



Czujnik laserowy - lasery rotacyjne Auto-Alignment

RD500R / RD500G

Solidna konstrukcja

wytrzymały na ciężkie warunki pracy

Komfort pracy

cyfrowe wskazania różnicy wysokości
duży zakres detekcji

Funkcja autowpasowania

komunikacja radiowa, współpraca z laserami
Nivel System serii: NL720/740



Rozwiązania pomiarowe
dla budownictwa

NIVEL
SYSTEM

Czujnik laserowy RD500R / RD500G

Są to czujniki dostosowane do współpracy z laserami obrotowymi odpowiednio NL720R / NL740G (czerwona wiązka) i NL720G / NL740G (zielona wiązka). Umożliwiają wskazanie różnic wysokości w sposób numeryczny. Dzięki radiowej komunikacji z laserem płaszczyzny ustawiane są automatycznie (kierunek, spadek)

	RD500R	RD500G
Zakres detekcji	125 mm	
Numeryczne wskazanie (zakres)	tak	
Wyświetlacz LED	tak, podświetlany	
Odbiór wiązki laserowej	wiązka czerwona	wiązka zielona
Tryby pracy (dokładność)	1.0 / 2.0 / 5.0 / 10.0 mm	
Klasa odporności	IP67	
Automatyczne wyłączenie	po 30 min braku reakcji / odbioru wiązki laserowej	
Zasilanie	4 x AA (6V)	
Zakres temperatury pracy	-20°C - 50°C	
Wymiary	185 x 90 x 30 mm	
Waga	0,40 kg	

Wyposażenie

Czujnik laserowy

Bateria

Uchwyt

Szeroki zakres odbioru wiązki

lasera za pośrednictwem 125 mm wstęgi detektora

Wysoka dokładność pracy

dostosowywana do potrzeb (1mm, 5mm, 10mm)

Funkcja autowpasowania

radiowa komunikacja (2,4GHz) z niwelatorem laserowym (wpasowanie w spadek i wyszukanie kierunku na dystansie do 50m)

Lepsza kontrola wykonywanej pracy

czujnik przelicza i wyświetla konkretne wartości różnicy poziomu w milimetrach [mm]

Możliwość zmiany jednostki pracy

(mm, cm, cal)

Wszystko w zasięgu wzroku

duży, czytelny, podświetlany wyświetlacz LCD (drugi wyświetlacz z tyłu czujnika), dodatkowy wyświetlacz LED do odczytu z dalszych odległości (np. przy odczycie z kabiny maszyny)

Sygnaly dźwiękowe

różnic wysokości (różne poziomy głośności)

Solidne mocowanie

na łacie laserowej za pomocą uchwytu (dostarczany z czujnikiem)

Wysoka odporność

na warunki atmosferyczne (woda, kurz)

Twój lokalny dystrybutor