

**CODICE DI ORDINAZIONE  
ORDERING CODE**

**SERIE P**

**1      2      3      4      5      6      7**

---

**P      2P      G      S      35      1      X**

**1 - 2 - SERIE - MODELLO / SERIES - MODEL**

<b>P - 1P +</b>	Pedipolatore positivo 1 pedale / 1 pedal positive
<b>P - 1P -</b>	Pedipolatore negativo 1 pedale / 1 pedal negative
<b>P - 1I</b>	Pedipolatore inching / 1 pedal inching
<b>P 1B</b>	Pedipolatore idraulico basculante / <i>Hydraulic control lever foot</i>
<b>P 2P</b>	Pedipolatore 2 pedali / 2 pedals

**4 - POSIZIONATORE / POSITIONER**

**S** Standard con ritorno a molla

**6 - STEP FINALE**

**1** Step Finale / Final Step **STANDARD**

**X** NO Step Finale / NO Final Step

**3 - ATTACCHI / PORTS**

<b>G</b>	Metrica (Filetti BSPP) / <i>Metric (BSPP Threads)</i>
<b>U</b>	SAE (Filetti UNF) / <i>SAE (UNF Threads)</i> <i>A richiesta (quantità minima 50 pezzi) / Upon Request (minimum quantity 50 pieces)</i>

