les appareils destinés à supporter un travail intense, nous recommandons les microswitches à poussoir décalé sur la droite de 2 mm (Référence Z)



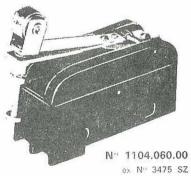
ex N^ 2200 Type à levier rigide à galet



Type à levier à roulette à grande course de garde



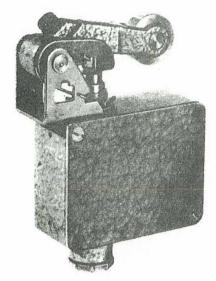
N° 1104.010.00 ex N° 3300 Type extra-sensible



ex Nº 3475 SZ Type à levier à roulette réglable

Le trou ovalisé est normalement du côté du bouton-poussoir. Il peut être fourni du côté opposé.

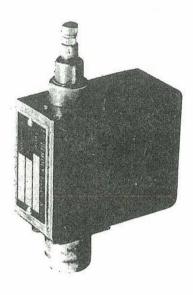
MICROSWITCHES BLINDÉS



Nº 1110.030.00

ex Nº 7500 C

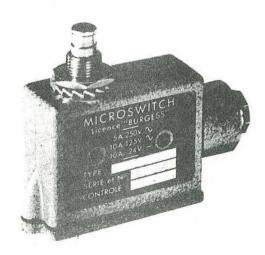
Sortie par presse-étoupe Galet orientable en acier traité avec coussinet autograisseur



Nº 1110.020.00

ex Nº 5600

Equipé de la prise aviation (Norme Air 140-34) Poussoir à hauteur réglable Appareils
très robustes
et légers,
spécialement et diés
pour l'industrie
et l'aviation,
machines-outils,
trains d'atterrissage,
etc.



Type télescopique à fixation par trous latéraux Ø 4,1

Nº 1113.001.00

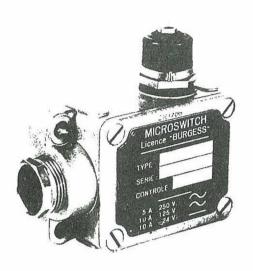
ex Nº 12000

Ce même appareil existe avec une fixation par semelle. Il porte le

Nº 1113.010.00

ex Nº 12050

MICROSWITCH ÉTANCHE



Nº 1112.100.00

ex N° 8800 A poussoir (sortie à gauche)

Nº 1112.110.00

ex N° 8850 à levier (sortie à gauche)

Nº 1112.070.00

ex N° 8700 A poussoir (sortie à droite)

Nº 1112.080.00

ex Nº 8750 A levier (sortie à droite)

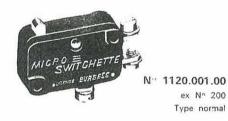
TYPE MINIATURE MICROSWITCHETTE

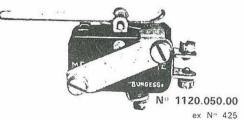
5 amp. 125 volts ALTERNATIF 10 amp. 28,5 volts CONTINU (Circuit ohmique)

CES APPAREILS NE SE FONT QU'EN INVERSEURS UNIPO-LAIRES

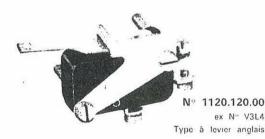
Très robustes et peu encombr conviennent pour les applications réclamant moins de précision dans les courses.

D'autres modèles de leviers peuvent être réalisés sur demande.





Type à levier rigide pour effort réduit





ex N" 450 Type à levier pour commande par came

MICROSWITCHETTES POUR APPLICATIONS SPÉCIALES

NON PROTEGE

MODELE SIMPLIFIE

s'incorporant facilement dans un ensemble. Convenant pour des applications où la grande sensibilité n'est pas indispensable (jeux électriques, etc.).

