



Kit Uni System Infinity

Kit: manico telescopico con doppia impugnatura girevole e telaio Uni System in poliammide con snodo



Informazioni tecniche

codice	note	cm	C	pz	kg	m ³
KITOP870U		↙ 40 ↘ 11		1	0,85	0,011

SISTEMA

Sistema piatto con micro alette utilizzabile con strizzatore a rullo, ganasce e libro
Ideale per la pulizia professionale nella massima ergonomicità

GREEN BOX



Conforme ai CAM Pulizia generale e Pulizia e sanificazione nelle strutture sanitarie (DM 29/01/2021): i sistemi costituiti da telai e microfibre piatte consentono di massimizzare l'efficienza e minimizzare l'impatto ambientale

Vantaggi

- **Ergonomico:** lo snodo facilita il movimento a "∞" riducendo i tempi di formazione
- **Efficiente:** progettato per diminuire l'affaticamento dell'operatore, aumentandone la produttività
- **Pratico:** riduce del 75% i movimenti del polso rispetto ai sistemi tradizionali, prevenendo l'insorgenza di malattie professionali
- **Maneggevole:** l'impugnatura è progettata per offrire una rotazione a 360°, facilitando l'operatore
- **Sicuro:** l'impugnatura girevole superiore si blocca con un click, permettendo di appoggiare in sicurezza l'attrezzo alla parete
- **Confortevole:** gli inserti in gomma assicurano una presa efficace, stabile e confortevole
- **Semplice:** la progettazione del telaio assicura una facile messa in opera dell'attrezzo
- **Igienico:** il ricambio usato si sgancia rapidamente, senza alcun contatto con lo sporco
- **Facile da mantenere:** la pulizia dell'attrezzo è estremamente semplice e rapida

Materiale

Manico: alluminio, polipropilene e gomma - Telaio: poliammide, fibra di vetro
Imballo: [clicca qui per visualizzare l'etichettatura ambientale degli imballaggi](#)

Prodotti complementari



Ricambio Uni System Soft Fast



Ricambio Uni System Ultrasafe



Ricambio Uni System Microblue



Ricambio Uni System Tuft
Microriccio



Ricambio Uni System Tuft Tris

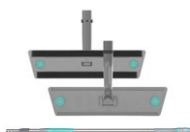
Varianti prodotto



Kit Blik Infinity



Kit Wet System Light Infinity



Kit Velook Infinity