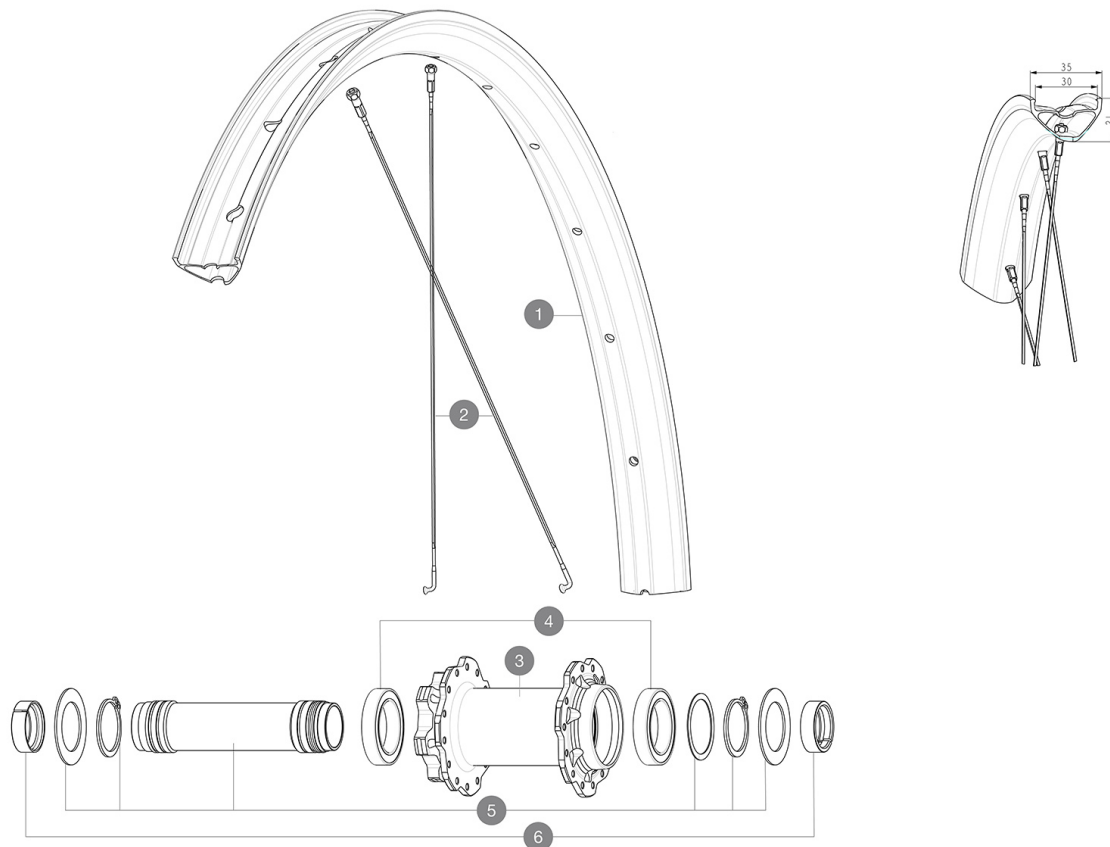


CATÉGORIE ASTM 5 : GRAVITY - DESCENTE

Pour optimiser la longévité des roues, Mavic recommande que le poids maximal supporté par les roues ne dépasse pas 150 kg, poids du vélo inclus

Taille minimale du pneu: largeur 52mm - pression max. 2.95Bar/43PSI

RÉFÉRENCES ROUES





DEEMAX DH YLW 27.5

LIVRE AVEC

Valve et accessoires UST (129 838 01)	
Fond de jante tubeless prêt à installer	
Guide utilisateur	
2 rayons de remplacement	

COMPATIBILITE

Corps de roue libre: convertible SHIMANO MS (kit V3990101 vendu séparément)	
Corps de roue libre: convertible SHIMANO HG VTT aluminium (kit V3780101 vendu séparément)	
Corps de roue libre: convertible SHIMANO HG MTB acier (kit V3790101 vendu séparément)	
Adaptateurs axe arrière: 12x148 convertible en 9x141 (kit V2510801 vendu séparément)	
Corps de roue libre ID360 Shimano / Sram (V3430101)	
Système de roue libre Instant Drive 360 Le nouveau système de roue libre Instant Drive 360, plus léger, garantit un engagement extrêmement rapide, avec un point tous les 9°. Un joint en caoutchouc surdimensionné sans contact réduit la friction à son minimum, et un large choix d'adaptateurs le rend compatible avec un grand nombre de cadres et d'axes.	

Spécifications

JANTES

- **Matériau** : Maxtal
- **Hauteur** : 22 mm
- **Joint** : Technique de soudage SUP
- **Largeur interne** : 30 mm
- **Pérage** : traditionnel (avant/arrière 28 trous)
- **Freinage** : À disque
- **Profil** : asymétrique
- **Taille ETRTO** : 584x30TC
- **Pneu** : UST Tubeless Ready - Utiliser avec le fond de jante tubeless Mavic

RAYONS

- **Matériau** : acier
- **Rayonnage** : avant radial, arrière croisé par 2 sans contact
Rayonnage Isopulse

MOYEUX

- **Matériau du corps** : aluminium
- **Standard de disque** : 6 trous uniquement
- **Matériau de l'axe** : aluminium
- **Taille de l'axe** : arrière 12x148 ou 12x157
- **Technologie de la roue libre** : Instant Drive 360
- **Roue libre** : Sram XD VTT
- **Technologie des roulements** : QRM réglage automatique - cartouche à l'ancre

POIDS ROUES