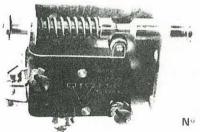
Nos appareils sont agréés par l'aviation par les lettres d'homologation

40.936 STAE et 41.014 STAE.



Ø 2,8 ± 0,1 porté à 3,2 sur demande

Nº 1120.110.00 - exNº 650



Nº 1120.020.00

Ex. N° 220

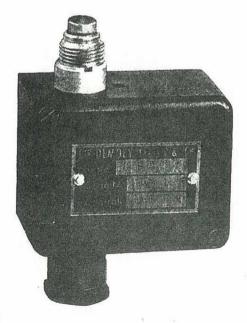
Type de sécurité à verrouillage pour cabines, armoires et coffrets d'appareillage



Nº 1120.080.00 - ex Nº 610

Type jumelé bipolaire à roulette

MICROSWITCHETTE BLINDÉ BIPOLAIRE



Ce type de blindé est muni d'une presse-étoupe de calibre standard pour tube électrique acier, de 16.

Nº 1121.001.00 - ex Nº 6200

Cet appareil peut être équipé du dispositif à levier à galet orientable.

Nº 1121.010.00 - ex Nº 6225

Comporte un capuchon et un joint d'étanchéité.

CODÉ 1.1.01.001.01 Série 1500

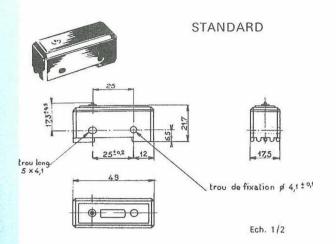


SCHÉMA C = Commun

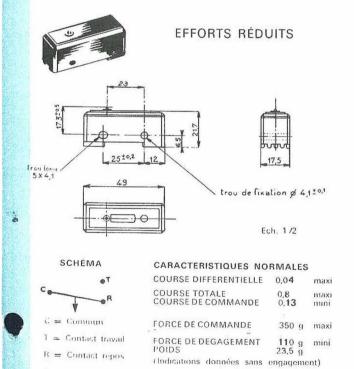
T = Contact travail R = Contact repos

CARACTERISTIQUES NORMALES

COURSE DIFFERENTIELLE COURSE TOTALE COURSE DE COMMANDE FORCE DE COMMANDE 450 g maxi FORCE DE DEGAGEMENT POIDS 120 g 3,5 g mini (Indications données sans engagement)

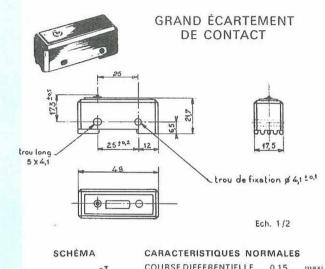
Pour courses et efforts particuliers nous consulter

Nº CODÉ 1.1.01.050.00 Série 1550



Pour courses et efforts parliculiers nous consulter

Nº CODÉ 1.1.01.001.65 Série 1500 NA



= Commun T = Contact travail

R = Contact repos

COURSE DIFFERENTIELLE COURSE TOTALE COURSE DE COMMANDE maxi

FORCE DE COMMANDE 800 g maxi FORCE DE DEGAGEMENT POIDS mini (Indications données sans engagement)

Pour courses et efforts particuliers nous consulter

Nº CODÉ 1.1.02:001.00 Série 1600

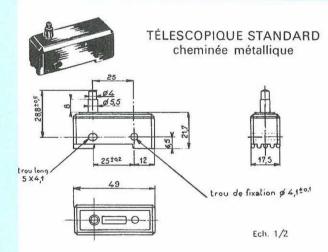
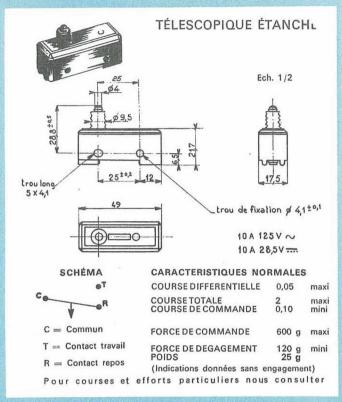


