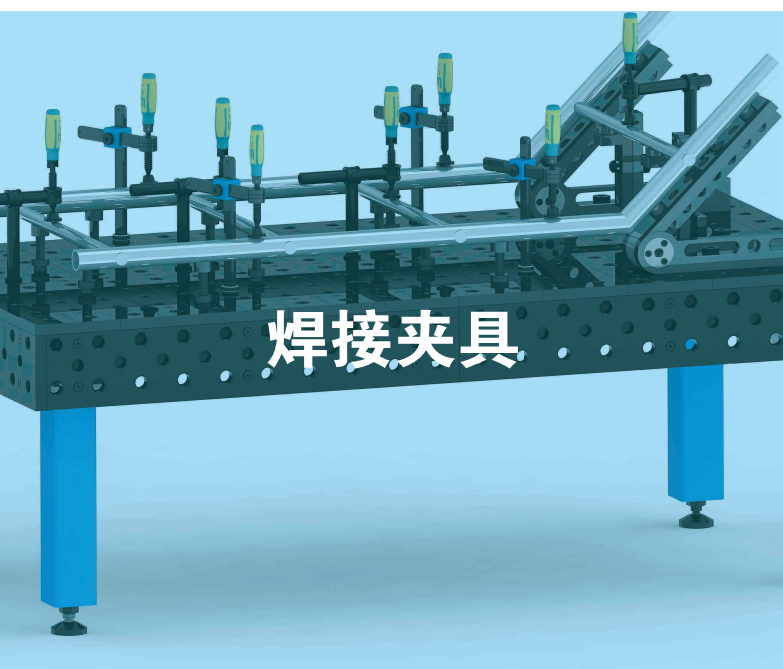
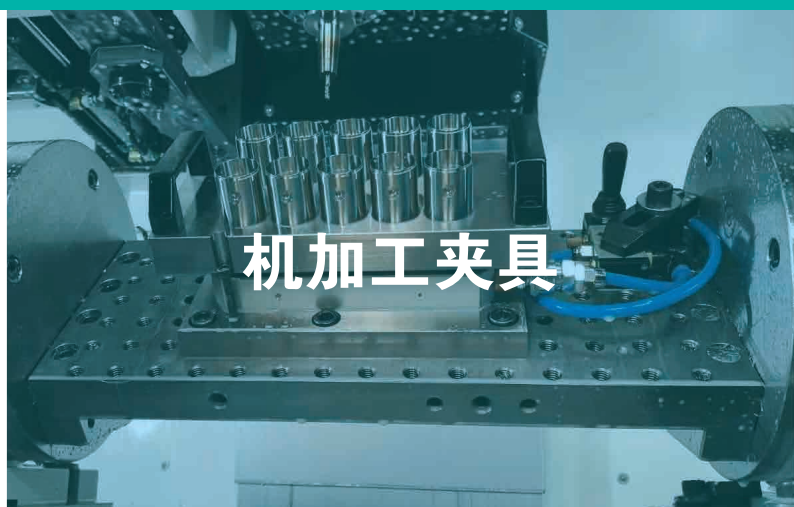
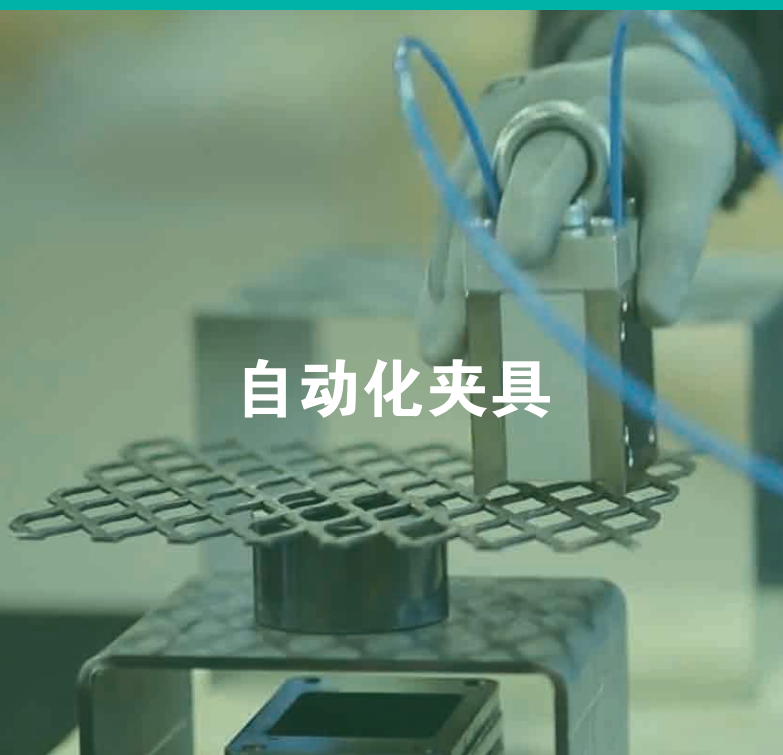


亦斐工业 · 专于夹具



亦斐工业技术（上海）有限公司

座机：021-5996 3732

手机：137 6107 5639

邮箱：sales@ea-fi.com

网站：www.ea-fi.com

地址：上海市嘉定区嘉罗公路336号科创大厦1317室

EAFI
ALL IN FIXTURE

亦斐工业技术（上海）有限公司致力于夹具技术，为客户提供高效、高性能的夹具产品及夹具系统解决方案。产品主要应用于自动化、机械加工、焊接等行业；

Easy Fixture Industrial Technology (Shanghai) Co., Ltd. focus on supplying the high performance and high efficiency fixture products and comprehensive solutions for Automation, Mahinery, Welding and related.

EAFI甄选全球创新夹具产品并结合自身技术优势，为您提供更适用的优化方案。

EAFI collects the innovative fixture products and combine with itself core technolgyo advantage to provide customized suitable solution for your application.

EAFI,既是 EASY FIXTURE 的简写，相信高效与高性能不可分割的方法论，结合自身技术优势及本地化服务能力，为客户提供增效降本夹具解决方案。

EAFI mens EASY FIXTURE, we believe high efficiency and high performnace can't be achieve seperately. Based on EAFI technical know-how and local service ability, we customized suitable fixture solution for customer to reduce cost and enhance the performance.

