

Link do produktu: <https://sklep.corfarb.pl/m-glove-driver-eco-3132x-p-14483.html>

## M-GLOVE DRIVER ECO 3132X



Dostępność

**Dostępny**

Czas wysyłki

**5 dni**

### Opis produktu

#### M-GLOVE DRIVER ECO 3132X

**M-GLOVE DRIVER ECO 3132X** to klasyczne rękawice typu kierowca, łączące naturalną miękkość i doskonałą chwytność z niezbędną ochroną. Idealne do zadań wymagających zarówno bezpieczeństwa, jak i wysokiej precyzji manipulacyjnej.

#### Kluczowe Cechy Produktu

- **Materiał:** Wykonane z **miękkiej skóry licowej** w naturalnym kolorze, co zapewnia wysoki komfort noszenia i trwałość.
- **Dopasowanie:** Na części grzbietowej, w obszarze nadgarstka, zastosowano elastyczną **gumkę ściągającą**, która gwarantuje lepsze przyleganie i zapobiega zsuwaniu się rękawicy.
- **Wykończenie:** Mankiet estetycznie i solidnie zakończony **lamówką**.
- **Chwytność:** Skóra licowa zapewnia **doskonałą chwytność**, kluczową podczas precyzyjnych prac montażowych.
- **Kategoria Ochrony:** CE KAT. II.

Poziomy Ochrony Zgodne z EN 388:2016+A1:2018

Rękawice spełniają wymogi norm bezpieczeństwa, oferując następujące poziomy odporności (gdzie 1 jest najniższy, a 5 najwyższy, X - nie testowano):

Wskaźnik	Poziom	Opis
<b>Odporność na ścieranie</b>	3	Wysoka odporność na zużycie materiału.
<b>Odporność na przecięcie (Coup Test)</b>	1	Podstawowa ochrona przed przecięciem.
<b>Odporność na rozdarcie</b>	3	Dobra wytrzymałość na rozrywanie.
<b>Odporność na przekłucie</b>	2	Ochrona przed umiarkowanym przekłuciem.
<b>Odporność na przecięcie (EN ISOX)</b>		Test nie wykonany lub nie dotyczy.

**Wskaźnik  
13997)**

**Poziom**

**Opis**

Dane Techniczne i Zastosowanie

- **Zgodność z normami:**
  - EN 388:2016+A1:2018
  - EN ISO 21420:2020
- **Zastosowanie:** Idealne do:
  - **Prac montażowych** wymagających precyzji.
  - Ogólnych prac w **przemysle**.
  - Logistyki i transportu.
- **Dostępne rozmiary:** 8/M, 9/L, 10/XL, 11/XXL.
- **Opakowanie zbiorcze:** Karton 240 par.

Produkt posiada dodatkowe opcje:

**Rozmiar:** 8 , 9 , 10 , 11