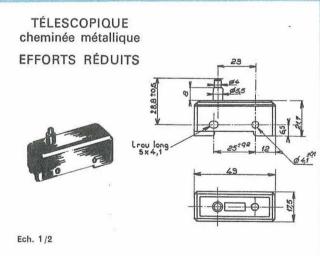
SCHÉMA	CARACTERISTIQUES NO	RMALES	i
eT	COURSE DIFFERENTIELLE	0, 1	maxi
COR	COURSE TOTALE COURSE DE COMMANDE	2,5 0,12	maxi mini
C = Commun	FORCE DE COMMANDE	600 g	maxi
T = Contact travail	FORCE DE DEGAGEMENT POIDS	120 g 24,5 g	mini
R = Contact repos	(Indications données sans e	ngageme	nt)

DEMOLY

Nº CODE 1.1.02.010.00 Série 1600 H

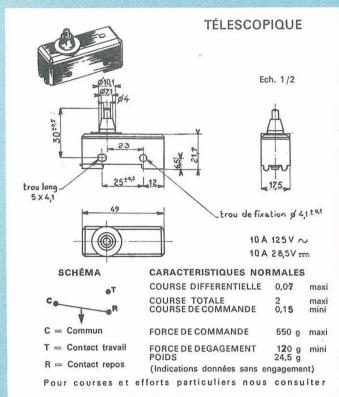


Nº CODE 1.1.02.030.00 Série 1675

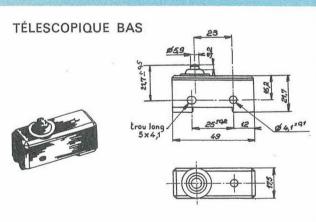




Nº CODÉ 1.1.02.020.00 Série 1650



CODÉ 1.1.02.040.00 Série 2700



	* .		
Ech. 1/2			
SCHÉMA	CARACTERISTIQUES NO	RMALES	
Τ _Φ	COURSE DIFFERENTIELLE	0,08 m	axi
Central	COURSE TOTALE COURSE DE COMMANDE		axi ini
C == Commun	FORCE DE COMMANDE	600 q m	naxi
T == Contact travail	FORCE DE DEGAGEMENT POIDS	120 g m 25,5 g	nini
R = Contact repos	(Indications données sans e		
Pour courses et	efforts particuliers nous	consulte	1 5

CODE 1.1.02.040.17 Série 2700

TÉLESCOPIQUE BAS ANTI-VIBRATION

Ech. 1.2



C = Commun

T = Contact travail

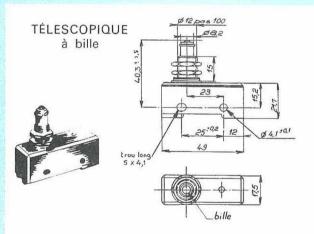
CARACTERISTIQUES NORMALES

COURSE DIFFERENTIELLE maxi COURSE TOTALE COURSE DE COMMANDE maxi

FORCE DE COMMANDE 950 g maxi FORCE DE DEGAGEMENT POIDS 500 g 26 g

(Indications données sans engagement) R = Contact repos Pour courses et efforts particuliers nous consulter

Nº CODÉ 1.1.02.070.00 Série 2780



Ech. 1 2



T = Contact travail R = Contact repos

CARACTERISTIQUES NORMALES

COURSE DIFFERENTIELLE 0,08 COURSE TOTALE COURSE DE COMMANDE 0.15

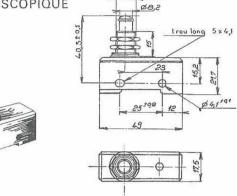
FORCE DE COMMANDE 400 g maxi

FORCE DE DEGAGEMENT POIDS 70 g mini 40,2 g (Indications données sans engagement)

Pour courses et efforts particuliers nous consulter

Nº CODÉ 1.1.02.050.00 Série 2750

TÉLESCOPIQUE



Ø12 pos 100

Ech. 1/2

SCHĖMA



T = Contact travail

R = Contact repos

CARACTERISTIQUES NORMALES

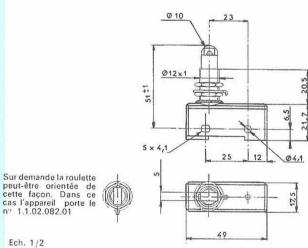
COURSE DIFFERENTIELLE maxi COURSE TOTALE COURSE DE COMMANDE 0.15 mini