20年
经验

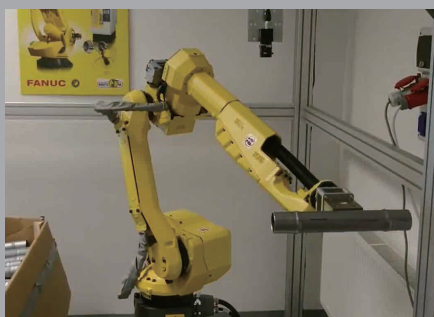
7 x 24
服务时间

5位
技术人员

2处
服务网点

应用领域

Applicaitoin field



自动化集成
Automation intergration



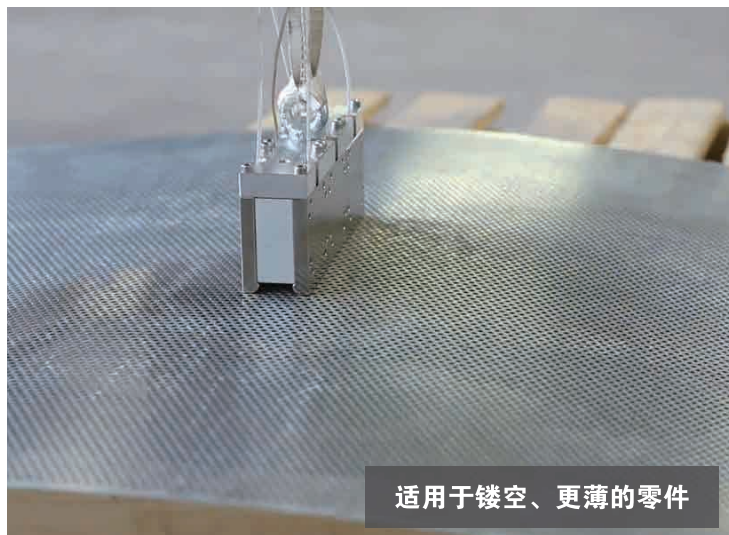
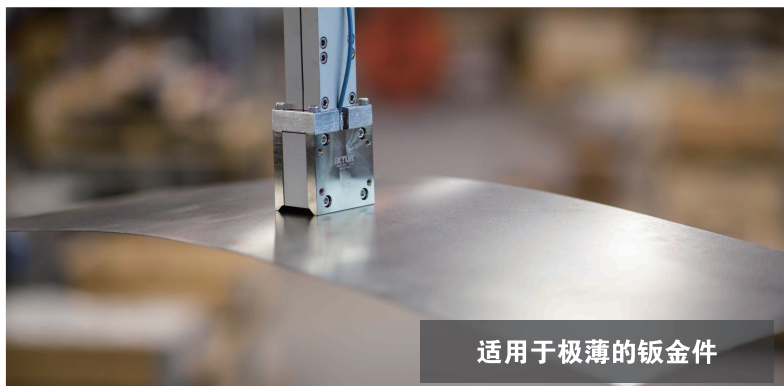
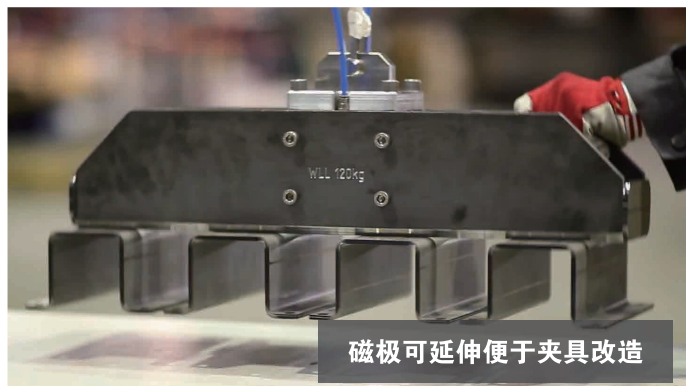
焊接
Welding



机械加工
Machining

气控磁性夹具

应用图



MAP-6

自重

0.19 kg

最大吸力

18 kg

原理 Principle Description

基于**永磁铁**双稳态的特性，通过专利技术改变本体内永磁铁磁力线的分布，仅在需要的工作面释放磁感线，以便吸附铁磁性工件。

工作过程中无需能量消耗、免维护、结构紧凑等诸多特点，在铁磁性工件的吸附应用方面有明显优势。

可用于搬运，定位夹具，吊重，自动化系统等，亦可与机器人集成。

The magnets are pneumatically controlled neodymium permanent magnets, which have excellent size to gripping capacity ratio and extremely low residual gripping force. The magnets do not change their magnetic state in case of loss of compressed air.

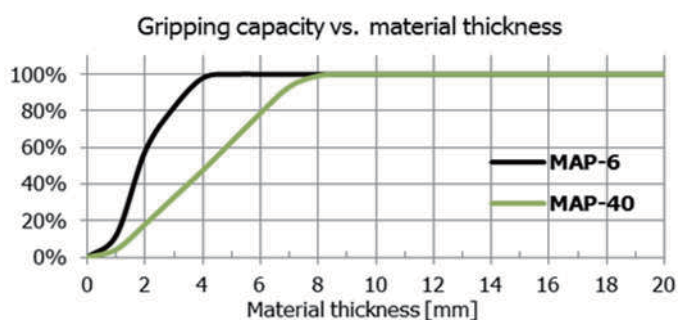
The compact size combined with high gripping force provides high versatility. MAP series magnets are maintenance free and have short cycle time, allowing high production speed and efficient automation. The magnets can be used in various applications: lifters, robot grippers, fixtures, production automation, etc.

数据表 Specification

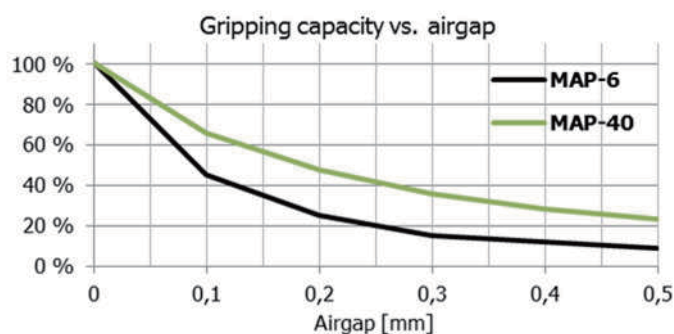
	是 Yes	否 No	定制 Customized
平面工件 For flat parts:	☒	☐	☐
圆形工件 For round parts:	☒	☐	☐
磁极延伸 Pole Extension:	☐	☒	☐
气动开关 Pneumatic Control:	☒	☐	☐
电动开关 Electrical Control:	☐	☒	☐
远程开关 Remote Control:	☐	☒	☐
全自动开关 Automatic Control:	☐	☒	☐
外形尺寸 Dimension:	35 x 35 mm (可提供产品详细尺寸图、3D图)		
气源接口 Pneumatic hose outer:	4 mm		
工作温度 Operation Temp.:	0 – 50°C		
气源压力 Air Pressure functional:	5 – 8 bar g		
最短开关时间 Minimum cycle time:	< 1s		
气源要求 Requirement for compressed air:	水气分离、5μm过滤器		
防护等级 IP Grade:	IP 67		

曲线图 Capacity Curve

吸力与材料厚度的关系



吸力与气隙的关系



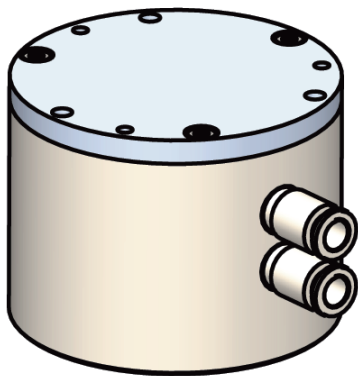
永磁材料在高温环境中容易消磁；

吸力因工件厚度有所不同，材料增厚吸力相应增大，在达到峰值后不再变化；吸力因工件表面处理方式有所不同，电镀、喷漆均对产品吸力有影响；

MAP-40

自重	最大吸力
0.95 kg	120 kg

原理 Principle Description



基于永磁铁双稳态的特性，通过专利技术改变本体内永磁铁磁力线的分布，仅在需要的工作面释放磁感线，以便吸附铁磁性工件。

工作过程中无需能量消耗、免维护、结构紧凑等诸多特点，在铁磁性工件的吸附应用方面有明显优势。

可用于搬运，定位夹具，吊重，自动化系统等，亦可与机器人集成。

The magnets are pneumatically controlled neodymium permanent magnets, which have excellent size to gripping capacity ratio and extremely low residual gripping force. The magnets do not change their magnetic state in case of loss of compressed air.

