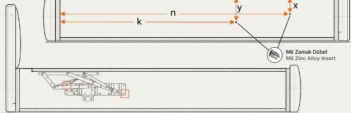
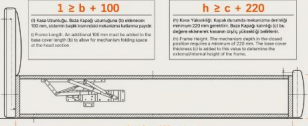
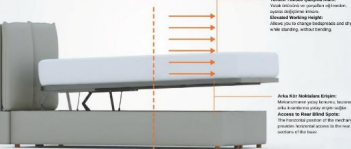
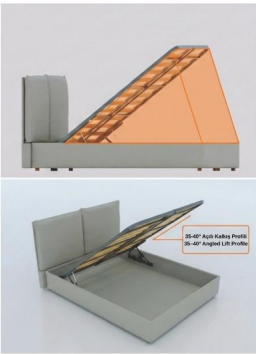


		1117-BMAKAS-PARALEL-002	
Bomonti, Güvenç Sokak, No.29 Kat.2 Şişli / İstanbul / Türkiye, T. +90 212 225 11 20-21 F. +90 212 225 19 28 seritcioğlu@seritcioğlu.com seritcioğlu.com		PARALLEL BASE HINGE SYSTEM-200 CM	
		HINGE	
		BASE HINGE	

Economic	Priority
TOP GROUP:	Armchair
PLACE:	House
CATEGORY:	Armchair Bed Base
PACKAGING:	Koli
PACKAGING AMOUNT:	1
PACKAGING MEASUREMENT UNIT:	Set