FORCE DE COMMANDE 400 g maxi FORCE DE DEGAGEMENT POIDS 70 g mini 40,5 g

(Indications données sans engagement)

Pour courses et efforts particuliers nous consulter

Nº CODÉ 1.1.02.082.00 Série 3700



SCHÉMA



T = Contact travail

C = Commun

R = Contact repos

COURSE DIFFERENTIELLE 0,06 COURSE TOTALE COURSE DE COMMANDE 4.10 FORCE DE COMMANDE

CARACTERISTIQUES NORMALES

430 g maxi FORCE DE DEGAGEMENT POIDS 70 g mini 50 g (Indications données sans engagement)

Pour courses et efforts particuliers nous consulter

maxi

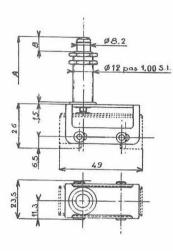
maxi

mini

Ets DEMOLY FRERES

Nº CODE 3.1.01.001

TÉLESCOPIQUE



Α	В	
25	8	0 0
30	8	0 1
50	8	0 2
40	18	0 3
60	18	0 4

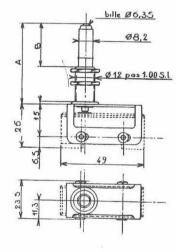
Ech. 1/2

COURSE TOTALE : 5 mm

s'adapte sur les microswitchs des séries 1500 et 1550

Nº CODE 3.1.01.003

TÉLESCOPIQUE à bille



Α	В	
32	15	0 0
48	26	0 1
64	22	0 2

Ech. 1/2

COURSE TOTALE: 5 mm

s'adapte sur les microswitchs des séries 1500 et 1550

Nº CODE 3.1.01.002

TÉLESCOPIQUE à roulette

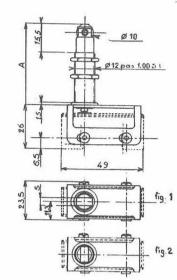


Fig.	Α	•	0
1	36	0	0
1	48	0	1
1	60	0	2
2	36	0	3
2	48	0	4
2	60	0	5

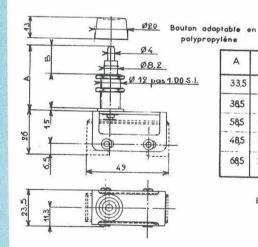
Ech. 1 2

COURSE TOTALE : 5 mm

s'adapte sur les microswitchs des séries 1500 et 1550

Nº CODE 3.1.01.004

TÉLESCOPIQUE à poussoir



Α	В		0
33,5	16,5	0	0
385	165	0	1
585	16,5	0	2
48,5	26,5	0	3
685	265	0	4

Ech. 1 2

COURSE TOTALE: 5 mm

s'adapte sur les microswitchs des séries 1500 et 1550

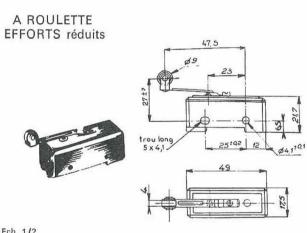
CODÉ 3.1.06.010.00

LEVIER Pour micro télescopique Ech. 1/2

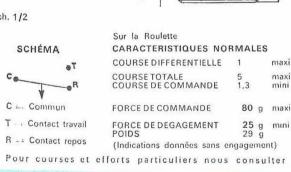
NOTA

Se monte sur les microrupteurs des séries 1600 et 1650. Les courses et les efforts mesurés sur la roulette seront proportionnels à ceux du microrupteur équipé, dans les rapports suivants : 1° courses : 10 2° efforts : 0,10