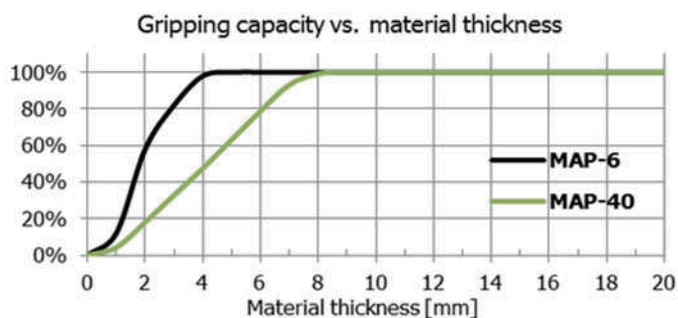
The compact size combined with high gripping force provides high versatility. MAP series magnets are maintenance free and have short cycle time, allowing high production speed and efficient automation. The magnets can be used in various applications: lifters, robot grippers, fixtures, production automation, etc.

数据表 Specification

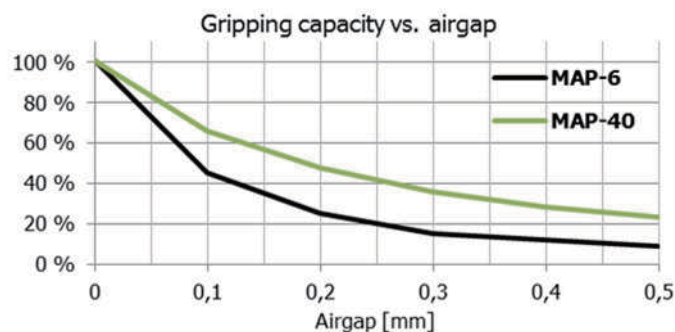
	是 Yes	否 No	定制 Customized
平面工件 For flat parts :	☒	☐	☐
圆形工件 For round parts :	☒	☐	☐
磁极延伸 Pole Extension :	☐	☒	☐
气动开关 Pneumatic Control :	☒	☐	☐
电动开关 Electrical Control :	☐	☒	☐
远程开关 Remote Control :	☐	☒	☐
全自动开关 Automatic Control :	☐	☒	☐
外形尺寸 Dimension :	65 x 50 mm (可提供产品详细尺寸图、3D图)		
气源接口 Pneumatic hose outer :	4 mm		
工作温度 Operation Temp. :	0 - 50		
气源压力 Air Pressure functional :	5 - 8 bar g		
最短开关时间 Minimum cycle time :	< 1s		
气源要求 Requirement for compressed air :	水气分离、5μm过滤器		
防护等级 IP Grade :	IP 67		

曲线图 Capacity Curve

吸力与材料厚度的关系



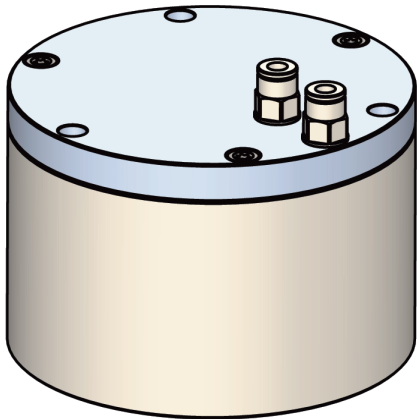
吸力与气隙的关系



永磁材料在高温环境中容易消磁；

吸力因工件厚度有所不同，材料增厚吸力相应增大，在达到峰值后不再变化；吸力因工件表面处理方式有所不同，电镀、喷漆均对产品吸力有影响；

MAP-120R



原理 Principle Description

基于永磁铁双稳态的特性，通过专利技术改变本体内永磁铁磁力线的分布，仅在需要的工作面释放磁感线，以便吸附铁磁性工件。

工作过程中无需能量消耗、免维护、结构紧凑等诸多特点，在铁磁性工件的吸附应用方面有明显优势。

可用于搬运，定位夹具，吊重，自动化系统等，亦可与机器人集成。

The magnets are pneumatically controlled neodymium permanent magnets, which have excellent size to gripping capacity ratio and extremely low residual gripping force. The magnets do not change their magnetic state in case of loss of compressed air.

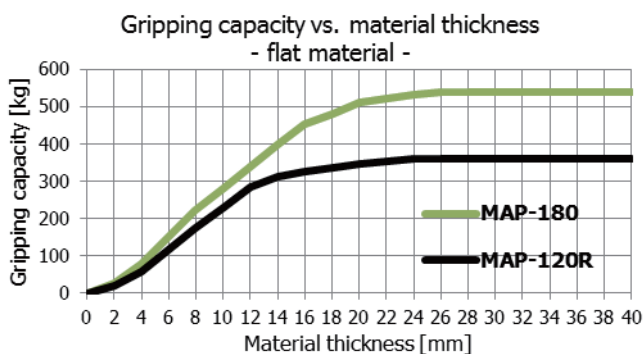
The compact size combined with high gripping force provides high versatility. MAP series magnets are maintenance free and have short cycle time, allowing high production speed and efficient automation. The magnets can be used in various applications: lifters, robot grippers, fixtures, production automation, etc.