**5 - CURVE DI REGOLAZIONE / METERING CURVE**

<b>35</b>	Pressione Partenza = 6,5 / <i>Starting pressure = 6,5</i> Pressione corsa max = 20 / <i>maximum displaced pressure = 20</i>
<b>63</b>	Pressione Partenza = 6,5 / <i>Starting pressure = 6,5</i> Pressione corsa max = 17 / <i>maximum displaced pressure = 17</i>
<b>74</b>	Pressione Partenza = 5 / <i>Starting pressure = 5</i> Pressione corsa max = 14 / <i>maximum displaced pressure = 14</i>
<b>86</b>	Pressione Partenza = 6,5 / <i>Starting pressure = 6,5</i> Pressione corsa max = 19 / <i>maximum displaced pressure = 19</i>

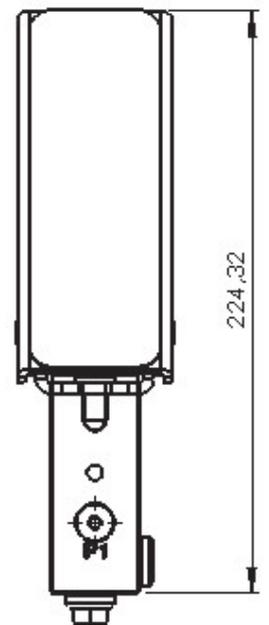
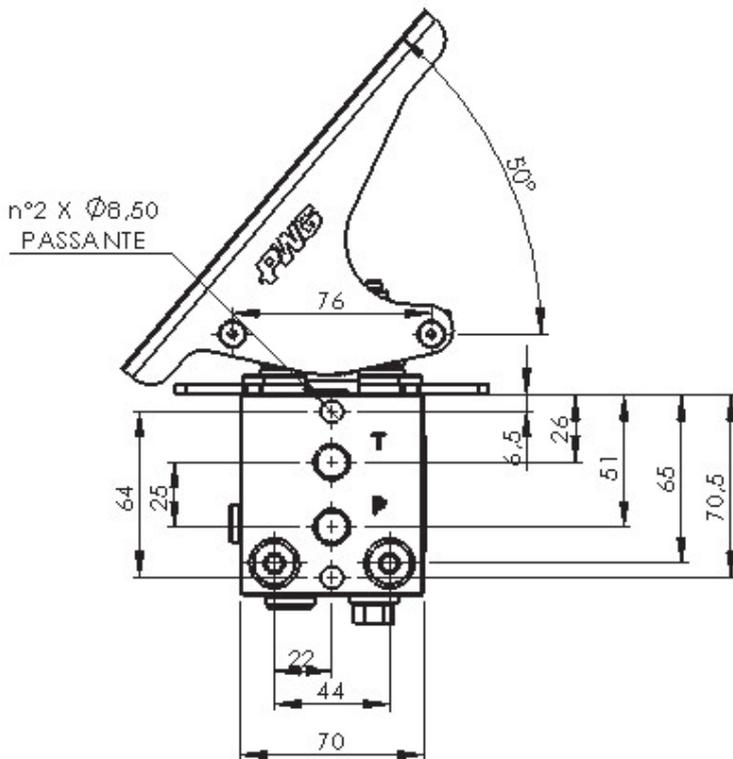
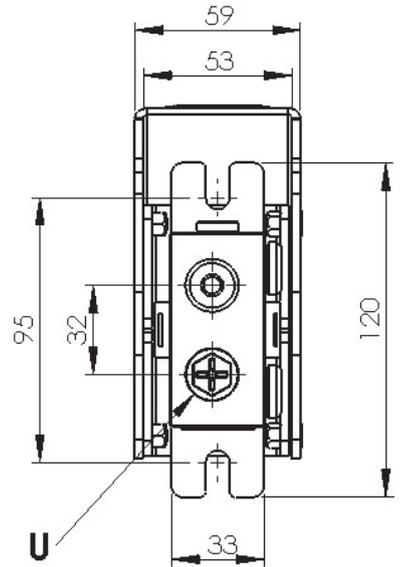
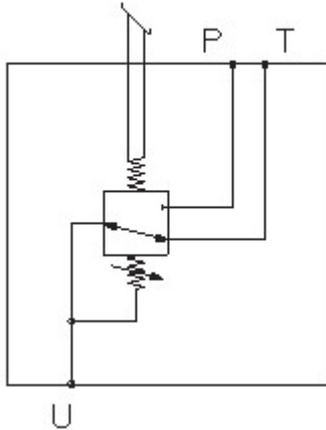
**7 - ESECUZIONI SPECIALI / SPECIAL VERSION**

