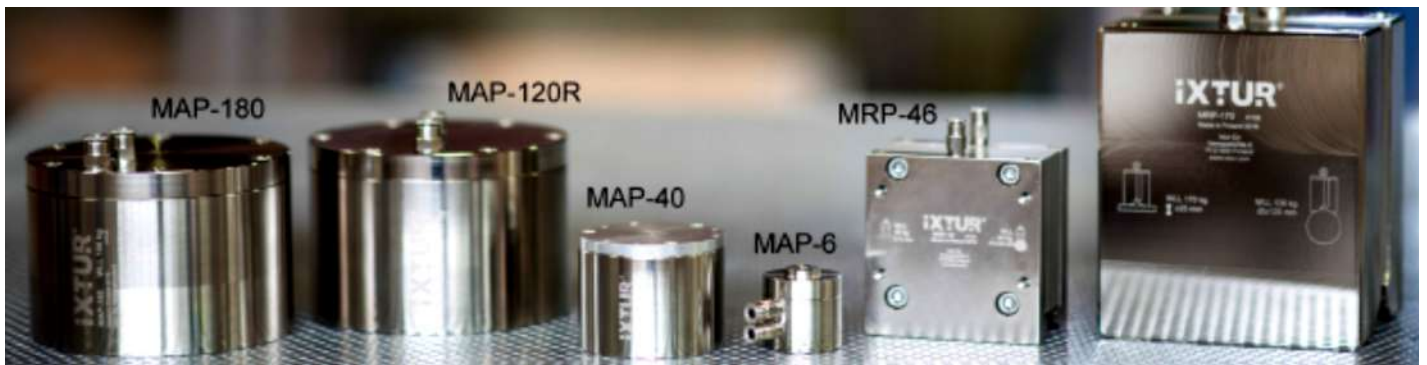


## Pneumatiska PM Magneter



**MAP-6 och MAP-40** är pneumatiskt styrda neodym-permanentmagneter, som har utmärkt storlek/greppkraftsförhållande och extremt låg restmagnetism. Den kompakta storleken i kombination med hög greppkraft gör dem mångsidiga för olika applikationer inklusive: lyftare, robotgripare, fixturer, produktionsautomation, etc.

MAP pneumatiska magneter ändrar inte sitt magnetiska tillstånd om tryckluft försvinner - t.ex. vid skadat rör eller fel på kompressorn. Denna funktion ger tillförlitlighet och säkerhet för materialhantering.

Till skillnad från vakuumlösningar hanterar MAP-magneter även perforerat material. Magneterna förbrukar betydligt mindre luft än vakuumbgripare, eftersom tryckluft endast används för att slå på och av magneten. MAP-40 är det bästa valet vid grepp på grövre ytor, t.ex. delar av gjutjärn.

### MAP pneumatiska magneter

- Underhållsfri
- Utmärkt storlek / greppkraftsförhållande
- Gripkraft:
  - MAP-6: 177 N (WLL 6 kg med säkerhetsfaktor 3)
  - MAP-40: 1177 N (WLL 40 kg med säkerhetsfaktor 3)
- Extremt låg restmagnetism, dvs gripkraft vid magnetens AV-läge
- Hållbar konstruktion
- Kan installeras i valfri riktning
- Hanterar även perforerat material
- Kan användas med ett stort urval av materialtjocklekar

## MAP-120R och MAP-180



**MAP-180** ger maximal greppkraft med plana delar som helt täcker magnetens greppyta. **MAP-120R:s** greppyta är optimerad för delar som inte helt täcker hela magnetens greppyta, t.ex. cylindrar, rör och oregelbundet formade föremål.

Till skillnad från vakuumlösningar hanterar magneterna även perforerat material. Magneterna förbrukar betydligt mindre luft än vakuumbeskrivare, eftersom tryckluft endast används för att slå PÅ och AV magneten. **MAP-120R** är det bästa valet vid grepp på grövre ytor, t.ex. delar av gjutjärn.

### MAP120R och MAP-180

- Underhållsfri
- Utmärkt storlek / greppkraftsförhållande
- Gripkraft:
  - MAP-120R med platt material: 3,53 kN (WLL 120 kg med säkerhetsfaktor 3)
  - MAP-120R med cylindrar: 2,06 kN (WLL 70 kg med säkerhetsfaktor 3)
  - MAP-180: 5,30 kN (WLL 180 kg med säkerhetsfaktor 3)
- Låg kvarvarande gripkraft, dvs gripkraft vid magnetens AV-läge
- Hållbar konstruktion
- Kan installeras i valfri riktning
- Hanterar även perforerat material
- Kan användas med ett stort urval av materialtjocklekar