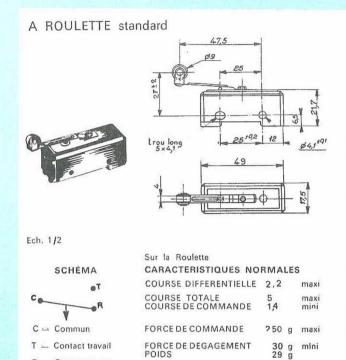
Nº CODÉ 1.1.03.010.00 Série 1875



Ech. 1/2



Nº CODÉ 1.1.03.001.00 Série 1800

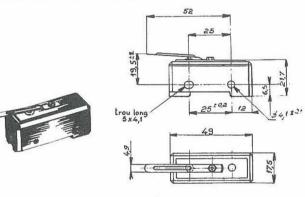


Pour courses et efforts particuliers nous consulter

Nº CODÉ 1.1.03.020.00 Série 1900

R - Contact repos

LEVIER SEMI-RIGIDE



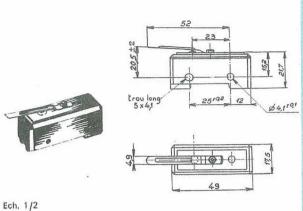
(Indications données sans engagement)

Ech. 1/2			
SCHÉMA	Sur ext, de levier CARACTERISTIQUES NOF	RMALES	
To	COURSE DIFFERENTIELLE	1,50	maxi
COR	COURSE TOTALE COURSE DE COMMANDE	5 1	maxi mini
C — Commun	FORCE DE COMMANDE	150 g	maxi
T Contact travail	FORCE DE DEGAGEMENT POIDS	75 g 24,5 g	mini
R = Contact repos	(Indications données sans e	ngagemer	nt)
Pour courses et e	efforts particuliers nous	consult	er

DEMOLY

Nº CODÉ 1.1.03.030.00 Série 1975

Nº CODÉ 1.1.05.001.00 Série 2000



SCHĖMA

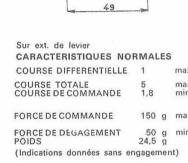
C = Commun T = Contact travail

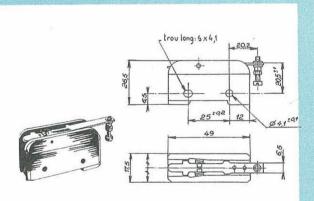
R = Contact repos Pour courses et efforts particuliers nous consulter

maxi mini

mini

No. CODE 1.1.05.030.00 Série 2100





Ech. 1/2



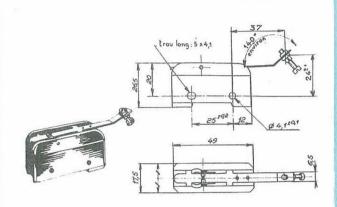
C = CommunT = Contact travail R = Contact repos

Sur la vis CARACTERISTIQUES NORMALES

COURSE DIFFERENTIELLE maxi COURSE TOTALE COURSE DE COMMANDE maxi 2,3

FORCE DE COMMANDE 300 g maxi 150 g 29,5 g FORCE DE DEGAGEMENT mini (Indications données sans engagement)

Pour courses et efforts particuliers nous consulter



Ech. 1/2



C = CommunT = Contact travail R = Contact repos

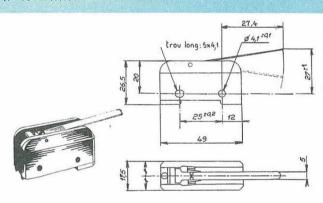
CARACTERISTIQUES NORMALES COURSE DIFFERENTIELLE 0,4 maxi COURSE TOTALE COURSE DE COMMANDE maxi mini FORCE DE COMMANDE 135 q maxi FORCE DE DEGAGEMENT 15 g 31 g

POIDS (Indications données sans engagement)

Pour courses et efforts particuliers nous consulter

Sur la vis

Nº CODÉ 1.1.05.040.00 Série 2150



Ech. 1/2



T = Contact travail R = Contact repos

C = Commun

Sur Ext. de Levier CARACTERISTIQUES NORMALES

COURSE DIFFERENTIELLE maxi COURSE TOTALE COURSE DE COMMANDE maxi

FORCE DE COMMANDE 140 g maxi FORCE DE DEGAGEMEN I (Indications données sans engagement)

