

HTC

El sistema ALL

Automatic Leveling Laser System



El sistema más sencillo para conseguir suelos completamente planos.

El sistema HTC ALL –Automatic Leveling Laser System (sistema láser de nivelación automática)– pule automáticamente grandes superficies de suelo, dejándolas completamente llanas. El sistema HTC ALL es un accesorio para HTC 950 RX, compuesto por un láser de rotación y un receptor montado en la pulidora. El sistema regula automáticamente el rendimiento de la pulidora al utilizarla.

- Suelo plano de forma fácil
- Gran ahorro de tiempo
- Sustituye al amasillado fluido
- Ecológico porque no es necesario revestimiento de acabado
- Extremadamente rentable
- Perfecto para almacenes elevados



Suelo plano: ¡solamente con HTC!

La forma más fácil para conseguir suelos planos cuando los requisitos son grandes; por ejemplo, en almacenes elevados.

¡Otra prueba de que HTC impulsa constantemente el desarrollo!

Sistema HTC ALL

Guía

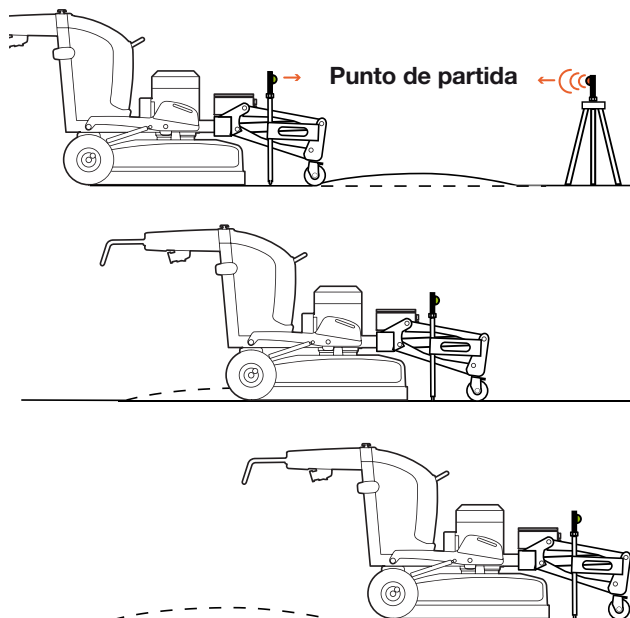


Sistema automatizado para nivelación de suelos.

Denominación	Referencia	Descripción
Sistema HTC ALL	112218	Kit de accesorios para HTC 950 RX. Componentes: Láser de rotación, receptor de láser, soporte para el láser de rotación. 100/240 V, 50/60 Hz

Proceso de trabajo

- Hacer un pulido bruto de la superficie si es necesario
- Buscar el punto más bajo del suelo con el láser
- Colocar la pulidora en el punto de partida deseado; es decir, en el punto más bajo del suelo
- Ajustar el láser de rotación para nivelarlo con el receptor
- Pulir donde sea necesario para conseguir un suelo perfectamente plano



Resultados posibles

El sistema sigue el láser con una tolerancia de +/- 1 mm.

Datos, láser de rotación

- Alcance = 400 m
- Tolerancia = +/- 1,5 mm a 30 metros

Datos, receptor láser

- Tolerancia = +/- 0,2 mm a 270 grados



HTC Sweden AB

Dirección postal:
Box 69, SE-614 22 Söderköping, Suecia
Dirección de visita/entrega de mercancías:
Klevvägen 7, SE-614 92 Söderköping, Suecia
Teléfono: 0121-294 00. Fax: 0121-152 12
E-mail: info@htc-sweden.com