**DIMENSIONI**  
**DIMENSIONS**

**P\_1P +**

Disegno di ingombro dimensionale / *Dimensional drawing*

SCHEMA IDRAULICO  
HYDRAULIC DIAGRAM



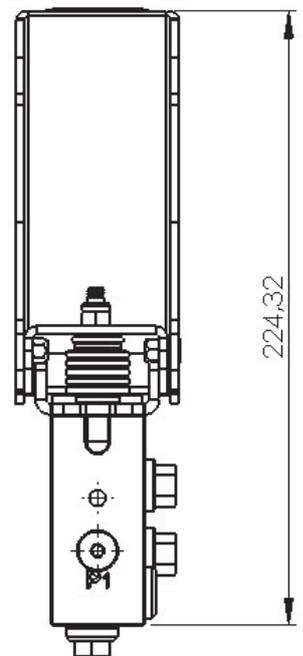
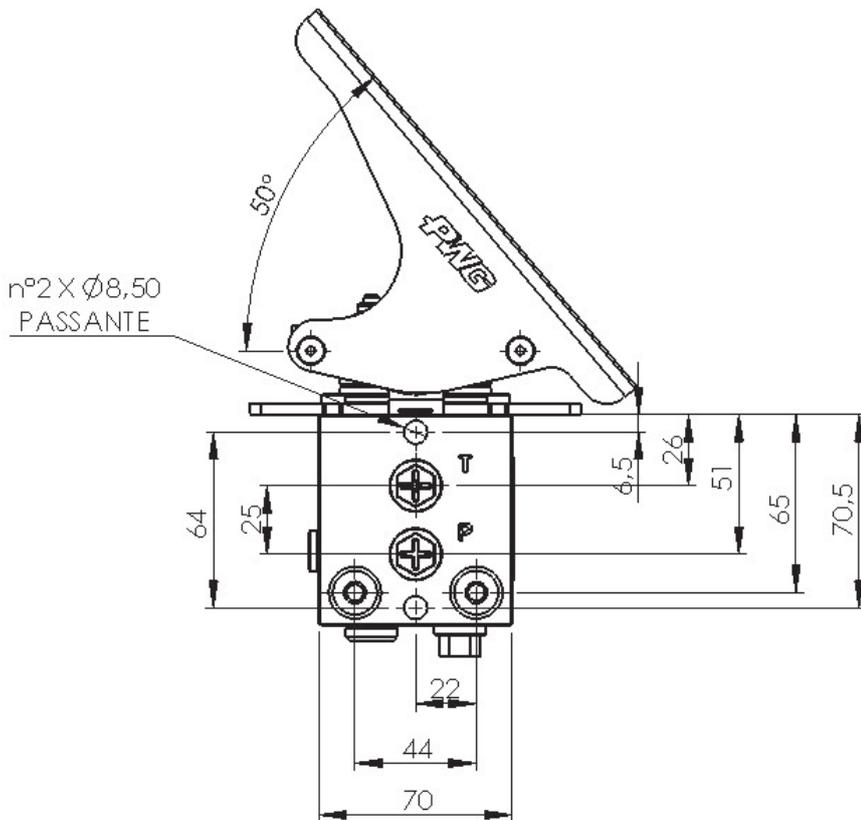
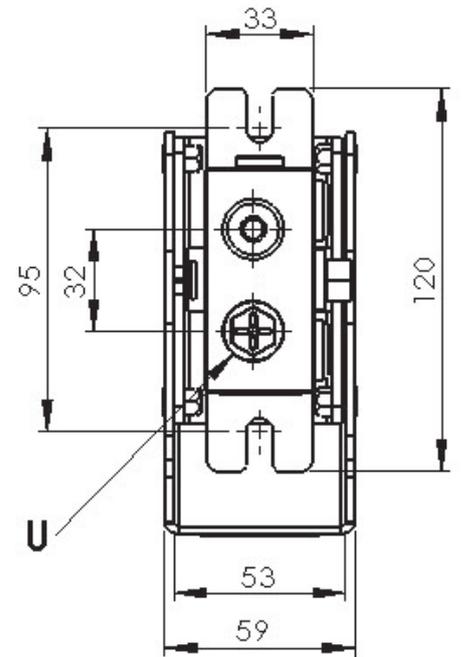
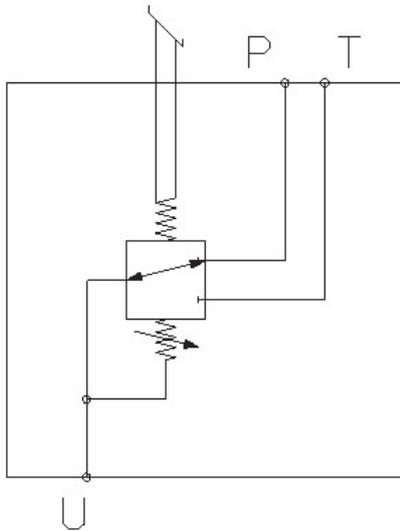
**P, T e U: 1/4 G**