CODÉ 1.1.05.050.00 Série 2200

troulong 5x4;

Ech. 1/2

SCHĖMA



Contact travail Contact repos

Sur la Roulette

CARACTERISTIQUES NORMALES COURSE DIFFERENTIELLE maxi COURSE TOTALE COURSE DE COMMANDE maxi

FORCE DE COMMANDE 250 g maxi FORCE DE DEGAGEMENT POIDS 150 g 32 g

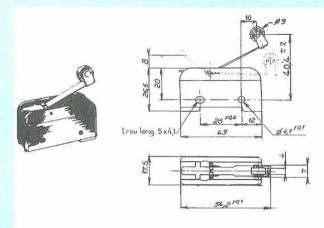
mini

Ø9

4,110,1

(Indications données sans engagement) Pour courses et efforts particuliers nous consulter

Nº CODÉ 1.1.05.060.00 Série 2225



Ech. 1/2

SCHĖMA



Contact travail . Contact repos Sur la Roulette

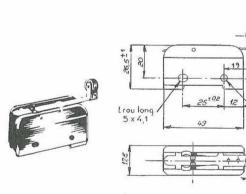
CARACTERISTIQUES NORMALES COURSE DIFFERENTIELLE 0,4

maxi COURSE TOTALE COURSE DE COMMANDE COURSE RESIDUELLE maxi 2,5 mini maxi maxi

200 g 300 g FORCE DE COMMANDE FORCE EN FIN DE COURSE FORCE DE DEGAGEMENT POIDS 300 g 100 g 32 g maxi mini (Indications données sans engagement)

Pour courses et efforts particuliers nous consulter

Nº CODE 1.1.05.070.00 Série 2250



Ech. 1/2

SCHEMA



Commun

Contact travail R - : Contact repos

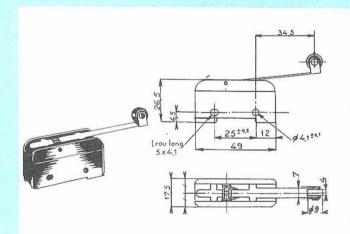
Sur la Roulette

CARACTERISTIQUES NORMALES

COURSE DIFFERENTIELLE	0,45	maxi
COURSE TOTALE COURSE DE COMMANDE COURSE RESIDUELLE	5 1,8 3,2	maxi mini maxi
FORCE DE COMMANDE FORCE EN FIN DE COURSE FORCE DE DEGAGEMENT POIDS (Indications données sans d	270 g 300 g 110 g 32 g	maxi maxi mini

Pour courses et efforts particuliers nous consulter

Nº CODÉ 1.1.05.120.00 Série 2255



Ech. 1:2

SCHÉMA



Commun Contact travail

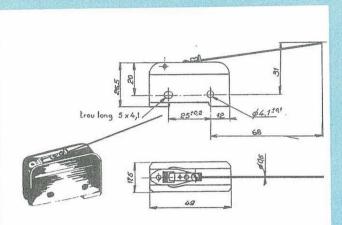
Contact repos

Sur la Roulette

CARACTERISTIQUES NO	HIVIALES	
COURSE DIFFERENTIELLE	0,7 ma.	χI
COURSE TOTALE COURSE DE COMMANDE COURSE RESIDUELLE	5 mai 3 mir 2 mai	i
FORCE DE COMMANDE FORCE EN FIN DE COURSE FORCE DE DEGAGEMENT POIDS	160 g ma 180 g ma 100 g mir	xi
(Indications données sans e	ngagement)	

DEMOLY

Nº CODÉ 1.1.04.001.00 Série 3275



Ech. 1/2

SCHÉMA

Sur Ext. de Levier CARACTERISTIQUES NORMALES



(SUR EXT. LEVIER)

C = Commun T = Contact travail FORCE DE COMMANDE

6 g mini

R = Contact repos

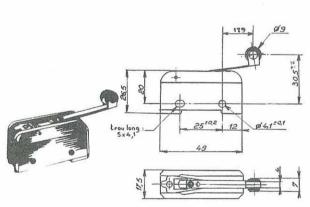
(Indications données sans engagement)