		Master Teknik Sentez: Tek Bakışta Entegrasyon Tablosu Master Technical Synthesis: Integration Table at a Glance Tüm ölçüler (mm) cinsinden. Ölçüler ve montaj hatları için referans ekseni. All dimensions are in (mm). This is a reference matrix for production and assembly lines. <table><tr><th>  BAZİ (Base Cover Variables) </th><th>  KASA (Frame Dimensions) </th><th>  MONTAJ (Mechanism Coordinates) </th></tr><tr><td> a : Geniřlik b : Uzunluk c : Kalınlık </td><td> w : w = 15 (Kasa Geniřlięi) l : l = 100 (Kasa Uzunluęu) h : h = 200 (Kasa Yüklüęü) </td><td> x : x = 100 (1. Dikey Aks) y : y = 140 (2. Dikey Aks) z : z = 20 (3. Dikey Aks) n : n = 430 (1. Yatay Aks) k : k = 130 (2. Yatay Aks) m : m = 100 (3. Yatay Aks) </td></tr></table>	 BAZİ (Base Cover Variables)	 KASA (Frame Dimensions)	 MONTAJ (Mechanism Coordinates)	a : Geniřlik b : Uzunluk c : Kalınlık	w : w = 15 (Kasa Geniřlięi) l : l = 100 (Kasa Uzunluęu) h : h = 200 (Kasa Yüklüęü)	x : x = 100 (1. Dikey Aks) y : y = 140 (2. Dikey Aks) z : z = 20 (3. Dikey Aks) n : n = 430 (1. Yatay Aks) k : k = 130 (2. Yatay Aks) m : m = 100 (3. Yatay Aks)	Dikey Yerleřim Koordinatları : Vertical Placement Coordinates : Referans noktası referans dikey eksenine göre belirlenir. Referans noktası, 0 noktası olarak kabul edilir. The reference point is determined relative to the reference vertical axis. The reference point is accepted as the 0 point. Y : Y = 140 (mm) (2. Dikey Aks) Z : Z = 20 (mm) (3. Dikey Aks) X : X = 100 (mm) (1. Dikey Aks) Yatay Yerleřim Koordinatları : Horizontal Placement Coordinates : Referans noktası referans yatay eksenine göre belirlenir. Referans noktası, 0 noktası olarak kabul edilir. The reference point is determined relative to the reference horizontal axis. The reference point is accepted as the 0 point. N : N = 430 (mm) (1. Yatay Aks) K : K = 130 (mm) (2. Yatay Aks) M : M = 100 (mm) (3. Yatay Aks) 
 BAZİ (Base Cover Variables)	 KASA (Frame Dimensions)	 MONTAJ (Mechanism Coordinates)							
a : Geniřlik b : Uzunluk c : Kalınlık	w : w = 15 (Kasa Geniřlięi) l : l = 100 (Kasa Uzunluęu) h : h = 200 (Kasa Yüklüęü)	x : x = 100 (1. Dikey Aks) y : y = 140 (2. Dikey Aks) z : z = 20 (3. Dikey Aks) n : n = 430 (1. Yatay Aks) k : k = 130 (2. Yatay Aks) m : m = 100 (3. Yatay Aks)							
Y ve Z-Eksenli Toleranslar: Kasa Uzunluęu ve Yükseklięi Y and Z-Axis Tolerances: Frame Length and Height Mekanizma ile sistem entegrasyonu ve montaj sırasında kasa yüksekliği ve uzunluğu toleransları, mekanizma ile uyumlu olmalıdır. The internal volume of the frame must meet the tolerance values below to ensure proper placement of the housing system and prevent the gas spring from being compressed in the closed position. 1. Kasa Uzunluęu: Kasa uzunluğu en az 100 mm olmalıdır. 2. Kasa Yükseklięi: Kasa yüksekliği en az 220 mm olmalıdır. 3. Kasa Kalınlığı: Kasa kalınlığı en az 15 mm olmalıdır. 1. Frame Length: The frame length must be at least 100 mm. 2. Frame Height: The frame height must be at least 220 mm. 3. Frame Thickness: The frame thickness must be at least 15 mm. 1. Kasa Uzunluęu: Kasa uzunluğu en az 100 mm olmalıdır. 2. Kasa Yükseklięi: Kasa yüksekliği en az 220 mm olmalıdır. 3. Kasa Kalınlığı: Kasa kalınlığı en az 15 mm olmalıdır. 1. Frame Length: The frame length must be at least 100 mm. 2. Frame Height: The frame height must be at least 220 mm. 3. Frame Thickness: The frame thickness must be at least 15 mm. 	Kinematik Yetenek: 2 Fazlı Hareket Döngüsü Kinematic Capability: 2-Phase Motion Cycle Standart mekanizasyon farkı olarak Paralel Bazı Mekanizma Sistemi, mekanik güvenlik algoritması ile donatılmıştır ve kontrol edilmiştir. Bu sistem, mekanik güvenlik algoritması ile donatılmıştır ve kontrol edilmiştir. Bu sistem, mekanik güvenlik algoritması ile donatılmıştır ve kontrol edilmiştir. Unlike standard mechanisms, the Parallel Base Solution System is equipped with mechanical safety algorithms and an infrastructure that prevents uncontrolled use. This infrastructure minimizes potential accident data to near zero.  1. Gazlı Mekanizma (Main Motion System - Gas)  2. Paralel Bazı Mekanizma (Parallel Motion System - Parallel)  3. Gazlı Mekanizma (Main Motion System - Gas)  4. Paralel Bazı Mekanizma (Parallel Motion System - Parallel)	Video 1 Video 2 Video 3	Yatay Yerleřim Koordinatları : Horizontal Placement Coordinates : Referans noktası referans yatay eksenine göre belirlenir. Referans noktası, 0 noktası olarak kabul edilir. The reference point is determined relative to the reference horizontal axis. The reference point is accepted as the 0 point. N : N = 430 (mm) (1. Yatay Aks) K : K = 130 (mm) (2. Yatay Aks) M : M = 100 (mm) (3. Yatay Aks) 						
		VIDEO: Video 1	Yatay Yerleřim Koordinatları : Horizontal Placement Coordinates : Referans noktası referans yatay eksenine göre belirlenir. Referans noktası, 0 noktası olarak kabul edilir. The reference point is determined relative to the reference horizontal axis. The reference point is accepted as the 0 point. N : N = 430 (mm) (1. Yatay Aks) K : K = 130 (mm) (2. Yatay Aks) M : M = 100 (mm) (3. Yatay Aks) 						