

- 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**.

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

