

Pozicionér GVO s otáčaním 360° (prachotesná verzia otáčacieho mechanizmu)

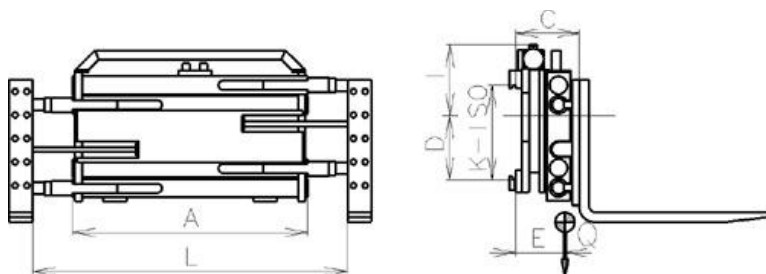
Pozicionér s otáčaním o 360° umožňuje hydraulickú zmenu vzdialenosti vidlíc ako aj zovrenie záťaže medzi vidlicami a jeho následné otáčanie. Vidlice sú vybavené tzv. predpätím, pri ktorom vzdialenosť špičiek vidlíc je menšia než je vzdialenosť vidlíc v mieste návesu.

Nosné vidlice je možné doplniť o uchopovacie ramená. Uvedené ramená je možné jednoducho nasadiť a zložiť z vidlíc. Pripojenie k obvodu vozíka sa môže realizovať prostredníctvom hadíc HV1, Js8. Na vozík musia byť nainštalované dve prípadne tri vedenia oleja, ktoré zodpovedajú príslušnému zdvihu zdvíhacieho zariadenia. Maximálny prevádzkový tlak 16MPa.

Verzia s bočným posuvom je označovaná – „I“

Na objednávku:

- Plynulá regulácia tlaku vrátane manometra
- Zmena uchopovacieho rozsahu
- Vyššia nosnosť



Kód	Nosnosť vidlíc kg/mm	Nosnosť čefustí kg/mm	ISO trieda	L mm	Nosné vidlice		D mm	I mm	C mm	E mm	Q kg
					Priemer mm	Dĺžka mm					
GVO – 120003	1600/500	900/500	II.	560-1760	100x40	1 200	280	365	330	262	600
GVO – 120006			II.	560-1760	100x40	900	280	365	330	225	580
GVO – 120109			II.	560-1760	100x40	1 200	280	365	330	262	600
GVO – 120112			II.	560-1760	100x40	900	280	365	330	225	580
GVO – 122015			II.	380-1580	100x40	1 200	280	365	330	262	600
GVO – 122018			II.	380-1580	100x40	900	280	365	330	225	580
GVO – 122121			II.	380-1580	100x40	1 200	280	365	330	262	600
GVO – 122124			II.	380-1580	100x40	900	280	365	330	225	580
GVO – 160027	2000/500	1400/500	II.	474-1474	120x50	900	315	430	360	265	775
GVO – 160030			II.	474-1474	120x50	1 200	315	430	360	277	810
GVO – 162033			II.	300-1300	120x50	900	315	430	360	265	780
GVO – 162136			II.	300-1300	120x50	1 200	315	430	350	278	810
GVO – 202039	3000/500	2000/500	III.	230-1560	150x50	1 200	310	390	360	300	1057
GVO – 202040			III.	230-1560	150x50	1 000	310	390	360	270	1034
GVO – 252042	3600/500	2500/500	III.	230-1560	150x60	1 200	310	390	370	310	1100
GVO – 252043			III.	230-1560	150x60	1 000	310	390	370	290	1070

