

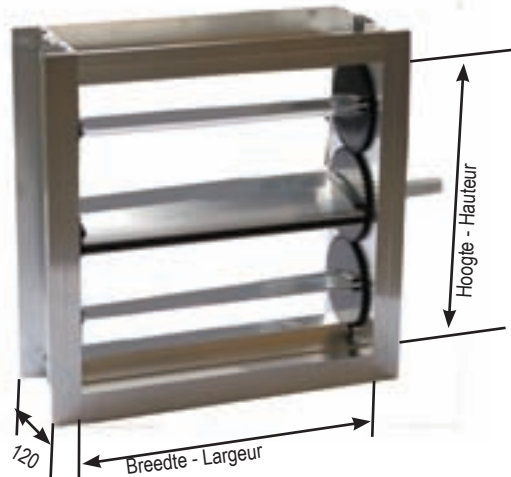
JK-ROS

Eigenschappen - Description

- Raam - en lamelprofiel uit aluminium.
Cadres et lamelles en aluminium.
- Tandwielen uit hoogwaardig temperatuurbestendig polyamide.
Roues dentées en PA de qualité supérieure résistantes à la chaleur.
- Flexibel rubberdichting, lamellendichting
Étanchéité des lamelles par joints flexibles en caoutchouc.
- Gering drukverlies en geluidsarm
Perte de pression et niveau sonore minimale
- Met handbediening of met servomotor
Commande manuelle ou par servomoteur

Technische gegevens - Données techniques

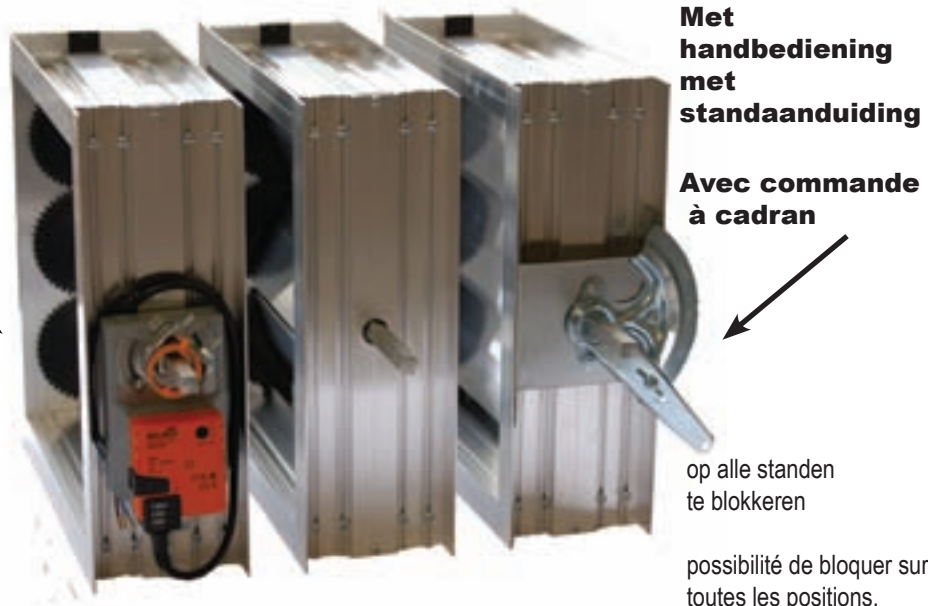
- Max. afmetingen-Dimensions max 1200x1200mm
- Lamellenbreedte -Hauteur des lamelles..... 98mm
- Materiaal ramen en lamellenAl Mg Si 0.5 F22
Matériel des cadres et lamellesAl Mg Si 0.5 F22
- Flensmaat - Dimension bride30mm
- Aandrijfas - Axe moteur 12x12mm
- Type klepcontraroterend
Type des clapets:.....contre-rotatif
- Openingsgraad - Angle d'ouverture.....90°
- Grondstof tandwielPA6
Matière des roues dentéesPA6
- Max. bedrijfstemp. - Temp. max95°C



Toebehoren registers -Accessoires des registres

Met servomotor Avec servomoteur

- open - toe motor
moteur ouvert - fermé
- modulerende motor
moteur proportionnel
- met terugloopveer
avec ressort de rappel
- 24 of/ou 220V



