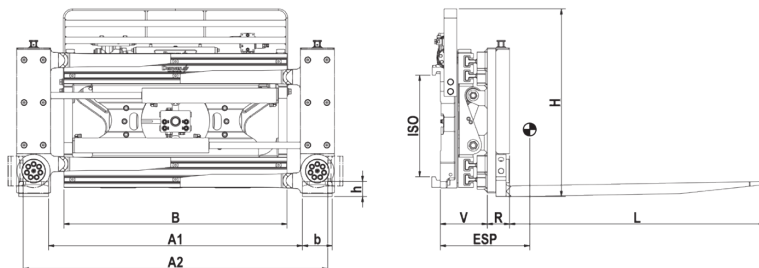


Drehbare Drehgabelklammer

DDGK

360° endlos drehbar

Die Drehbare Drehgabelklammer Typ DDGK ist mit manuell drehbaren Gabeln ausgestattet. Durch die um 90° drehbaren Gabelflächen können auch eng stehende Güter geklammert werden. Ebenso können palettierte Güter in der Horizontalstellung der Gabeln einfach verladen werden. Klammern mit horizontal gestellten Gabeln ist nicht erlaubt. Die gesamte Klammer ist zusätzlich noch 360° endlos drehbar.



Typ	Tragfähigkeit auf Gabeln kg LSP mm	Tragfähigkeit als Klammer kg LSP mm	für Stapler to LSP mm	ISO	Breite B mm	Öffnungs- bereich A1 IK-IK mm	Öffnungs- bereich A2 IK-IK mm	Gabelzinken b x h x L mm	GZ-Dicke R mm	V mm	ESP mm	Gewicht kg
DDGK 20	1800/500	1200/500	1,5-2,0/500	II	1050 1150	130-1210 315-1675	405-1485 590-1950	125x45x1200	105	199	250 245	610 625
DDGK 25	2300/500	1750/500	2,0-2,5/600	II	1050 1150	115-1195 300-1660	395-1475 580-1940	140x50x1200		221	242 239	765 780
DDGK 30	2800/500	2000/500	3,0/500	III	1050 1150 1350	115-1195 300-1660 300-1860	395-1475 580-1940 580-2140	140x50x1200		221	241 238 232	770 785 820

- 2 Hydraulikfunktionen erforderlich (3 Hydraulikfunktionen bei sep. Seitenschub)
- inkl. Anschlussschläuche und Kupplungen
- serienmäßig mit Doppel-Druckbegrenzungsventil
- serienmäßig mit Schutzbügel Typ SB-DG (dreht nicht mit, Höhe = H, auf Anfrage)
- Verstellmöglichkeit der Gabelzinken auf 0°/45°/90°
- Gabelzinkenlänge max. 1600 mm
- Standard ist immer ISO A Aufhängung, ISO B Ausführung auf Anfrage
- sep. Seitenschub +/- 100 mm
ISO II, ISO III auf Anfrage
- Magnetventil auf Anfrage (12 V, 24 V, 48 V, 80 V - bitte angeben)
- Manometer + Handrad zur Druckregulierung (bis 160 bar) auf Anfrage
- 3-Stufen Druckventil auf Anfrage
- Drehhilfe auf Anfrage (Empfehlung ab Gabelzinkenlänge 1500 mm)

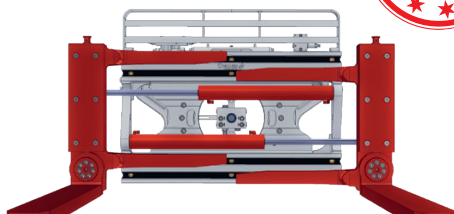


Bild zeigt horizontale Gabelstellung für Paletten
(mit Option Magnetventil)

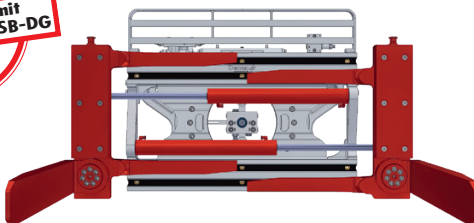


Bild zeigt vertikale Gabelstellung zum Klammern von Ballen

DURWEN
Anbaugeräte für Gabelstapler

kompetenz seit mehr als 75 Jahren