数据表 Specification

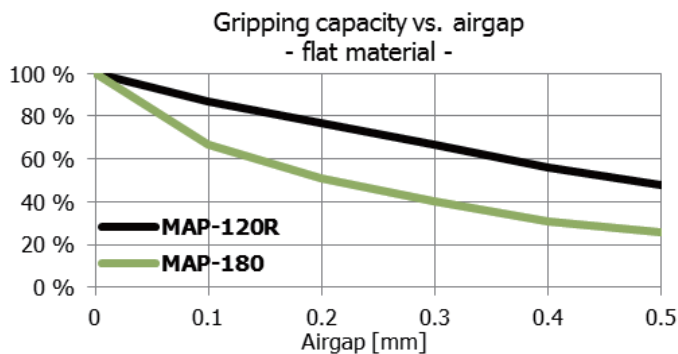
	是 Yes	否 No	定制 Customized
平面工件 For flat parts :	☒	☐	☐
圆形工件 For round parts :	☒	☐	☐
磁极延伸 Pole Extension :	☐	☒	☐
气动开关 Pneumatic Control :	☒	☐	☐
电动开关 Electrical Control :	☐	☒	☐
远程开关 Remote Control :	☐	☒	☐
全自动开关 Automatic Control :	☐	☒	☐
外形尺寸 Dimension :	120 x 82 mm (可提供产品详细尺寸图、3D图)		
气源接口 Pneumatic hose outer :	6 mm		
工作温度 Operation Temp. :	0 - 50		
气源压力 Air Pressure functional :	5 - 8 bar g		
最短开关时间 Minimum cycle time :	< 1s		
气源要求 Requirement for compressed air :	水气分离、5μm过滤器		
防护等级 IP Grade :	IP 67		

曲线图 Capacity Curve

吸力与材料厚度的关系



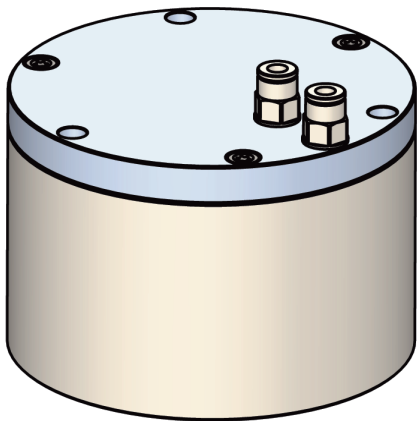
吸力与气隙的关系



永磁材料在高温环境中容易消磁；

吸力因工件厚度有所不同，材料增厚吸力相应增大，在达到峰值后不再变化；吸力因工件表面处理方式有所不同，电镀、喷漆均对产品吸力有影响；

MAP-180



原理 Principle Description

基于永磁铁双稳态的特性，通过专利技术改变本体内永磁铁磁力线的分布，仅在需要的工作面释放磁感线，以便吸附铁磁性工件。

工作过程中无需能量消耗、免维护、结构紧凑等诸多特点，在铁磁性工件的吸附应用方面有明显优势。

可用于搬运，定位夹具，吊重，自动化系统等，亦可与机器人集成。

The magnets are pneumatically controlled neodymium permanent magnets, which have excellent size to gripping capacity ratio and extremely low residual gripping force. The magnets do not change their magnetic state in case of loss of compressed air.

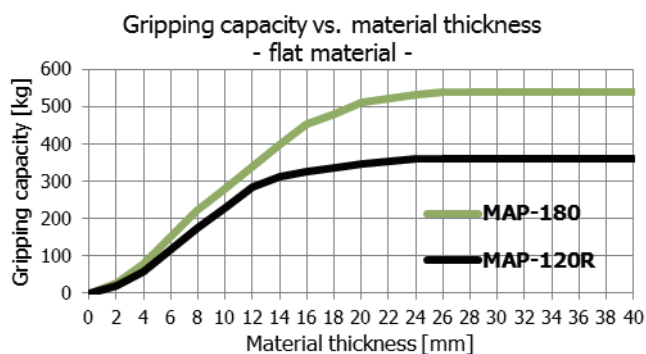
The compact size combined with high gripping force provides high versatility. MAP series magnets are maintenance free and have short cycle time, allowing high production speed and efficient automation. The magnets can be used in various applications: lifters, robot grippers, fixtures, production automation, etc.

数据表 Specification

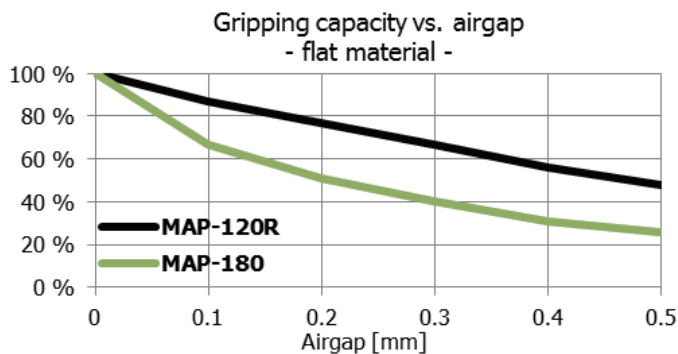
	是 Yes	否 No	定制 Customized
平面工件 For flat parts :	☒	☐	☐
圆形工件 For round parts :	☒	☐	☐
磁极延伸 Pole Extension :	☐	☒	☐
气动开关 Pneumatic Control :	☒	☐	☐
电动开关 Electrical Control :	☐	☒	☐
远程开关 Remote Control :	☐	☒	☐
全自动开关 Automatic Control :	☐	☒	☐
外形尺寸 Dimension :	120 x 82 mm (可提供产品详细尺寸图、3D图)		
气源接口 Pneumatic hose outer :	6 mm		
工作温度 Operation Temp. :	0 - 50		
气源压力 Air Pressure functional :	5 - 8 bar g		
最短开关时间 Minimum cycle time :	< 1s		
气源要求 Requirement for compressed air :	水气分离、5μm过滤器		
防护等级 IP Grade :	IP 67		

曲线图 Capacity Curve

吸力与材料厚度的关系



吸力与气隙的关系

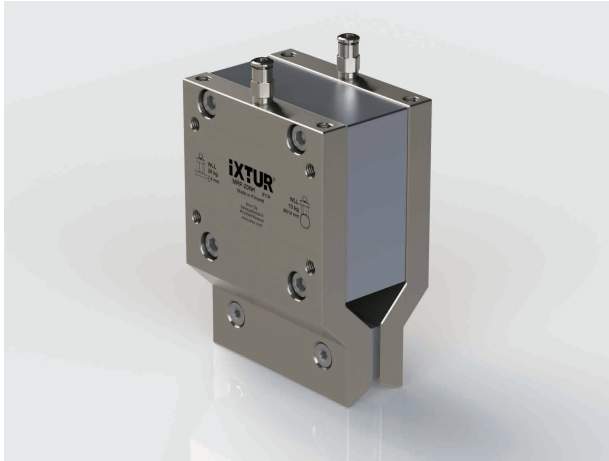


永磁材料在高温环境中容易消磁；

吸力因工件厚度有所不同，材料增厚吸力相应增大，在达到峰值后不再变化；吸力因工件表面处理方式有所不同，电镀、喷漆均对产品吸力有影响；

MRP-20NK

自重	最大吸力
2.4 KG	60 KG



原理 Principle Description

基于永磁铁双稳态的特性，通过专利技术改变本体内永磁铁磁力线的分布，仅在需要的工作面释放磁感线，以便吸附铁磁性工件。
工作过程中无需能量消耗、免维护、结构紧凑等诸多特点，在铁磁性工件的吸附应用方面有明显优势。
可用于搬运，定位夹具，吊重，自动化系统等，亦可与机器人集成。

The magnets are pneumatically controlled neodymium permanent magnets, which have excellent size to gripping capacity ratio and extremely low residual gripping force. The magnets do not change their magnetic state in case of loss of compressed air.