28 g

Pour courses et efforts particuliers nous consulter

POIDS

Nº CODÉ 1.1.04.020.00 Série 3325



Ech. 1 2

SCHÉMA

C = Commun

T = Contact travail

R = Contact repos

Sur la Roulette

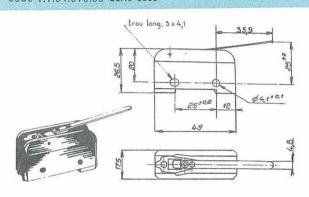
COURSE DIFFERENTIELLE 1,5 maxi COURSE TOTALE COURSE DE COMMANDE maxi mini FORCE DE COMMANDE 50 g maxi 15 g 35 g FORCE DE DEGAGEMENT mini

(Indications données sans engagement)

CARACTERISTIQUES NORMALES

Pour courses et efforts particuliers nous consulter

Nº CODE 1.1.04.010.00 Série 3300



Ech. 1 2

SCHÉMA



T = Contact travail

R = Contact repos

Sur Ext. de Levier CARACTERISTIQUES NORMALES

COURSE DIFFERENTIELLE maxi COURSE TOTALE COURSE DE COMMANDE mini

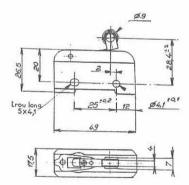
FORCE DE COMMANDE 35 g maxi FORCE DE DEGAGEMENT POIDS (Indications données sans engagement)

Pour courses et efforts particuliers nous consulter

Nº CODÉ 1.1.04.030.00 Série 3345



Ech. 1 2



Sur la Roulette

SCHĖMA

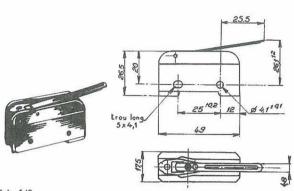
C = Commun

T = Contact travail R = Contact repos CARACTERISTIQUES NORMALES

COURSE DIFFERENTIELLE maxi COURSE TOTALE COURSE DE COMMANDE maxi 1,5

FORCE DE COMMANDE 100 g maxi FORCE DE DEGAGEMENT **20** g mini 31 g (Indications données sans engagement)





Ech. 1/2

SCHÉMA

C = Commun

T = Contact travail

R = Contact repos

Sur ext. de levier

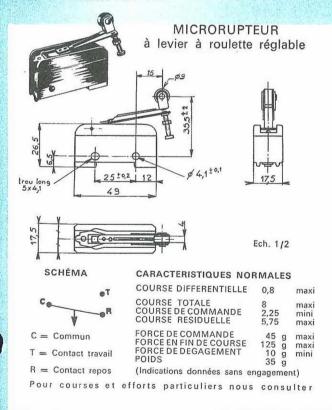
CARACTERISTIQUES NORMALES

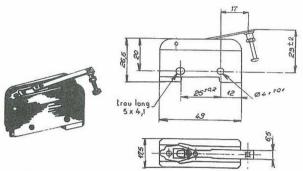
COURSE DIFFERENTIELLE 1,3

COURSE TOTALE COURSE DE COMMANDE COURSE RESIDUELLE	10 3,2 7,8	maxi mini maxi
FORCE DE COMMANDE FORCE EN FIN DE COURSE FORCE DE DEGAGEMENT POIDS	40 g 150 g 10 g 28,5 g	maxi maxi mini
(Indications données sans	engageme	ent)

Pour courses et efforts particuliers nous consulter

Nº CODÉ 1.1.04.060.00 Série 3475





Ech. 1/2

SCHÉMA



C = Commun

T = Contact travail

Sur la vis COURSE DIFFERENTIELLE

POIDS

CARACTERISTIQUES NORMALES 0,8

COURSE TOTALE COURSE DE COMMANDE COURSE RESIDUELLE FORCE DE COMMANDE FORCE EN FIN DE COURSE FORCE DE DEGAGEMENT

maxi maxi 31

2,50 5,5

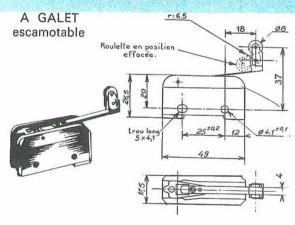
maxi

maxi

mini maxi

(Indications données sans engagement) R = Contact repos Pour courses et efforts particuliers nous consulter