**DIMENSIONI**  
**DIMENSIONS**

**P\_1P-**

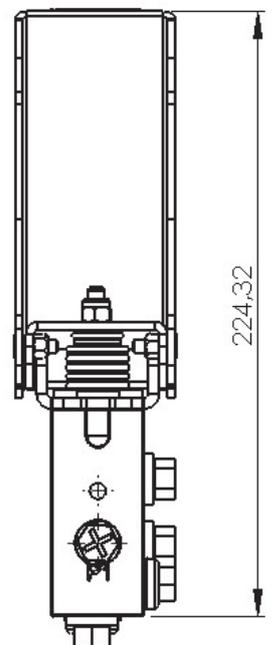
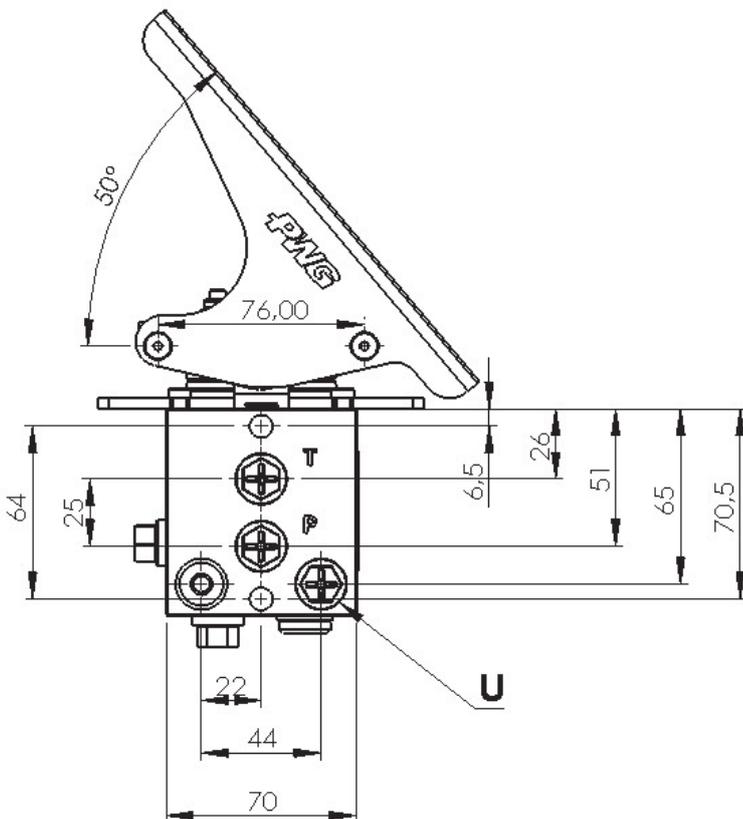
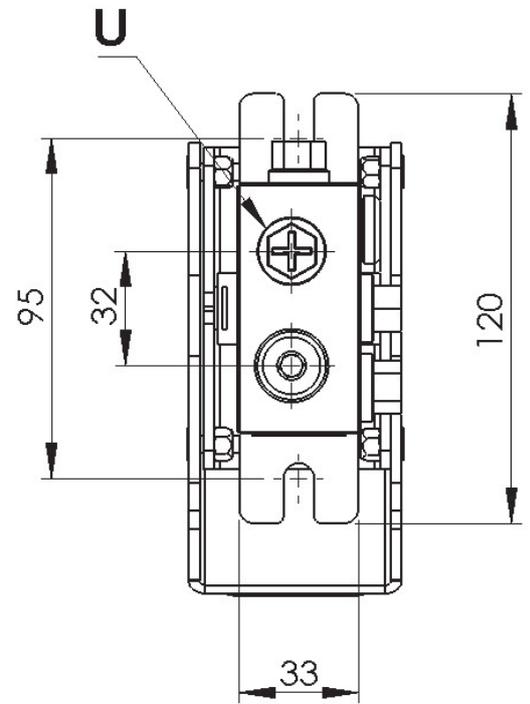
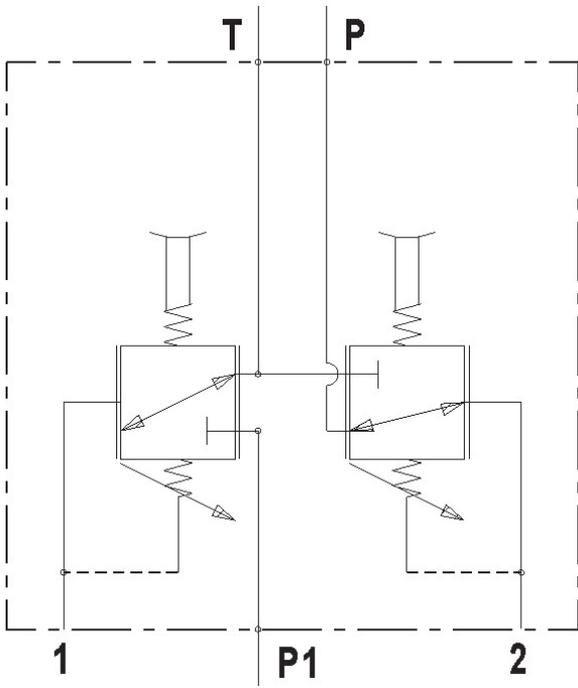
Disegno di ingombro dimensionale / *Dimensional drawing*

