



Form A, C

Form B, D



Catalog No.	Form	l_1	d_1	Colour
SM 1087-3	B	82	M08	SW



Stahlteile: verzinkt, blau passiviert
Auflagescheiben: Kunststoff, glasfaserverstärkt

Hebel: Zink-Druckguss
kunststoffbeschichtet,
abriebfestes Epoxydharz

Form A: Scheibe: POM (Polyactetal)

Form B: Scheibe: PA (Polyamid)

Hebel: Stahl (Feinguss)
verzinkt, blau passiviert

Form C: Scheibe: POM (Polyactetal)

Form D: Scheibe: PA (Polyamid)

steel components: zinc plated, blue passivated
contact plate: Technopolymer,
glass fibre reinforced

lever: zinc die casting
plastic coated, abrasion proof
epoxyresin

Form A: contact plate: POM (Polyactetal)

Form B: contact plate: PA (Polyamid PA)

lever: steel
zinc plated, blue passivated

Form C: contact plate: POM (Polyactetal)

Form D: contact plate: PA (Polyamid PA)



Form A / B Hebel / lever

kunststoffbeschichtet / plastic coated:

OR = orange RAL 2004

RS = rot / red RAL 3000

SB = silber / silver RAL 9006

SW = schwarz / black RAL 9005

Form C / D Hebel / lever

BL = blank (verzinkt) / zinc plated



Form A: mit verstellbarer Auflagescheibe / with adjustable contact plate

Form B: mit starrer Auflagescheibe / with fix contact plate

Form C: mit verstellbarer Auflagescheibe / with adjustable contact plate

Form D: mit starrer Auflagescheibe / with fix contact plate

Zum schnellen Spannen und Lösen, über ein Gewinde drehmomentfrei. Spannbewegung des Hebels über die max. Spannkraft hinaus nicht möglich. Keine losen Einzelteile, alle Elemente sind lagegerecht miteinander verbunden. Form A bietet folgende Vorteile: Einstellung des Abstandes zwischen Hebeleexzenter und Spannfläche über ein Feingewinde, somit einfache Einstellung der Spannstellung mit der max. Spannkraft.

Clamping levers with eccentric cam are used for rapid clamping and releasing operations. Hereby, contrary to a clamping operation via a thread, these levers permit a torque-free clamping.



mm



andere Größen
other dimensions



✓RoHS
Konform
Compliant

h = Hub bei 90° Hebelumdrehung / stroke at 90° lever movement
 l_4 = Verstellbereich / adjustable range
 l_5 = in Spannstellung / in clamping position

l_1	d_1	Form A		Form B		Form C		Form D		b	d_3	d_4	d_5	h	l_3		l_4	l_5 min.	t
	$\varnothing$	Hebel lever	kg	Hebel lever	kg	Hebel lever	kg	Hebel lever	kg		$\varnothing$	$\varnothing$	$\varnothing$	Hub	min. = l_6	max.			
63	M05	OR	0,054	OR	0,053	BL	0,063	BL	0,058	16	16	19	18,5	0,75	16,3	18,8	2,5	3,0	10
63	M06	RS	0,056	RS	0,050		0,063		0,057										
82	M06	SB	0,106	SB	0,090	SW	0,125	SW	0,114	20	20	25	22,5	1,00	19,5	22,5	3,0	3,7	12
82	M08	SW	0,110	SW	0,094		0,123		0,110										