## MRP-46 pneumatisk magnet



- **MRP-46** är en pneumatiskt styrd neodym permanentmagnet som har bra storlek / greppkraftsförhållande och låg kvarvarande magnetism. Den kompakta storleken i kombination med hög greppkraft gör dem mångsidiga för olika applikationer, inklusive: lyftare, gripdon, fixturer, produktionsautomation, robotlösningar, armlutsverktyg, etc.
- **MRP-46** kan hantera både runda och platta delar, vilket vanligtvis är problematiskt för magnetgripare.
- Magneter ändrar inte sitt magnetiska tillstånd om tryckluft försvinner - t.ex. vid skadad slang eller kompressorfel. Denna funktion ger tillförlitlighet och säkerhet för materialhantering.
- Till skillnad från vakuumlyftlösningar hanterar **MRP-46** även perforerat material. Magneten förbrukar betydligt mindre luft än vakuumgripare, eftersom tryckluft endast används för att slå på och av magneten. **MRP-46** kan hantera solida och perforerade material, platta och runda delar, gjorda av både stål eller gjutjärn.

### Pneumatisk magnet MRP-46

- Underhållsfri
- Bra storlek / greppkraftsförhållande
- Gripkraft:
  - Plan yta: 1324 N (WLL 45 kg med säkerhetsfaktor 3)
  - Materialtjocklek: 8 mm
  - Rund yta: 883 N (WLL 30 kg med säkerhetsfaktor 3)
  - Materialdiameter:  $\geq 120$  mm
- Låg restmagnetism, dvs gripkraft vid magnetens AV-läge
- Hållbar konstruktion
- Kan installeras i valfri riktning
- Hanterar även perforerat material och runda delar
- Kan användas med ett stort urval av materialtjocklekar

## MRP-170 pneumatisk magnet



**MRP-170** är en pneumatiskt styrd neodym permanentmagnet som lämpar sig för att greppa delar med olika former. Den kompakta storleken i kombination med hög greppkraft gör dem mångsidiga för olika applikationer, inklusive: lyftare, gripdon, fixturer, produktionsautomation, robotlösningar, armlutsverktyg, etc.

**MRP-170** kan hantera både runda och platta delar, vilket vanligtvis är problematiskt för magnetgripare. magneten ändrar inte sitt magnetiska tillstånd om tryckluft försvinner - t.ex. vid skadad slang eller kompressorfel. Denna funktion ger tillförlitlighet och säkerhet för materialhantering.

Till skillnad från vakuumlyftlösningar hanterar **MRP-170** även perforerat material. Magneterna förbrukar betydligt mindre luft än vakuumgripare, eftersom tryckluft endast används för att slå på och av magneten. **MRP-170** kan hantera solida och perforerade material, platta och runda delar, gjorda av både stål eller gjutjärn.

### Pneumatisk magnet MRP-170

- Underhållsfri
- Bra storlek / greppkraftsförhållande
- Gripkraft:
  - Plan yta: 5,0 kN (WLL 170 kg med säkerhetsfaktor 3)
- Materialtjocklek: 25 mm
  - Rund yta: 3,5 kN (WLL 120 kg med säkerhetsfaktor 3)
- Materialdiameter:  $\geq 120$  mm
- Hållbar konstruktion
- Kan installeras i valfri riktning
- Hanterar även perforerat material och runda delar
- Kan användas med ett stort urval av materialtjocklekar

## MRP-130F pneumatisk magnet



**MRP-130F** är en pneumatiskt styrd neodym permanentmagnet som är lämplig för att greppa delar med olika former. Den kompakta storleken i kombination med hög greppkraft gör dem mångsidiga för olika applikationer, inklusive: lyftare, gripdon, fixturer, produktionsautomation, robotlösningar, armlutsverktyg, etc.

**MRP-130F** är optimerad för belastningar som inte är i kontakt med hela magnetens gripområde. För korrekt grepp är det dock nödvändigt att åtminstone delvis vidröra magnetens båda magnetpoler.

**MRP-130Fs** egenskaper gör den till en mångsidig gripare för delar med oregelbunden form eller grov yta som gjutjärn.

Gängade hål i magnetens sidor och botten möjliggör användning av stolpförlängningar.

Polförlängningarna kan användas för att förlänga eller vidga magnetens greppyta för att bättre passa på den gripna lasten.

Magneter ändrar inte sitt magnetiska tillstånd om tryckluft försvinner - t.ex. vid skadad slang eller kompressorfel. Denna funktion ger tillförlitlighet och säkerhet för materialhantering.

