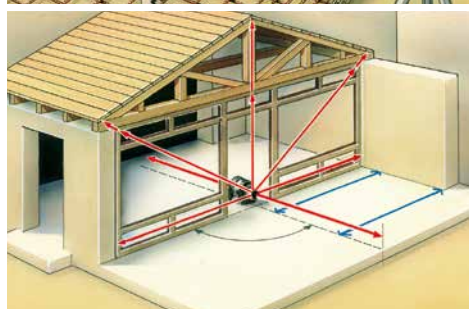
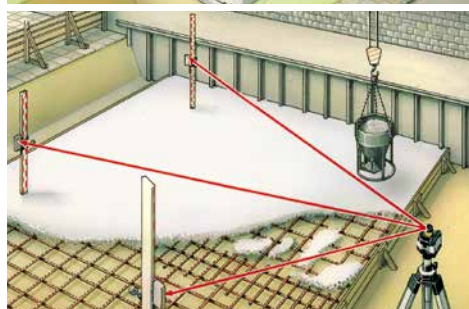
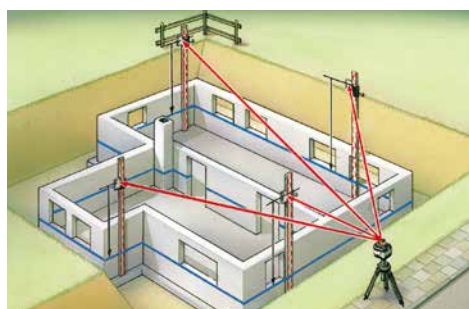


Quadrum 400 Pro S



Robuster, vollautomatischer Rotationslaser

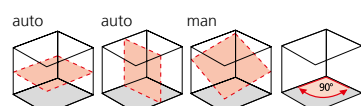
Rev.0717



- Robustes, **wasserdichtes** Gehäuse.
- **Sensor-Automatic:** Vollautomatische Ausrichtung durch elektronische Stellmotoren mit temperaturstabiler Sensorik.
- **ADS-Tilt:** Automatische Abschaltung bei Fremdeinwirkung durch ADS (**Anti-Drift-System**).
- **SpotLite-Marking:** Vermeidet Parallaxefehler und erleichtert das genaue Markieren der Referenzhöhe.
- Der **zusätzliche Referenzstrahl** erleichtert das Loten und das Ausrichten von Trennwänden.
- Der **SensoMaster 400 Pro** verfügt über ein großes Empfangsfeld, LC-Displays auf Vorder- und Rückseite – mit millimetergenauer Abstands-Anzeige zur Laserebene.
- Der **manuelle Neigungsmodus** erlaubt das Anlegen von Gefällen bis 5°.
- Mit der **Fernbedienung** können alle Funktionen des Rotationslasers bis 40 m gesteuert werden.
- Durch die **4 IR-Empfangsdioden** kann das Gerät von allen Seiten fernbedient werden.
- **Transport Lock:** Eine spezielle Motorbremse schützt das Gerät beim Transport.
- **Integriertes Sicherheits-Bedienkonzept.**

TECHNISCHE DATEN

GENAUIGKEIT ± 0,1 mm / m
SELBSTNIVELLIERBEREICH ± 5°
NIVELLIERUNG Horizontal / Vertikal automatisch
LASEREMPFANGSBEREICH max. 400 m Radius
LASERMODI Punkt-, Scan-, Rotations-, Handempfängermodus
LASERWELLENLÄNGE 635 nm
LASERKLASSE 2 / < 1 mW
STROMVERSORUNG Akku, ca. 35 Std. Betriebsdauer, ca. 7 Std. Ladezeit, Alkalibatterien, ca. 50 Std. Betriebsdauer
SCHUTZKLASSE Quadrum IP 66, SensoMaster 400 Pro IP 67
GEWICHT 2,6 kg
ABMESSUNGEN (B x H x T) 215 x 205 x 165 mm



Quadrum 400 Pro S

- inklusive Tragekoffer
- + SensoMaster 400 Pro
- + Universalhalterung
- + Fernbedienung
- + Akku
- + Batteriefach
- + Netz-/Ladegerät
- + Batterien

Verpackungsgröße (B x H x T)
470 x 380 x 210 mm



Vertikale Arbeitsposition

Wasser- und staubgeschützt nach IP 66

Laserempfänger SensoMaster 400 Pro

ARTIKEL	ARTIKEL-NR	EAN-CODE	VE
Quadrum 400 Pro S	053.00.10A	4 021563 670758	1

