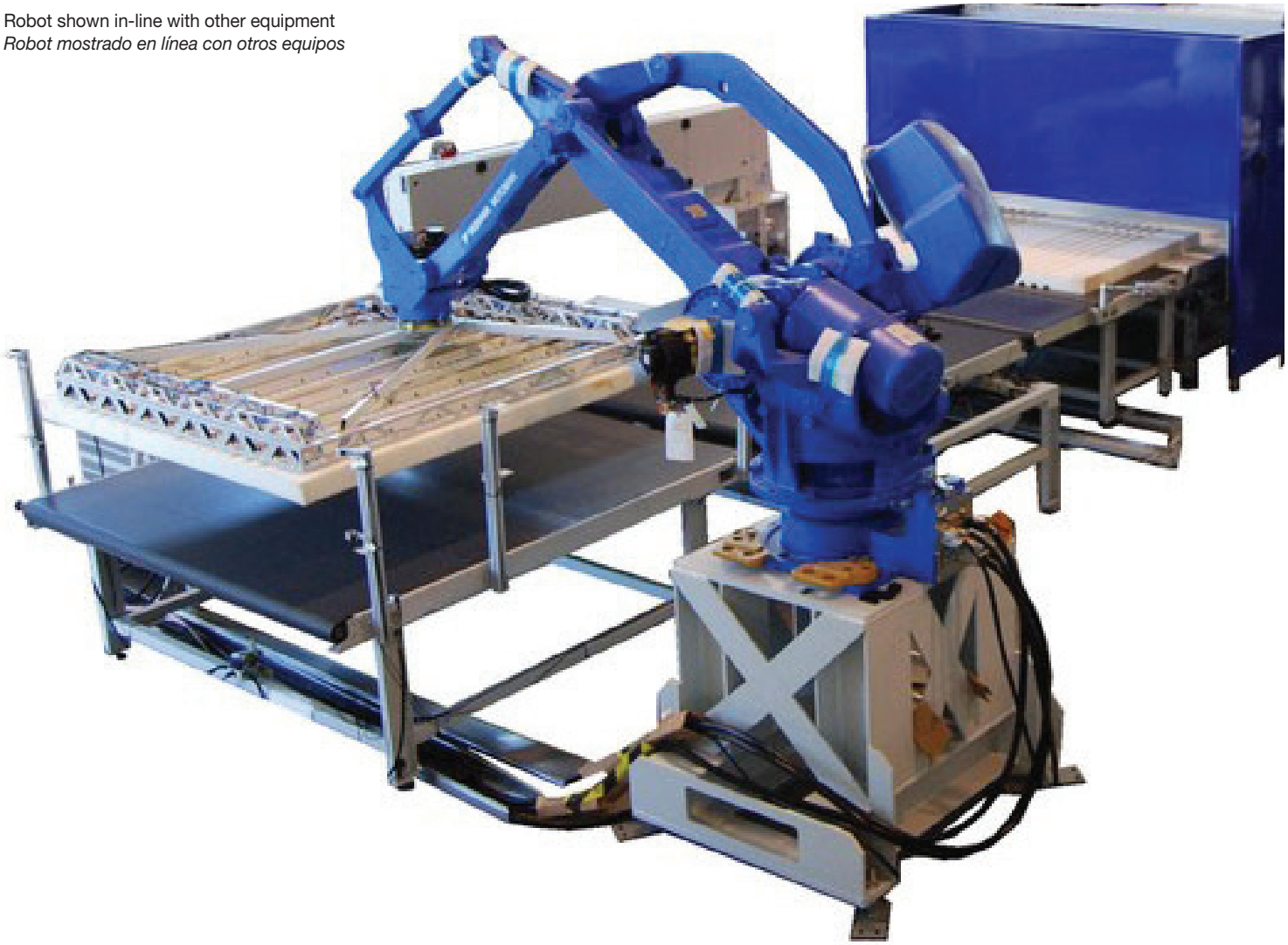
Material Handling - Stack - ROBOT

Manejo de Materiales - Prensa y Apila

Images may include options. *Las imágenes pueden incluir opciones.*

Robot shown in-line with other equipment
Robot mostrado en línea con otros equipos



1967-AX-ROBOT

Robot with Pick-up System

AX-Robot 4 Axis anthropomorphic robot for loading, unloading and stacking foam layers, springs, pocket coils and finished products.

