



ART 22.22.EP.62

UCHWYT MAGNETYCZNY ELEKTROPERMANENTNY

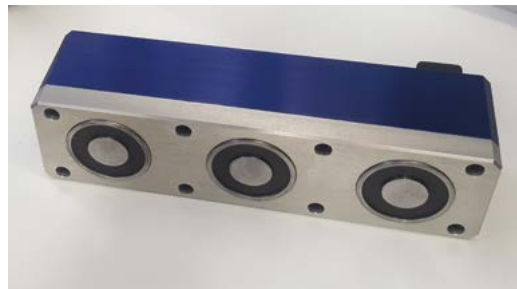
| Podnoszenie i transport ciężkich detali |
| Przeladunek |

Średnica
62 mm

Lekka konstrukcja doskonała
przy robotyzacji

Elektronika dla automatyzacji

Siła
200 daN





ART 20.20

Chwytek elektromagnetyczny typ VEM

| Podnoszenie i transport ciężkich detali |
| Przeladunek |



ART 20.20.63.SP.BC

Chwytek elektromagnetyczny typ SP-BC

**CHRONIONA POWIERZCHNIA
PODNOŚCĄCA**

| Podnoszenie i transport ciężkich detali |
| Przeladunek |



ART 20.20.63.SP.H

Chwytek elektromagnetyczny typ SP-H

**DO PODNOSZENIA
PRZEDMIOTÓW O KSZTAŁCIE
KULISTYM**

| Podnoszenie i transport ciężkich detali |
| Przeladunek |



ART 20.28.VEP.SQ

Uchwyt magnetyczny elektropermanenty okrągły typ VEP-SQ

| Podnoszenie i transport ciężkich detali |
| Przeladunek |
| Sprzęgła |



ART 20.21

Listwa elektromagnetyczna typ REM

| Podnoszenie i transport ciężkich detali |
| Przeladunek |



ART 20.21.SPE.BI

Listwa elektromagnetyczna

| Podnoszenie i transport ciężkich detali |
| Przeladunek |



ART 20.22

Uchwyt magnetyczny elektropermanenty typ VEP

| Podnoszenie i transport ciężkich detali |
| Przeladunek |
| Automatyka sterowania |
| Automatykacja |



ART 20.23

Listwa z magnesami trwałymi sterowana pneumatycznie

| Podnoszenie i transport ciężkich detali |
| Automatykacja |



ART 22.22

Uchwyt magnetyczny elektropermanenty typ VEP

| Podnoszenie i transport ciężkich detali |
| Przeladunek |



ART 20.17

Chwytek magnetyczny elektropermanenty z biegunami kwadratowymi typ PEP-SQ

| Podnoszenie i transport ciężkich detali |
| Przeladunek |



ART 20.06.ROB250

Chwytek elektropermanenty do robotyzacji

| Przeladunek |