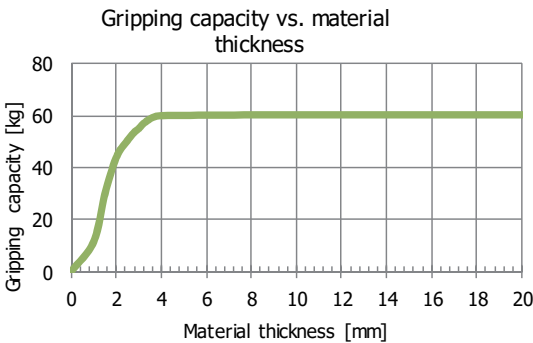
The compact size combined with high gripping force provides high versatility. MAP series magnets are maintenance free and have short cycle time, allowing high production speed and efficient automation. The magnets can be used in various applications: lifters, robot grippers, fixtures, production automation, etc.

数据表 Specification

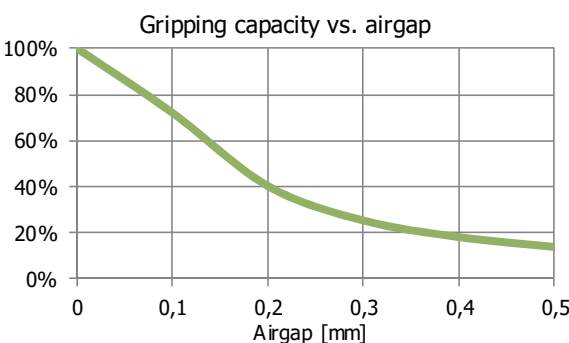
	是 Yes	否 No	定制 Customized
平面工件 For flat parts:	☒	☐	☐
圆形工件 For round parts:	☒	☐	☐
磁极延伸 Pole Extension:	☒	☐	☐
气动开关 Pneumatic Control:	☒	☐	☐
电动开关 Electrical Control:	☐	☒	☐
远程开关 Remote Control:	☐	☒	☐
全自动开关 Automatic Control:	☐	☒	☐
外形尺寸 Dimension:	80 x 55 x 114 mm (可提供产品详细尺寸图、3D图)		
气源接口 Pneumatic hose outer:	2 x 4 mm		
工作温度 Operation Temp.:	0 – 50℃		
气源压力 Air Pressure funtional:	5 – 8 bar g		
最短开关时间 Minimum cycle time:	< 1s		
气源要求 Requirement for compressed air:	水气分离、5µm过滤器		

曲线图 Capacity Curve

吸力与材料厚度的关系

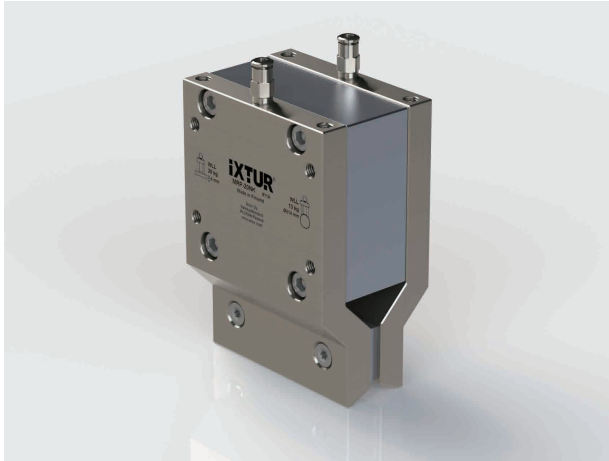


吸力与气隙的关系



MRP-28NK

自重	最大吸力
2.6 KG	84 KG



原理 Principle Description

基于永磁铁双稳态的特性，通过专利技术改变本体内永磁铁磁力线的分布，仅在需要的工作面释放磁感线，以便吸附铁磁性工件。
工作过程中无需能量消耗、免维护、结构紧凑等诸多特点，在铁磁性工件的吸附应用方面有明显优势。
可用于搬运，定位夹具，吊重，自动化系统等，亦可与机器人集成。

The magnets are pneumatically controlled neodymium permanent magnets, which have excellent size to gripping capacity ratio and extremely low residual gripping force. The magnets do not change their magnetic state in case of loss of compressed air.

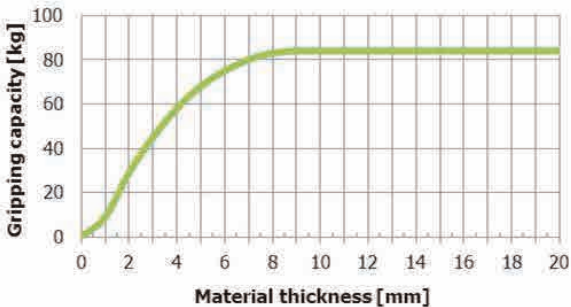
The compact size combined with high gripping force provides high versatility. MAP series magnets are maintenance free and have short cycle time, allowing high production speed and efficient automation. The magnets can be used in various applications: lifters, robot grippers, fixtures, production automation, etc.

数据表 Specification

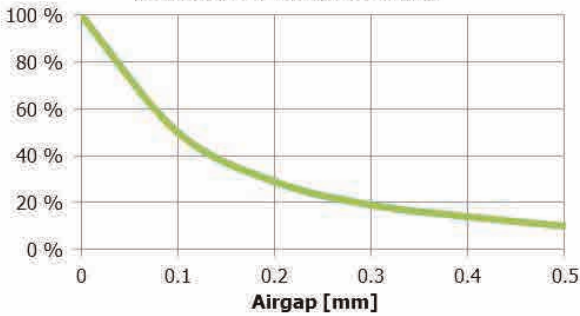
	是 Yes	否 No	定制 Customized
平面工件 For flat parts:	☒	☐	☐
圆形工件 For round parts:	☒	☐	☐
磁极延伸 Pole Extension:	☒	☐	☐
气动开关 Pneumatic Control:	☒	☐	☐
电动开关 Electrical Control:	☐	☒	☐
远程开关 Remote Control:	☐	☒	☐
全自动开关 Automatic Control:	☐	☒	☐
外形尺寸 Dimension:	80 x 55 x 126 mm (可提供产品详细尺寸图、3D图)		
气源接口 Pneumatic hose outer:	2 x 4 mm		
工作温度 Operation Temp.:	0 – 50℃		
气源压力 Air Pressure funtional:	5 – 8 bar g		
最短开关时间 Minimum cycle time:	< 1s		
气源要求 Requirement for compressed air:	水气分离、5µm过滤器		

曲线图 Capacity Curve

吸力与材料厚度的关系
Gripping capacity vs. material thickness



吸力与气隙的关系
Gripping capacity vs. airgap



MRP-30F

自重

1.9 KG

最大吸力

90 KG

原理 Principle Description

基于**永磁铁**双稳态的特性，通过专利技术改变本体内永磁铁磁力线的分布，仅在需要的工作面释放磁感线，以便吸附铁磁性工件。

工作过程中无需能量消耗、免维护、结构紧凑等诸多特点，在铁磁性工件的吸附应用方面有明显优势。

可用于搬运，定位夹具，吊重，自动化系统等，亦可与机器人集成。

The magnets are pneumatically controlled neodymium permanent magnets, which have excellent size to gripping capacity ratio and extremely low residual gripping force. The magnets do not change their magnetic state in case of loss of compressed air.

