

- A.1** ▶ Трос **1** вставить в соединитель **2** на глубину 25...30 мм.
- A.2** ▶ На соединитель **2** надеть втулку **3**, совместив отверстия **f** и **b**.  
 В отверстие **f** втулки **3** установить винт **6** и закрутить с моментом затяжки 10 Нм.
- B.1** ▶ На другой конец троса **1** надеть грузило **4**.
- B.2** ▶ Трос **1** вставить в наконечник **5** до упора.
- B.3** ▶ На наконечник **5** надеть втулку **3**, совместив отверстия **h** и **d**.  
 В отверстие **h** втулки **3** установить винт **6** и закрутить с моментом затяжки 10 Нм.
- B.1** ▶ В паз наконечника **5** вставить лопатку **8** ротационного датчика и зафиксировать шплинтом **7**.
- B.2** ▶ Соединитель **2** установить на хвостовик датчика **9** и зафиксировать шплинтом **7**.

<b>1</b>	Трос	1 шт.
<b>2</b>	Соединитель	1 шт.
<b>3</b>	Втулка	2 шт.
<b>4</b>	Грузило	1 шт.
<b>5</b>	Наконечник	1 шт.
<b>6</b>	Винт	2 шт.
<b>7</b>	Шплинт	2 шт.
<b>8</b>	Лопатка	-
<b>9</b>	Датчик	-