**SCHEMA IDRAULICO**  
**HYDRAULIC DIAGRAM**



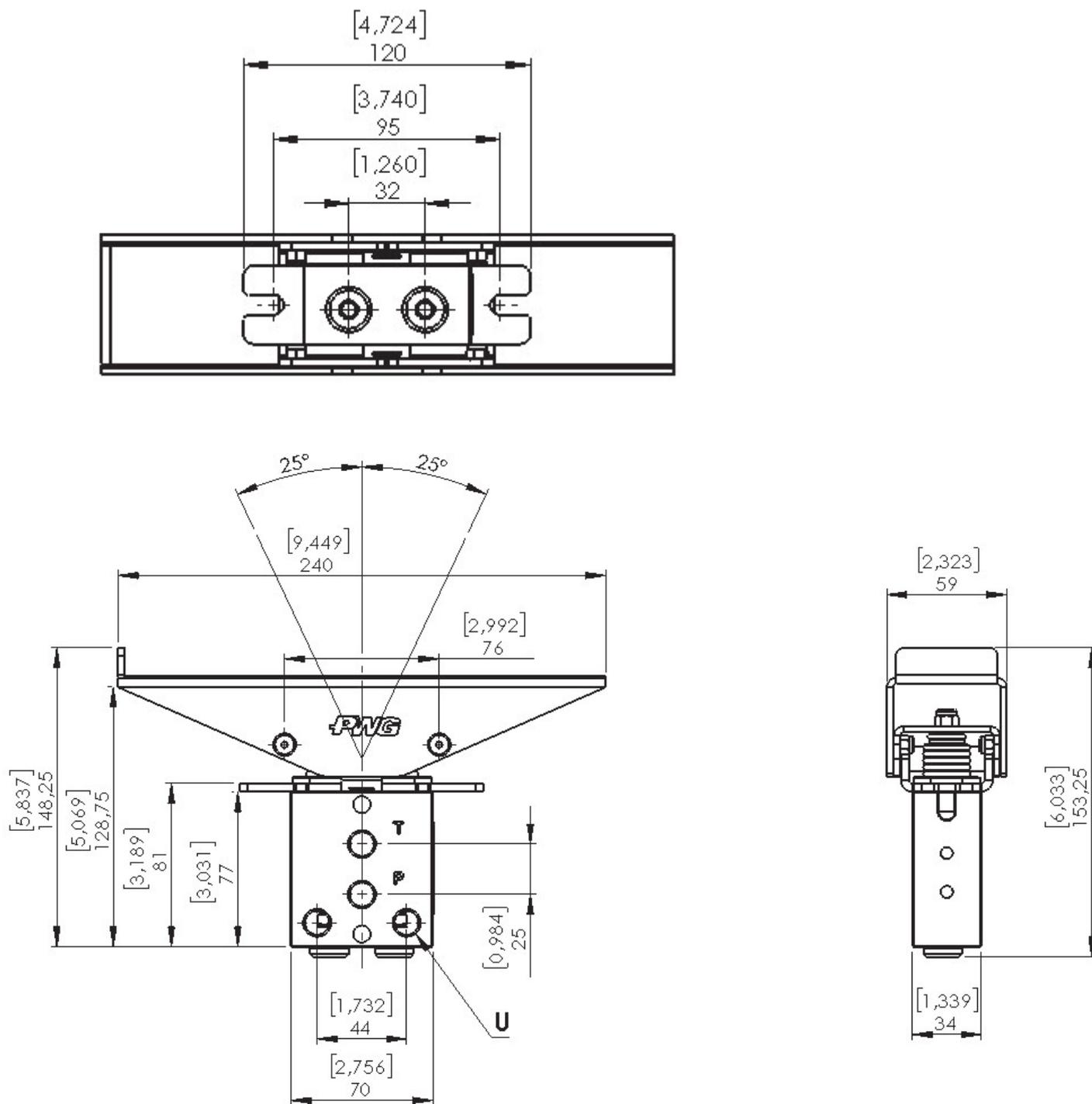
**P, T e U: 1/4 G**

Disegno di ingombro dimensionale / Dimensional drawing



**P, T e U: 1/4 G**

Disegno di ingombro dimensionale / Dimensional drawing



**P, T e U: 1/4 G**



## PEDIPOLATORE IDRAULICO A 2 UTILIZZI CON ATTACCHI INFERIORI HYDRAULIC CONTROL LEVER FOOT WITH 2 PEDALS AND SERVICE PORTS

