

Link do produktu: <https://www.motorus.pl/hyperpro-sprezyny-progresywne-przod-z-olejem-triumph-955i-daytona-2005-p-35924.html>

HYPERPRO sprężyny progresywne przód z olejem TRIUMPH 955I DAYTONA 2005-

Cena	674,03 zł
Dostępność	Na zamówienie
Czas wysyłki	Na zamówienie
Numer katalogowy	SP-TR09-SSA020
Producent	HYPERPRO

Opis produktu

HYPERPRO SP-TR09-SSA020 sprężyny progresywne przód z olejem TRIUMPH 955I DAYTONA 2005-

HYPERPRO komplet sprężyn progresywnych z olejem.

Sprężyny progresywne poprawiają prowadzenie motocykla i są dedykowane na ulicę, szosę

HYPERPRO sprężyny przedniego zawieszenia klasy PREMIUM

Zdjęcia poglądowe.

HYPERPRO

HYPERPRO to firma z Holandii produkująca obniżenia i podwyższenia zawiesznień motocykla, sprężyny przedniego zawieszenia, amortyzatory motocyklowe oraz amortyzatory skrętu. Zawiesznienia HYPERPRO zapewniają lepsze pokonywanie zakrętów, poprawiają i skracają drogę hamowania oraz pewne prowadzenie nawet z pasażerem i bagażem. HYPERPRO ma w swojej ofercie sprężyny przedniego zawieszenia w wersji progresywnej na szosę (również na tył) i liniowej w różnej twardości dedykowanej na tor wyścigowy. Amortyzatory HYPERPRO mają zainstalowaną sprężynę progresywną do kupienia również oddzielnie i pasującą do oryginalnych amortyzatorów motocyklowych. Amortyzatory skrętu HYPERPRO zapobiegają niekontrolowanemu biciu i drganiu kierownicy motocyklowej i są wykonane w wersjach liniowej i progresywnej.

Amortyzatory HYPERPPRO są w standardzie ustawione na wagę motocyklisty w zakresie od 70kg do 95-100 kg.

OPCJE:

LA - zmiana wysokości amortyzatora w zakresie +/- 5mm

HPA - Hydrauliczna regulacja napięcia wstępnego sprężyny i jest to pomocne pokrętło na przewodzie ułatwiające regulację twardości zawieszenia bez potrzeby użycia klucza. Przydatna funkcja dla moto podróżników jadących z w pełni załadowanym motocyklem.

WAGA - Zmiana WAGI dla amortyzatora poniżej lub powyżej standardu. Wagę podaj w uwagach do zamówienia.

Rodzaj AMORTYZATORA zależy również od jego przeznaczenia ROAD lub OFF-ROAD.