



endoit[®]

PIEZA DE MANO ENDODONTICA INALAMBRICA

Con varias funciones como recíproco, parada automática y reversa automática. Ayuda a los usuarios a hacer un tratamiento más preciso y seguro.



Rango de torque: 0,5 ~ 4,0 N.cm.

Se puede ajustar desde 0.5 Ncm hasta un máximo de 4.0 N.cm y puede ajustarse en unidades de 0.5 N.cm.



Rango de RPM: 120 ~ 500rpm

La velocidad de rotación se puede ajustar de 120 rpm a 500 rpm.



8 programas de memoria

Al seleccionar cada número, aparecen los ajustes de par de torsión, velocidad de rotación y modo de rotación almacenados. Puede guardar los nuevos ajustes en la memoria.



5 Modos de funcionamiento

Avance, retroceso, parada con retroceso automático, marcha con retroceso automático y recíproco



Uso continuo

Dura unas 3 horas y 30 minutos con 1 hora y 30 minutos de carga completa (※ Basado en el funcionamiento continuo sin carga)



ESPECIFICACIÓN

UNIDAD DE PIEZA DE MANO

MODELO EH-CS500D

Tipo de batería Polímero de litio

Capacidad de batería 7.4 CC/360 mAh

Rango de velocidad 120 ~ 500 rpm +/- 10%

Etapas de torque

0.5/1.0/1.5/2.0/2.5/3.0/3.5/4.0 N.cm +/- 10%

BASE DE CARGA

Modelo EH-CS12

Entrada 12 VCC / 1.0A

Salida 8.4 VCC / 360 mAh

Tiempo de carga Aprox. 90 m

Dimensiones 105 mm (W) x 111 mm (L) x 51 mm (H)

Peso 80 g

ADAPTADOR

Entrada 100 ~ 240 VCA 0.3A

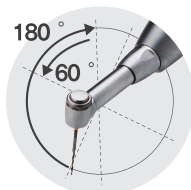
Salida 12 VCC / 0.5A

ÁNGULO

Destornillador Vástago Ø 2.35 mm ISO1797-1 Tipo 1

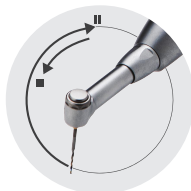
Tipo de mandril Mandril de botón

Peso 50 g



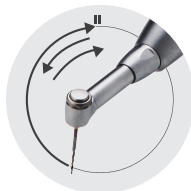
Modo recíproco

El motor se mueve hacia adelante y hacia atrás. Gira en la dirección normal hacia adelante de 150° y reversa de 30°. El valor de rotación cambia de manera flexible de acuerdo con el valor de la carga.



Modo de parada en reversa automática

Se ajusta mientras el motor gira en la dirección de avance. Se invierte cuando se alcanza el valor de torque. Si la carga es inferior al valor de par ajustado, el motor se detiene.



Modo de funcionamiento en reversa automática

Se ajusta mientras el motor gira en la dirección de avance. Se invierte cuando se alcanza el valor de par. Si la carga es inferior al valor de par ajustado, el motor volverá a girar en la dirección de avance.