Met handbediening met standaanduiding

Avec commande à cadran

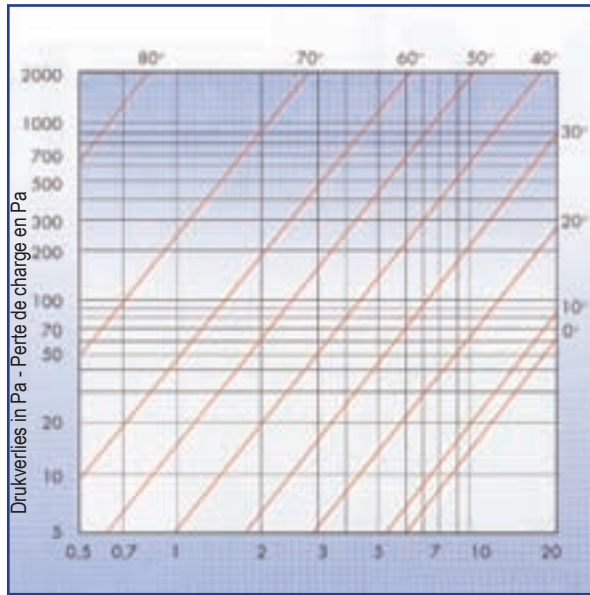
op alle standen
te blokkeren

possibilité de bloquer sur
toutes les positions.

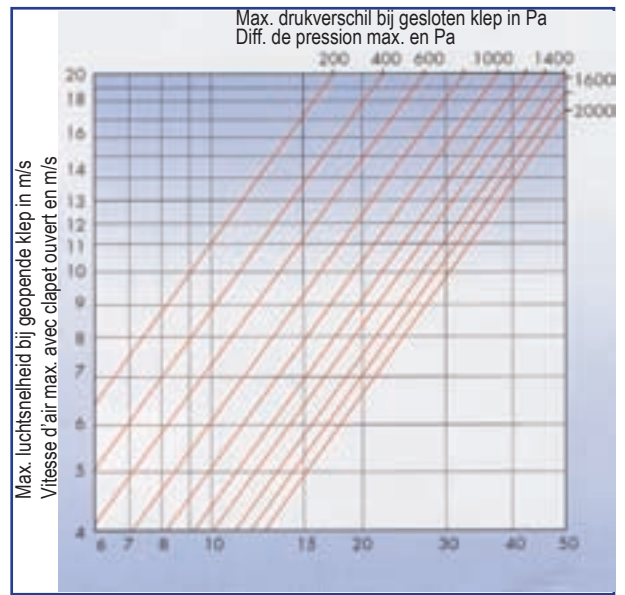
JK-ROS



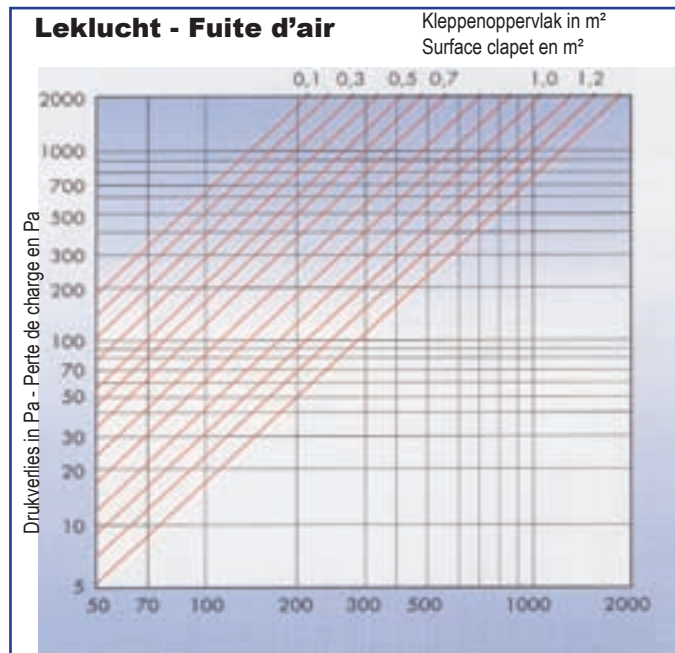
Drukverlies - Perte de pression



Draaimoment - Moment de torsion



Leklucht - Fuite d'air



Voorbeeld bepaling draaimoment

Kleppervlakte..... BxH 0,6 m²
 Maximum luchtsnelheid.... 5 m/s
 Max. drukverschil..... 1000Pa volgens diagram max.
 Draaimoment..... 15Nm/m² (bij S=0,6m²)
 Max. draaimoment..... 15Nm/m² x 0.6 m² = 9 Nm

Exemple pour déterminer le moment de torsion

Surface clapet..... BxH 0,6 m²
 Vitesse d'air max. 5 m/s
 Delta P max..... 1000Pa suivant graphique max.
 Moment de torsion..... 15Nm/m² (bij S=0,6m²)
 Moment de torsion max.... 15Nm/m² x 0.6 m² = 9 Nm