The compact size combined with high gripping force provides high versatility. MAP series magnets are maintenance free and have short cycle time, allowing high production speed and efficient automation. The magnets can be used in various applications: lifters, robot grippers, fixtures, production automation, etc.

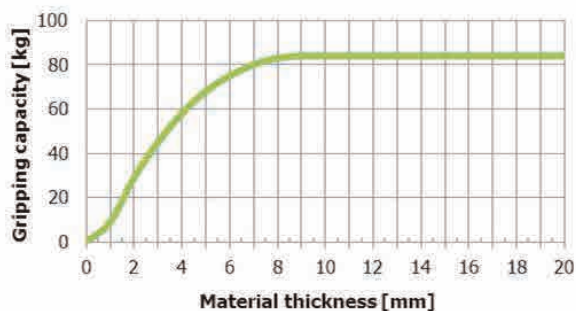
数据表 Specification

	是 Yes	否 No	定制 Customized
平面工件 For flat parts:	☒	☐	☐
圆形工件 For round parts:	☒	☐	☐
磁极延伸 Pole Extension:	☒	☐	☐
气动开关 Pneumatic Control:	☒	☐	☐
电动开关 Electrical Control:	☐	☒	☐
远程开关 Remote Control:	☐	☒	☐
全自动开关 Automatic Control:	☐	☒	☐
外形尺寸 Dimension:	80 x 55 x 80 mm (可提供产品详细尺寸图、3D图)		
气源接口 Pneumatic hose outer:	2 x 4 mm		
工作温度 Operation Temp.:	0 - 50°C		
气源压力 Air Pressure funtional:	5 - 8 bar g		
最短开关时间 Minimum cycle time:	< 1s		
气源要求 Requirement for compressed air:	水气分离、5μm过滤器		
防护等级 IP Grade:	IP 67		

曲线图 Capacity Curve

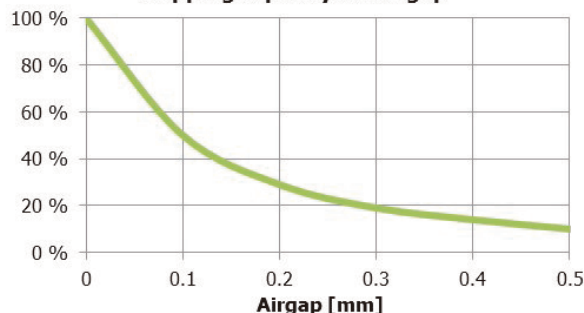
吸力与材料厚度的关系

Gripping capacity vs. material thickness



吸力与气隙的关系

Gripping capacity vs. airgap



永磁材料在高温环境中容易消磁；

吸力因工件厚度有所不同，材料增厚吸力相应增大，在达到峰值后不再变化；吸力因工件表面处理方式有所不同，电镀、喷漆均对产品吸力有影响；

MRP-31FK



原理 Principle Description

基于**永磁铁**双稳态的特性，通过专利技术改变本体内永磁铁磁力线的分布，仅在需要的工作面释放磁感线，以便吸附铁磁性工件。

工作过程中无需能量消耗、免维护、结构紧凑等诸多特点，在铁磁性工件的吸附应用方面有明显优势。

可用于搬运，定位夹具，吊重，自动化系统等，亦可与机器人集成。

The magnets are pneumatically controlled neodymium permanent magnets, which have excellent size to gripping capacity ratio and extremely low residual gripping force. The magnets do not change their magnetic state in case of loss of compressed air.

The compact size combined with high gripping force provides high versatility. MAP series magnets are maintenance free and have short cycle time, allowing high production speed and efficient automation. The magnets can be used in various applications: lifters, robot grippers, fixtures, production automation, etc.

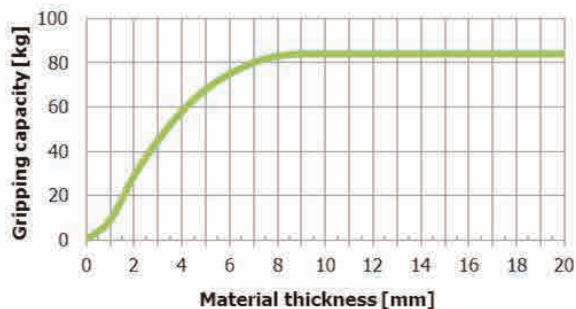
数据表 Specification

	是 Yes	否 No	定制 Customized
平面工件 For flat parts:	☒	☐	☐
圆形工件 For round parts:	☒	☐	☐
磁极延伸 Pole Extension:	☒	☐	☐
气动开关 Pneumatic Control:	☒	☐	☐
电动开关 Electrical Control:	☐	☒	☐
远程开关 Remote Control:	☐	☒	☐
全自动开关 Automatic Control:	☐	☒	☐
外形尺寸 Dimension:	80 x 55 x 76 mm (可提供产品详细尺寸图、3D图)		
气源接口 Pneumatic hose outer:	2 x 4 mm		
工作温度 Operation Temp.:	0 - 50°C		
气源压力 Air Pressure functional:	5 - 8 bar g		
最短开关时间 Minimum cycle time:	< 1s		
气源要求 Requirement for compressed air:	水气分离、5μm过滤器		
防护等级 IP Grade:	IP 67		

曲线图 Capacity Curve

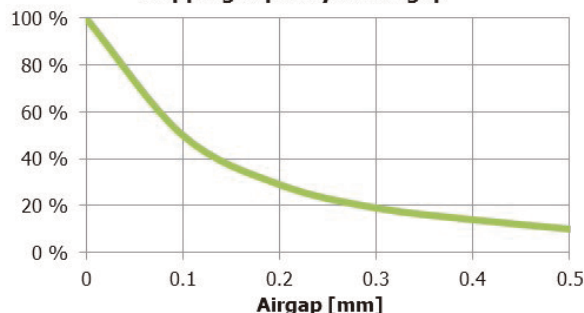
吸力与材料厚度的关系

Gripping capacity vs. material thickness



吸力与气隙的关系

Gripping capacity vs. airgap



永磁材料在高温环境中容易消磁；

吸力因工件厚度有所不同，材料增厚吸力相应增大，在达到峰值后不再变化；吸力因工件表面处理方式有所不同，电镀、喷漆均对产品吸力有影响；

MRP-42K



原理 Principle Description

基于**永磁铁**双稳态的特性，通过专利技术改变本体内永磁铁磁力线的分布，仅在需要的工作面释放磁感线，以便吸附铁磁性工件。

工作过程中无需能量消耗、免维护、结构紧凑等诸多特点，在铁磁性工件的吸附应用方面有明显优势。

可用于搬运，定位夹具，吊重，自动化系统等，亦可与机器人集成。

The magnets are pneumatically controlled neodymium permanent magnets, which have excellent size to gripping capacity ratio and extremely low residual gripping force. The magnets do not change their magnetic state in case of loss of compressed air.