**P - 2P**

### Pedipolatore idraulico a 2 utilizzi con attacchi inferiori

#### Caratteristiche tecniche

Pressione max.....	100 bar
Pressione max in scarico.....	3 bar
Peso.....	3,2 kg
Isteresi .....	0,5 bar
Portata olio in alimentazione.....	16 l/min
Fluido idraulico .....	Olio minerale
Campo di temperatura del fluido....	-20 +80 °C
Campo di viscosità del fluido.....	10÷300 Cst
Grado di filtrazione consigliato.....	25µ Absolute
Tubazioni di pilotaggio consigliate..	Ø8 mm rigid 1/4" BSP flessibile
Trafilamento.....	3 cc/min (50 bar)

#### Applicazioni

- Pilotaggio e regolazione a distanza di:
- distributori oleodinamici.
  - pompe e motori a portata variabile.
  - valvole ausiliarie.
  - frizioni e freni idraulici.

#### Caratteristiche tecniche

Corpo .....	Ghisa
Protezione superficiale .....	Brunitura
Spintore .....	Acciaio inox
Guida spintore .....	Ottone

#### Funzionamento

I pedipolatori idraulici funzionano secondo il principio delle valvole riduttrici di pressione ad azione diretta. In condizione di riposo il pedale di comando, viene mantenuto in posizione neutra dalla molla di richiamo; l'alimentazione P è chiusa e gli utilizzi sono comunicanti con lo scarico T. Azionando il pedale, lo spintore comprime la molla di richiamo e quella di reazione, generando una corsa della spola di regolazione la quale apre il passaggio che collega l'attacco P e l'utilizzo determinando un incremento di pressione proporzionale alla corsa del pedale e del tipo di molla di reazione.

### Hydraulic Control lever foot with 2 pedals and 2 service ports

#### Technical specifications

Max pressure.....	1450 psi
Maximum back pressure on take line.....	44 psi
Weight.....	3,2 kg
Hysteresis.....	7,25 psi
Oil input capacity.....	4,2 GPM
Hydraulic fluid.....	mineral oil
Fluid temperature range .....	-20 +80 °C
Fluid viscosity range .....	10÷300 Cst
Reccomended filtration.....	25µ Absolute
Reccomended operating pipes.....	Ø8 mm rigid 1/4" BSP flexible
Leakage.....	3 cc/min (50 bar)

#### Applications

- Piloting remote of:
- directional control valves.
  - variable displacements pumps and motors.
  - auxiliary valves.
  - frictions and hydraulic brakes.

#### Technical specifications

Body .....	Cast iron
Surface coating .....	Burnishing
Plunger .....	Stainless steel
Plunger guide .....	Brass