- Labor reduction
- Precision foam alignment

Robot con Sistema de Recogida

Robot- AX, Robot Antropomórfico de 4 Ejes, Robot para Cargar, Descargar y Apilar capas de espuma, resortes, resortes embolsados y productos terminados.

- *Reducción de la mano de obra*
- *Alineación precisa de la espuma*

Technical Information

OPTIONS

- Needle lifting system with 2 adjustable levels to pick up thin or thick foam or multiple layers
- Magnetic system to pick up springs units
- **1967-SP** - Safety protection by photo-sensor
- **1967-WSA** - Working safety area
- **1967-NT** - Conveyor belt

MODELS

- **1967-AX-ROBOT** - Robot with Pick-up System

Información Técnica

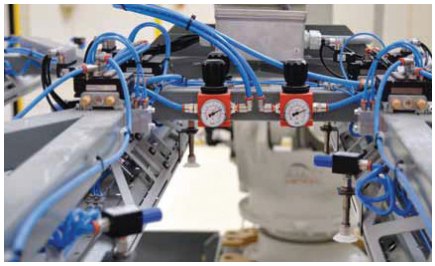
OPCIONES

- *Sistema de elevación de aguja con alturas ajustables para recoger espuma gruesa o delgada o capas múltiples*
- *Sistema magnético para recoger resortes*
- ***1967-SP** - Protección de seguridad por foto sensor*
- ***1967-WSA** - Area de Seguridad de trabajo*
- ***1967-NT** - Banda Transportadora*

MODELOS

- ***1967-AX-ROBOT** - Robot con Sistema de Recogida*



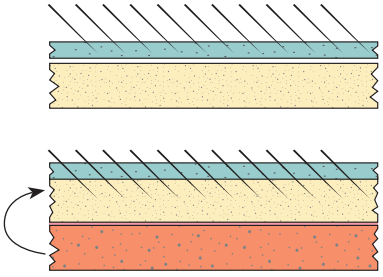


Needle System for foam
Sistema de Agujas para la Espuma.



Magnetic System for springs
Sistema Magnético para Resortes

Needle Positions / *Posición de agujas*



Glue / *Pegamento*

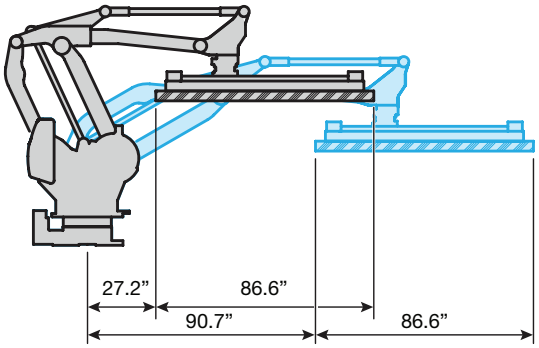
Needle position 1
Needle lifting system set for one thin layer from a stack

Posición de la Aguja 1
Sistema de Elevación de Aguja fijado para una fina capa de la pila.

Needle position 2
Needle lifting system set for multiple layers

Posición de la Aguja 2
Sistema de Elevación de Aguja fijado para múltiples capas.

Robot Reach / *Alcance del robot*



SPECIFICATIONS / *ESPECIFICACIONES*	Robot	Base	Gripper
Maxium Height (in) / *Altura Máxima (pulgadas)*	19.29		
Voltage (v/ph/hz) / *Voltaje (v/ph/hz)*	240-480-575V 3PH 50-60HZ		
Current (amps) / *Amperaje (amperios)*	24/12/10		
Power Rating (kVA)	9.5		
Motor type / *Amperaje (amperios)*	Brushless		
Air pressure (psi) / *Presión de aire (psi)*	87		
Air consumption (cfm) / *Consumo aire (cfm)*	3		
Weight (lbs) / *Peso de embarque (lbs)*	5070	2425	485

www.atlatt.com
More Info
Más Información

www.atlatt.com • sales@atlatt.com
+1 (770) 963-7369 • FAX +1 (770) 963-7641
362 Industrial Park Drive • Lawrenceville, GA 30046

PATENTS: Our equipment may be covered by one or more patents. Please go to the following web page for an up-to-date patent list: www.atlatt.com/patents © 2025 Atlanta Attachment Co. 19189021420

Atlanta Attachment Company
Sudden Service