






Beta 43



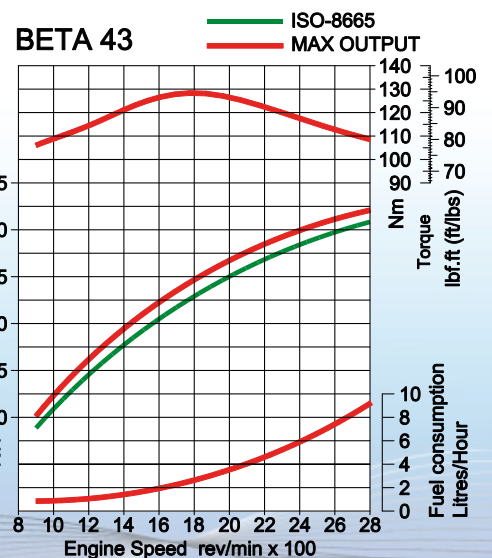
BETA MARINE
5
 ANNI DI GARANZIA
 'SELF-SERVICE'

Solo per puro uso Diporto

Su base Kubota

	Cilindri	4
	Cilindrata	1999cc
	Potenza	43hp max @ 2,800rpm
	Peso	238Kg
	Elica	18" x 12"

Possiamo fornire un'indicazione per elica a 3 Pale RH basata su specifiche standard e riduzione 2:1.
 *N.B. Per calcoli personalizzati sono necessari tutti i dati dell'imbarcazione.



Basata sul carico teorico dell'elica a massimo regime

Opzioni Pannelli di Controllo



Tipo "ABV"	Std.	Tipo "CW" Deluxe stagno	Opt.
Tipo "ABVW" stagno	Opt.	Tipo "D" Digitale	Opt.
Tipo "B"	Opt.	Opzione Flybridge - in aggiunta Pannello	
Tipo "BW" stagno	Opt.	Tipo "C" e 6 mt. di prolunga	Opt.
Tipo "C" Deluxe	Opt.		

Opzioni Alternatori

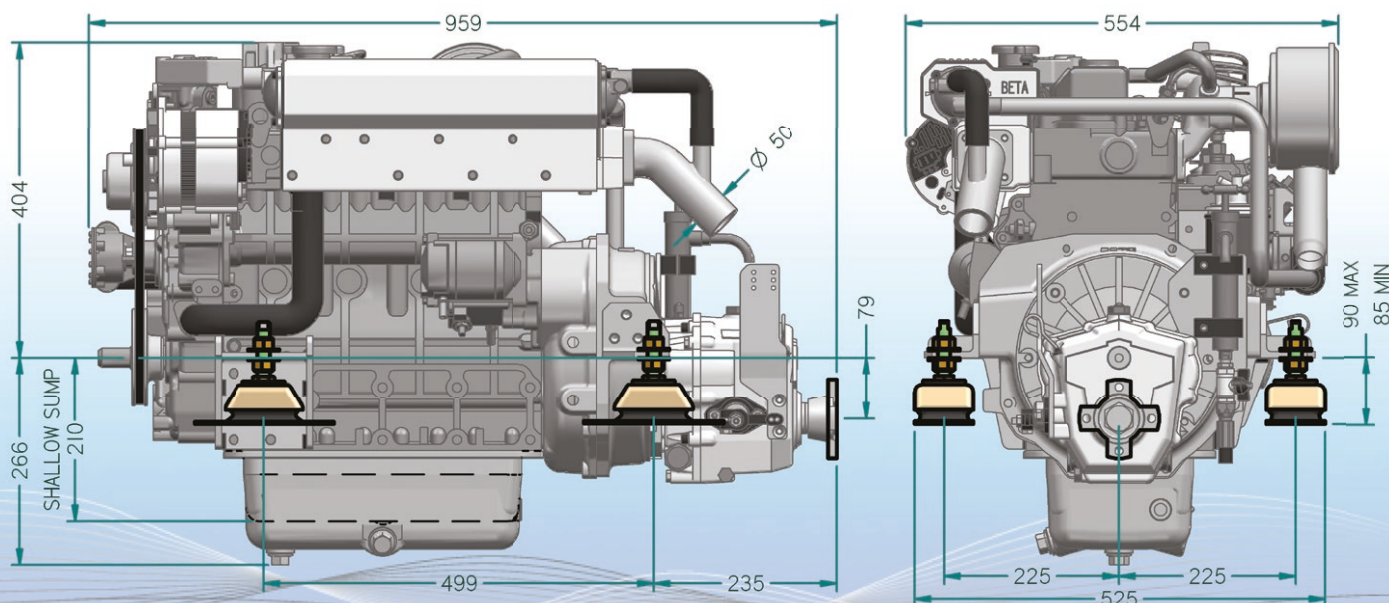


Alternatore 70 Amp, 12 Volt	Std.	Impianto Elettrico 24 Volt con Alternatore 55 Amp	Opt.
Alternatore 120 Amp, 12 Volt al posto dello std	Opt.	Alternatore supplementare 80 Amp, 24 Volt	Opt.
Alternatore 175 Amp, 12 Volt al posto dello std	Opt.	Alternatore supplementare 24 Volt,	
Alternatore 70 Amp, 12 Volt a poli isolati	Opt.	60 Amp a poli isolati	Opt.
Alternatore 100 Amp, 12 Volt a poli isolati	Opt.	Generatore 3,5 kVA, 230 Volt, Monofase 50 Hz	Opt.
Alternatore supplementare 175 Amp, 12 Volt	Opt.	Generatore 5,0 kVA, 230 Volt, Monofase 50 Hz	Opt.

Opzioni Invertitori



Bobtail - al Volano senza Invertitore		PRM Marine	
Motore al Volano con campana e parastrappi	Std.	PRM150 - Idraulico	Std.
		PRM280 - Idraulico	Opt.
		PRM260C - In-line Idraulico	Opt.
Technodrive / Twin Disc		ZF	
TMC60 - Meccanico	Std.	ZF25M - Meccanico	Std.
TMC60A - 7° Down Angle, Meccanico	Std.	ZF25 - Idraulico	Std.
TMC260 - Idraulico	Opt.	ZF25A - 8° Down Angle, Idraulico	Std.
TM345 - Idraulico	Opt.	ZF15MIV - 15° V Drive, Meccanico	Std.
TM345A - 8° Down Angle, Idraulico	Opt.	ZF68IV - 12° V Drive, Idraulico	Opt.



Questo disegno si riferisce all'esecuzione standard. Per ogni altra opzione e dettagli contattare Beta Marine