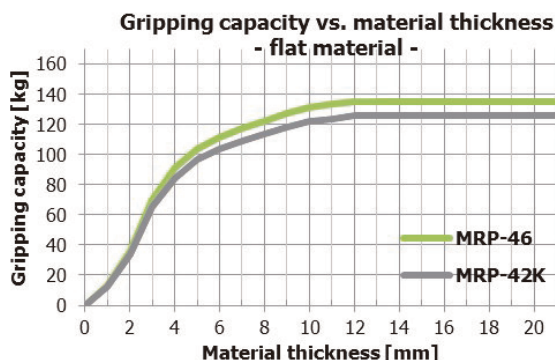
The compact size combined with high gripping force provides high versatility. MAP series magnets are maintenance free and have short cycle time, allowing high production speed and efficient automation. The magnets can be used in various applications: lifters, robot grippers, fixtures, production automation, etc.

数据表 Specification

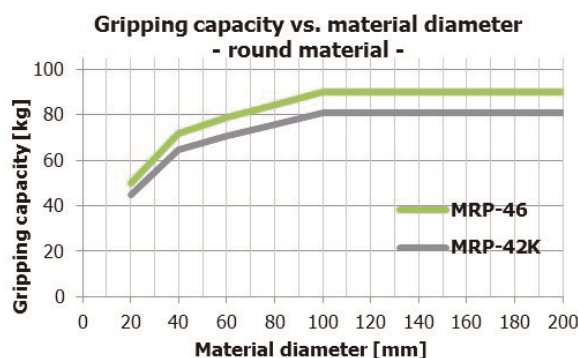
	是 Yes	否 No	定制 Customized
平面工件 For flat parts:	☒	☐	☐
圆形工件 For round parts:	☒	☐	☐
磁极延伸 Pole Extension:	☒	☐	☐
气动开关 Pneumatic Control:	☒	☐	☐
电动开关 Electrical Control:	☐	☒	☐
远程开关 Remote Control:	☐	☒	☐
全自动开关 Automatic Control:	☐	☒	☐
外形尺寸 Dimension:	80 x 55 x 82.5 mm (可提供产品详细尺寸图、3D图)		
气源接口 Pneumatic hose outer:	2 x 4 mm		
工作温度 Operation Temp.:	0 - 50°C		
气源压力 Air Pressure functional:	5 - 8 bar g		
最短开关时间 Minimum cycle time:	< 1s		
气源要求 Requirement for compressed air:	水气分离、5μm过滤器		
防护等级 IP Grade:	IP 67		

曲线图 Capacity Curve

吸力与材料厚度的关系



吸力与气隙的关系



永磁材料在高温环境中容易消磁；

吸力因工件厚度有所不同，材料增厚吸力相应增大，在达到峰值后不再变化；吸力因工件表面处理方式有所不同，电镀、喷漆均对产品吸力有影响；

MRP-46



自重	最大吸力
1.9 KG	138 KG

原理 Principle Description

基于**永磁铁**双稳态的特性，通过专利技术改变本体内永磁铁磁力线的分布，仅在需要的工作面释放磁感线，以便吸附铁磁性工件。
工作过程中无需能量消耗、免维护、结构紧凑等诸多特点，在铁磁性工件的吸附应用方面有明显优势。
可用于搬运，定位夹具，吊重，自动化系统等，亦可与机器人集成。

The magnets are pneumatically controlled neodymium permanent magnets, which have excellent size to gripping capacity ratio and extremely low residual gripping force.
The magnets do not change their magnetic state in case of loss of compressed air.

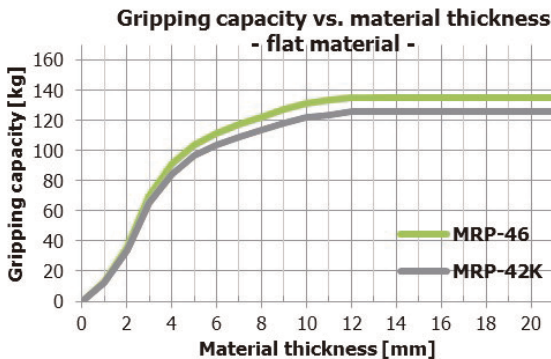
The compact size combined with high gripping force provides high versatility. MAP series magnets are maintenance free and have short cycle time, allowing high production speed and efficient automation. The magnets can be used in various applications: lifters, robot grippers, fixtures, production. automation, etc.

数据表 Specification

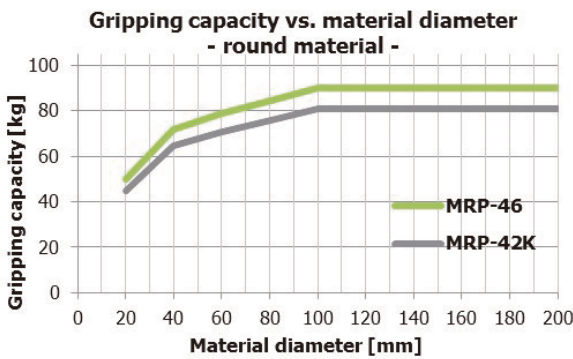
	是 Yes	否 No	定制 Customized
平面工件 For flat parts:	☒	☐	☐
圆形工件 For round parts:	☒	☐	☐
磁极延伸 Pole Extension:	☒	☐	☐
气动开关 Pneumatic Control:	☒	☐	☐
电动开关 Electrical Control:	☐	☒	☐
远程开关 Remote Control:	☐	☒	☐
全自动开关 Automatic Control:	☐	☒	☐
外形尺寸 Dimension:	80 x 55 x 82.5 mm (可提供产品详细尺寸图、3D图)		
气源接口 Pneumatic hose outer:	2 x 4 mm		
工作温度 Operation Temp.:	0 - 50℃		
气源压力 Air Pressure funtional:	5 - 8 bar g		
最短开关时间 Minimum cycle time:	< 1s		
气源要求 Requirement for compressed air:	水气分离、5μm过滤器		
防护等级 IP Grade:	IP 67		

曲线图 Capacity Curve

吸力与材料厚度的关系



吸力与气隙的关系



永磁材料在高温环境中容易消磁；
吸力因工件厚度有所不同，材料增厚吸力相应增大，在达到峰值后不再变化；吸力因工件表面处理方式有所不同，电镀、喷漆均对产品吸力有影响；