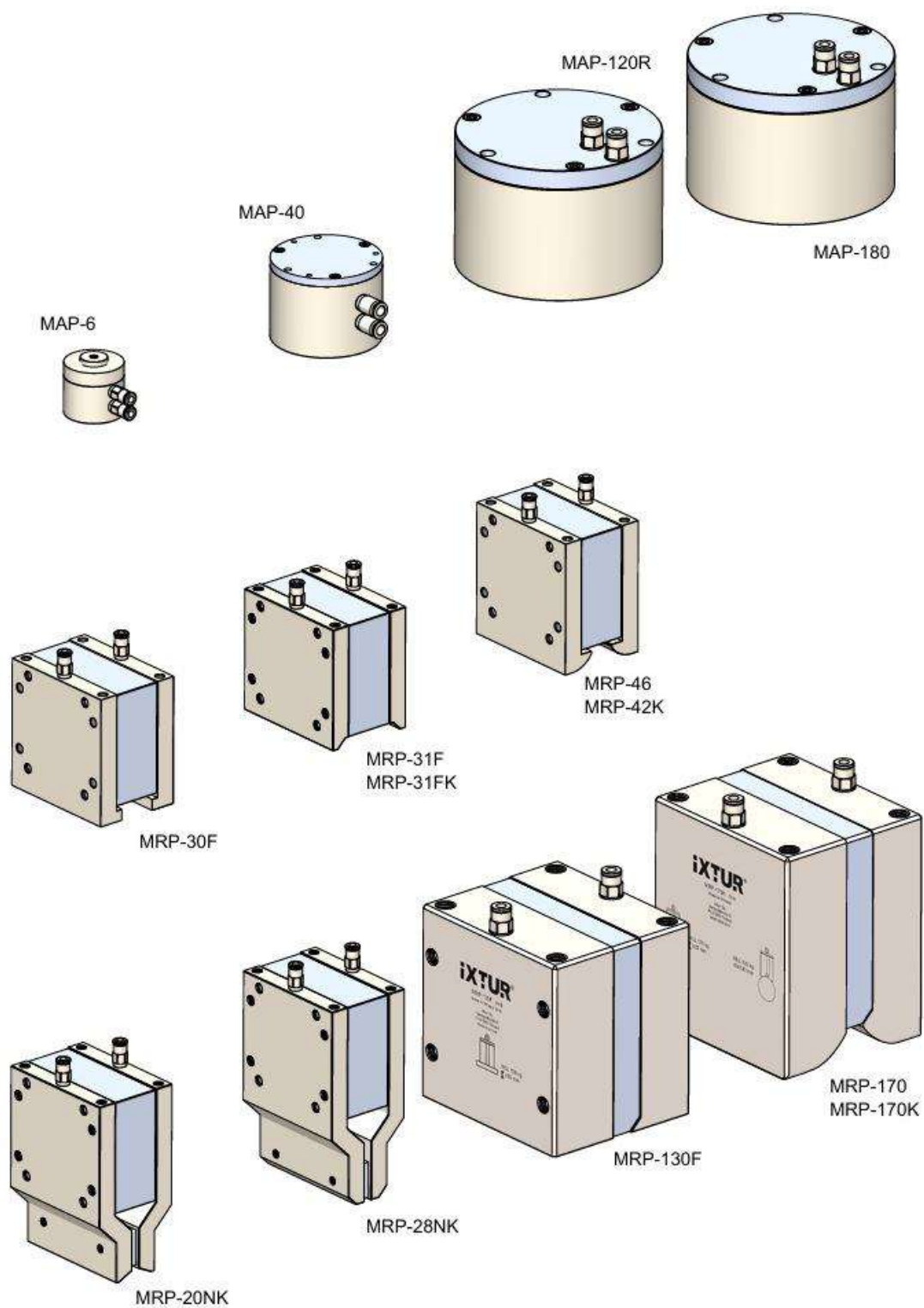
Till skillnad från vakuumlyftlösningar har Ixtur magnethandtag även perforerat material. Magneterna förbrukar betydligt mindre luft än vakuumgripare, eftersom tryckluft endast används för att slå på och av magneten.

### Pneumatisk magnet MRP-130F

- Underhållsfri
- Bra storlek / greppkraftsförhållande
- Gripkraft:
  - Plan yta: 3,8 kN (WLL 130 kg med säkerhetsfaktor 3)
  - Materialtjocklek: 25 mm
- Hållbar konstruktion
- Kan installeras i valfri riktning
- Gängade hål i sidor och botten för montering av stolpförlängningar