Nº CODÉ 1.1.04.020.21 Série 3325 SZ



Ech. 1/2

SCHÉMA	CA	
	00	



C = Commun

T = Contact travail

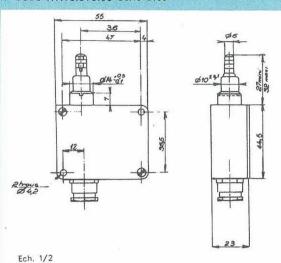
R = Contact repos

RACTERISTIQUES NORMALES

COURSE DIFFERENTIELLE 0,8 COURSE TOTALE COURSE DE COMMANDE mini COURSE RESIDUELLE 8 maxi FORCE DE COMMANDE FORCE EN FIN DE COURSE FORCE DE DEGAGEMENT 50 g maxi POIDS (Indications données sans engagement)

Ets DEMOLY

Nº CODÉ 1.1.10.010.00 Série 5100



SCHÉMA



C = Commun

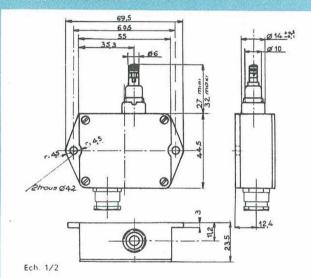
T = Contact travail R = Contact repos

CARACTERISTIQUES NORMALES

COURSE DIFFERENTIELLE	0,05	maxi
COURSE TOTALE COURSE DE COMMANDE	4 0,10	max mini
FORCE DE COMMANDE	500 a	max

FORCE DE DEGAGEMENT 150 g mini 114 g (Indications données sans engagement)

Nº CODÉ 1.1.11.020.00 Série 6100



SCHÉMA



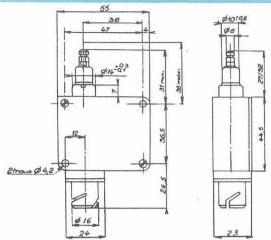
T = Contact travail

R = Contact repos

CARACTERISTIQUES NORMALES

COURSE DIFFERENTIELLE	0,05	maxi
COURSE TOTALE COURSE DE COMMANDE	4 0,1	maxı mini
FORCE DE COMMANDE	600 g	maxi
FORCE DE DEGAGEMENT POIDS	190 g 121 g	mini
(Indications données sans e	ngagemer	nt)

Nº CODÉ 1.1.10.020.00 Série 5600



Ech. 1/2

SCHÉMA



T = Contact travail

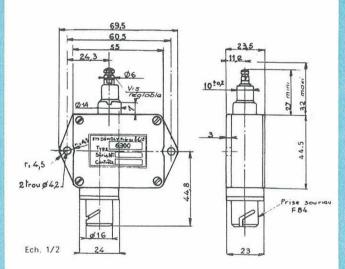
R = Contact repos .

CARACTERISTIQUES NORMALES

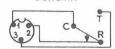
COURSE DIFFERENTIELLE	0,15	maxi
COURSE TOTALE COURSE DE COMMANDE	4 0,20	maxi mini
FORCE DE COMMANDE	800 g	maxi
FORCE DE DEGAGEMENT	200 g	mini

(Indications données sans engagement)

Nº CODÉ 1.1.11.030.00 Série 6300



SCHÉMA



C = Commun

T = Contact travail

R = Contact repos

CARACTERISTIQUES NORMALES

COURSE DIFFERENTIELLE 0.15 | max COURSE TOTALE COURSE DE COMMANDE maxi mini

1 000 g maxi FORCE DE COMMANDE FORCE DE DEGAGEMENT POIDS 320 g mim 117 g

(Indications données sans engagement)