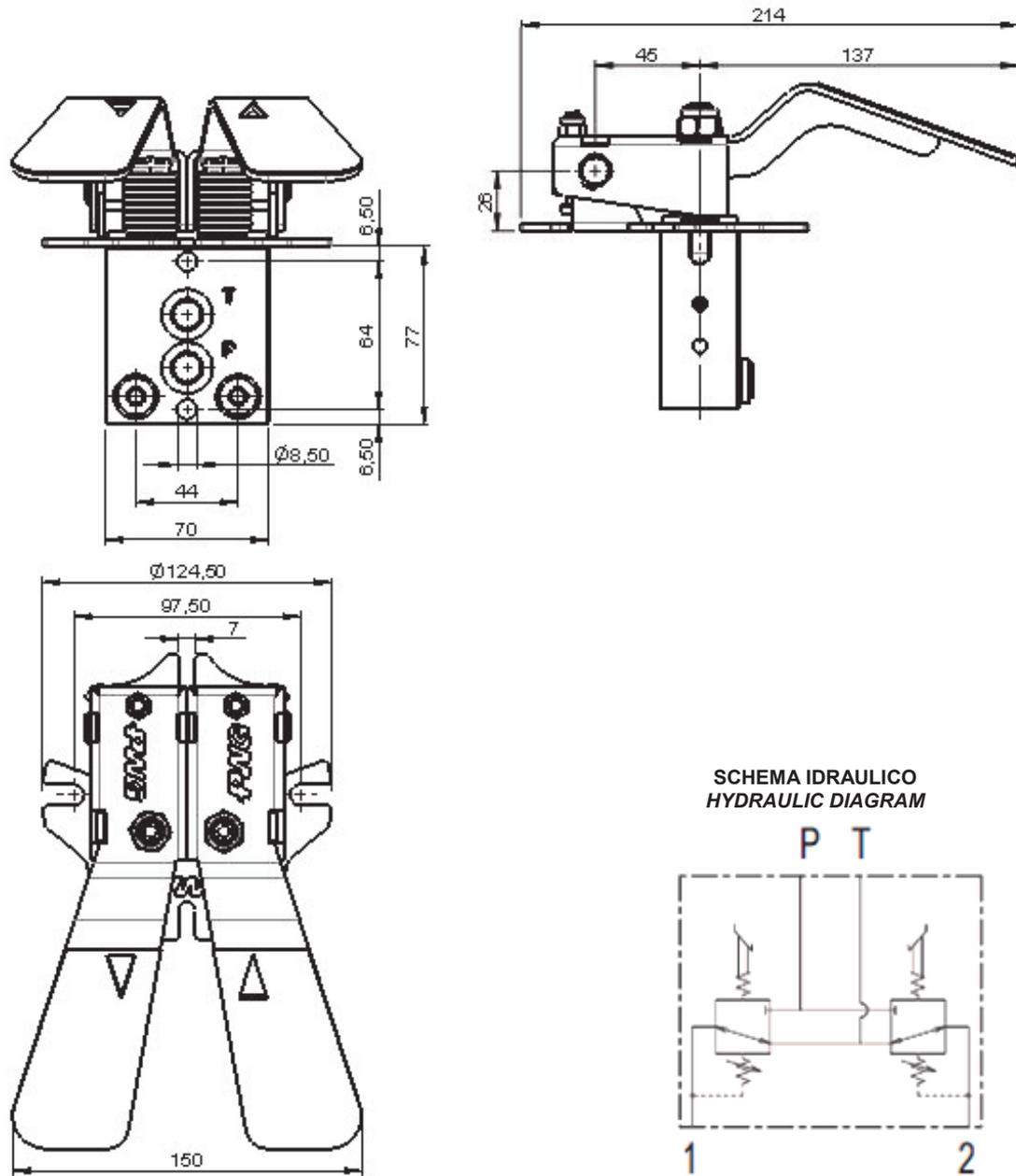
#### Operating principle

Hydraulic remote control works according to the principle of direct-acting pressure reducing valves. In rest position, the foot pedal is held in neutral by return spring; inlet port P is closed and ports are connected to tank port T. By selecting foot pedal, plunger compresses return spring and reaction spring; consequently it shifts spool and opens connection holes between inlet port P and service ports. This causes a pressure increase on service ports that is proportional to the foot pedal stroke and the reaction spring.

**DIMENSIONI**  
**DIMENSIONS**

**P - 2P**

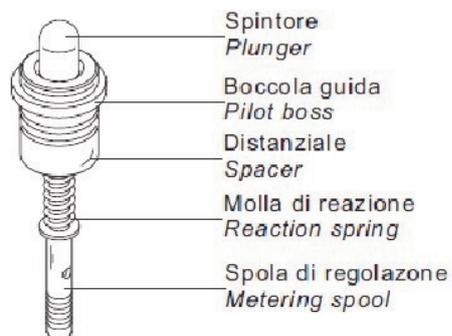
Disegno di ingombro dimensionale / *Dimensional drawing*



**WEIGHT**      7,1 lb  
**PESO**          3,2 Kg

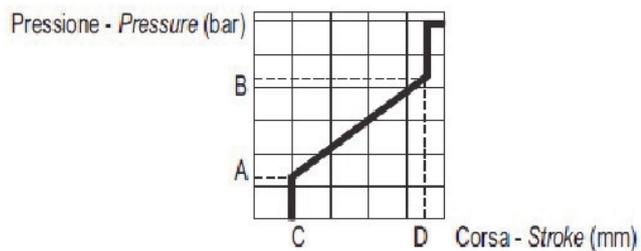
*Metering curve*

Curva di regolazione



**DIAGRAM - GRAFICO**

**DESCRIPTION - DESCRIZIONE**



*Linear metering curve with step*  
Curve di regolazione  
con caratteristica lineare con step