## Pneumatiska Magneter - lyftkapacitet 6 kg - 180 kg



## Pneumatiska PM Magneter

Magnet	Nominal lifting capacity with safety factor of 3	Suitable load diameter	Nominal lifting capacity with round cylinder with safety factor of 3	Max. residual gripping capacity (magnet OFF)	Size $\phi \times H$ or L x W x H	Weight	Lifting capacity with plate thickness of:			Lifting capacity with flat and thick plate and an airgap of:		
							2 mm	4 mm	8 mm	0.1 mm	0.2 mm	0.4 mm
MAP-6	6 kg $t > 4 \text{ mm}$	-	-	0.03 kg	$\phi 35 \times 35 \text{ mm}$	0.19 kg	3.5 kg	6 kg	6 kg	2.7 kg	1.5 kg	0.7 kg
MAP-40	40 kg $t > 8 \text{ mm}$	-	-	0.2 kg	$\phi 65 \times 50 \text{ mm}$	0.95 kg	7.2 kg	19 kg	40 kg	26 kg	19 kg	11 kg
MAP-120R	120 kg $t > 25 \text{ mm}$	$\phi > 0 \text{ mm}$	70 kg $\phi > 200 \text{ mm}$	6 kg	$\phi 120 \times 82 \text{ mm}$	5.8 kg	6.3 kg	20 kg	58 kg	104 kg	92 kg	67 kg
MAP-180	180 kg $t > 25 \text{ mm}$	-	-	6 kg	$\phi 120 \times 82 \text{ mm}$	5.8 kg	8.6 kg	27 kg	75 kg	120 kg	92 kg	56 kg
MRP-20NK	20 kg $t > 4 \text{ mm}$	$\phi > 7 \text{ mm}$	13 kg $\phi > 14 \text{ mm}$	0.1 kg	80 x 55 x 114 mm	2.4 kg	14 kg	20 kg	20 kg	14 kg	8 kg	3.6 kg
MRP-28NK	28 kg $t > 12 \text{ mm}$	-	-	1 kg	80 x 55 x 126 mm	2.6 kg	9.7 kg	19 kg	27 kg	14 kg	8 kg	3.9 kg
MRP-30F	30 kg $t > 12 \text{ mm}$	-	-	4 kg	80 x 55 x 80 mm	1.9 kg	9 kg	21 kg	27 kg	23 kg	19 kg	14 kg
MRP-31F	31 kg $t > 4 \text{ mm}$	-	-	3 kg	80 x 55 x 76 mm	1.74 kg	17 kg	31 kg	31 kg	26 kg	20 kg	10 kg
MRP-31FK	31 kg $t > 4 \text{ mm}$	-	-	0.15 kg	80 x 55 x 76 mm	1.74 kg	17 kg	31 kg	31 kg	26 kg	20 kg	10 kg
MRP-42K	42 kg $t > 12 \text{ mm}$	$\phi > 20 \text{ mm}$	27 kg $\phi > 100 \text{ mm}$	1 kg	80 x 55 x 82.5 mm	1.9 kg	11 kg	28 kg	37 kg	29 kg	20 kg	10 kg
MRP-46	46 kg $t > 12 \text{ mm}$	$\phi > 20 \text{ mm}$	30 kg $\phi > 100 \text{ mm}$	4 kg	80 x 55 x 82.5 mm	1.9 kg	12 kg	31 kg	41 kg	32 kg	22 kg	11 kg
MRP-100NK	100 kg $t > 25 \text{ mm}$	$\phi > 8 \text{ mm}$	120 kg $100 < \phi < 300 \text{ mm}$	5 kg	120 x 103 x 140 mm	11 kg	18 kg	73 kg	97 kg	94 kg	83 kg	58 kg
MRP-130F	130 kg $t > 25 \text{ mm}$	-	-	40 kg	120 x 103 x 120 mm	9.5 kg	15 kg	39 kg	100 kg	114 kg	102 kg	86 kg
MRP-170	170 kg $t > 25 \text{ mm}$	$\phi > 25 \text{ mm}$	120 kg $\phi > 120 \text{ mm}$	30 kg	120 x 103 x 140 mm	10.7 kg	15 kg	48 kg	125 kg	153 kg	134 kg	93 kg
MRP-170K	170 kg $t > 25 \text{ mm}$	$\phi > 25 \text{ mm}$	120 kg $\phi > 120 \text{ mm}$	8 kg	120 x 103 x 140 mm	10.7 kg	15 kg	48 kg	125 kg	153 kg	134 kg	93 kg

### Definition av termerna

**Nominell lyftkapacitet** är den maximala massa magneten kan lyfta med en säkerhetsfaktor 3. Den nominella lyftkapaciteten är en tredjedel av den nominella greppkapaciteten.

**Airgap** hänvisar till alla icke-magnetiska material mellan magnetens greppyta och den hanterade delen. Luftgap kan orsakas av t.ex. färg, smuts, rost, plastbeläggning ytjämnhet t.ex. blåstrad eller gjuten yta.

**Återstående greppförmåga**, det vill säga greppförmågan när magneten är AV, varierar beroende på materialet och strukturen hos den gripna delen. Den resterande kapaciteten är störst så länge som delen ständigt förblir i kontakt med magneten efter att magneten har vridits från ON till OFF. Med de flesta av lastformerna är greppkapaciteten bara en bråkdel av det antal som anges i tabellen ovan.