MRP-130F



自重	最大吸力
9.5 KG	390 KG

原理 Principle Description

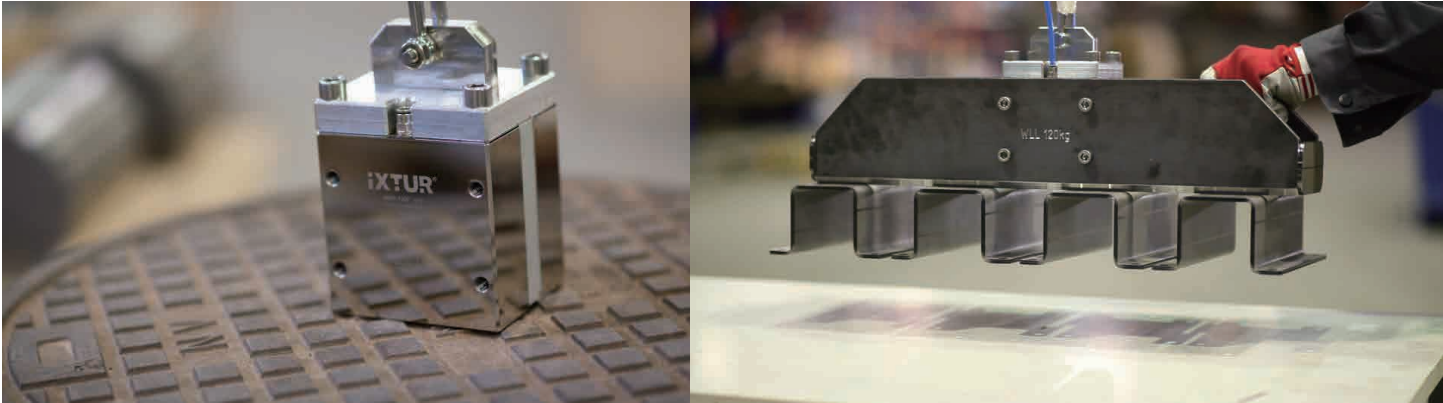
基于**永磁铁**双稳态的特性，通过专利技术改变本体内永磁铁磁力线的分布，仅在需要的工作面释放磁感线，以便吸附铁磁性工件。
工作过程中无需能量消耗、免维护、结构紧凑等诸多特点，在铁磁性工件的吸附应用方面有明显优势。
可用于搬运，定位夹具，吊重，自动化系统等，亦可与机器人集成。

The magnets are pneumatically controlled neodymium permanent magnets, which have excellent size to gripping capacity ratio and extremely low residual gripping force.
The magnets do not change their magnetic state in case of loss of compressed air.
The compact size combined with high gripping force provides high versatility. MAP series magnets are maintenance free and have short cycle time, allowing high production speed and efficient automation. The magnets can be used in various applications: lifters, robot grippers, fixtures, production. automation, etc.

数据表 Specification

	是 Yes	否 No	定制 Customized
平面工件 For flat parts:	☒	☐	☐
圆形工件 For round parts:	☒	☐	☐
磁极延伸 Pole Extension:	☒	☐	☐
气动开关 Pneumatic Control:	☒	☐	☐
电动开关 Electrical Control:	☐	☒	☐
远程开关 Remote Control:	☐	☒	☐
全自动开关 Automatic Control:	☐	☒	☐
外形尺寸 Dimension:	120 x 103 x 120 mm (可提供产品详细尺寸图、3D图)		
气源接口 Pneumatic hose outer:	2 x 6 mm		
工作温度 Operation Temp.:	0 - 50℃		
气源压力 Air Pressure funtional:	6 - 8 bar g		
最短开关时间 Minimum cycle time:	< 1s		
气源要求 Requirement for compressed air:	水气分离、5µm过滤器		
防护等级 IP Grade:	IP 67		

应用图 Applications



永磁材料在高温环境中容易消磁；
吸力因工件厚度有所不同，材料增厚吸力相应增大，在达到峰值后不再变化；吸力因工件表面处理方式有所不同，电镀、喷漆均对产品吸力有影响；

MRP-170



原理 Principle Description

基于永磁铁双稳态的特性，通过专利技术改变本体内永磁铁磁力线的分布，仅在需要的工作面释放磁感线，以便吸附铁磁性工件。

工作过程中无需能量消耗、免维护、结构紧凑等诸多特点，在铁磁性工件的吸附应用方面有明显优势。

可用于搬运，定位夹具，吊重，自动化系统等，亦可与机器人集成。

The magnets are pneumatically controlled neodymium permanent magnets, which have excellent size to gripping capacity ratio and extremely low residual gripping force. The magnets do not change their magnetic state in case of loss of compressed air.

The compact size combined with high gripping force provides high versatility. MAP series magnets are maintenance free and have short cycle time, allowing high production speed and efficient automation. The magnets can be used in various applications: lifters, robot grippers, fixtures, production automation, etc.

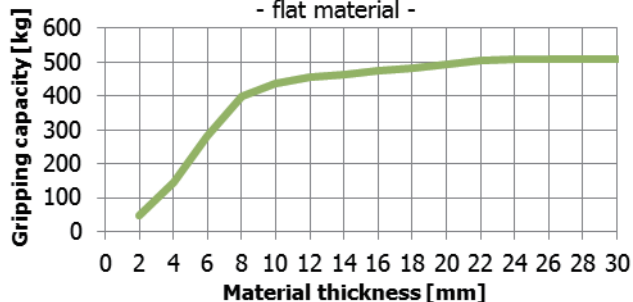
数据表 Specification

	是 Yes	否 No	定制 Customized
平面工件 For flat parts :	☒	☐	☐
圆形工件 For round parts :	☒	☐	☐
磁极延伸 Pole Extension :	☐	☒	☐
气动开关 Pneumatic Control :	☒	☐	☐
电动开关 Electrical Control :	☐	☒	☐
远程开关 Remote Control :	☐	☒	☐
全自动开关 Automatic Control :	☐	☒	☐
外形尺寸 Dimension :	120 x 103 x 140 mm (可提供产品详细尺寸图、3D图)		
气源接口 Pneumatic hose outer :	2 x 6 mm		
工作温度 Operation Temp. :	0 - 50		
气源压力 Air Pressure functional :	6 - 8 bar g		
最短开关时间 Minimum cycle time :	< 1s		
气源要求 Requirement for compressed air :	水气分离、5μm过滤器		
防护等级 IP Grade :	IP 67		

曲线图 Capacity Curve

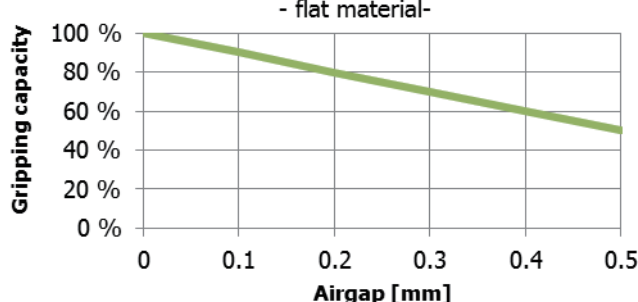
吸力与材料厚度的关系

Gripping capacity vs. material thickness - flat material -



吸力与气隙的关系

Gripping capacity vs. airgap - flat material -



永磁材料在高温环境中容易消磁；

吸力因工件厚度有所不同，材料增厚吸力相应增大，在达到峰值后不再变化；吸力因工件表面处理方式有所不同，电镀、喷漆均对产品吸力有影响；