H.SIGRIST & PARTNER AG

S&P

SICHER · PRÄZISER

DE **Robotik**

FR **Robotique**

EN **Robotics**

IT **Robotica**

Lauchefeld 31 ■ CH-9548 Matzingen ■ Tel. +41 52 369 30 00 ■ info@dosiersysteme.ch ■ www.dosiersysteme.ch

Legende / Légende / Legend / Legenda

Part No.	**Artikelnummer / Numéro d'article / Article number / Codice articolo**
Qty.	**Anzahl / Quantité / Quantity / Quantità**
Desc.	**Beschreibung / Description / Description / Descrizione**
Working area X / Y / Z	**Arbeitsfläche / Zone de travail / Working area / Area di lavoro**
Load capacity Y-axis / Z-axis	**Last Y-Achse / Z-Achse / Charge axe Y / axe Z / Load capacity Y-axis / Z-axis / Carico asse Y / asse Z**
Speed X/Y/Z (mm/sek)	**Geschwindigkeit X/Y/Z (mm/sek) / Vitesse X/Y/Z (mm/s) / Speed X/Y/Z (mm/sec) / Velocità X/Y/Z (mm/s)**
Repeat accuracy	**Wiederholungspräzision / Précision de répétition / Repeat accuracy / Precisione di ripetizione**
Resolution	**Auflösung / Résolution / Resolution / Risoluzione**
Storage capacity	**Speicherkapazität / Capacité mémoire / Storage capacity / Capacità di memoria**
Display	**Anzeige / Affiche / Display / Display**
Drive system / Stepper motor	**Antriebssystem / Schrittmotor / Système d'entraînement / Drive system / Stepper motor / Sistema di azionamento / Motore passo-passo**
Control system	**Steuerung / Commande / Control system / Controllo**
Interpolation, linear / circular	**Interpolation, linear / kreisförmig /Interpolation, linéaire / circulaire / Interpolation, linear / circular / Interpolazione, lineare / circolare**
Teaching method	**Lernmethode / Méthode d'apprentissage / Teaching method / Metodo di apprendimento**
Input/Output signals (I/O)	**Eingangs-/Ausgangssignale (I/O) / Signaux d'entrée/sortie (E/S) / Input/Output signals (I/O) / Segnali di ingresso/uscita (I/O)**
External interface	**Externe Schnittstelle / Interface externe / External interface / Interfaccia esterna**
Power supply	**Energieversorgung / Alimentation électrique / Power supply / Alimentazione elettrica**
Operating temperature	**Betriebstemperatur / Température de fonctionnement / Operating temperature / Temperatura di esercizio**
Relative humidity, without condensation	**Relative Luftfeuchtigkeit, ohne Kondensation / Humidité relative, sans condensation / Relative humidity, without condensation / Umidità relativa, senza condensa**
Dimensions (W × D × H)	**Abmessungen (B × T × H) / Dimensions (L × P × H) / Dimensions (W × D × H) / Dimensioni (L × P × A)**
Weight	**Gewicht / Poids / Weight / Peso**
Axis configuration	**Achsausführung / Exécution des axes / Axis configuration / Esecuzione assi**
Ball screw	**Kugelgewindespindel / Vis à billes / Ball screw / Vite a ricircolo di sfere**

Robotik / Robotique / Robotics / Robotica

Inhaltsverzeichnis / Table des matières / Contents / Indice

Tischroboter / Robot de table / Benchtop robot / Robot da tavolo 04

Beschreibung / Description / Description / Descrizione 05

Lieferumfang / Contenu de la livraison / Scope of delivery / Contenuto della fornitura 06

Technische Daten / Données techniques / Technical data / Dati tecnici 08

XYZ Portalroboter / Robot portique XYZ / XYZ portal robot / Robot portale XYZ 10

Montagesysteme / Systèmes de montage / Assembly systems / Sistemi di montaggio 12

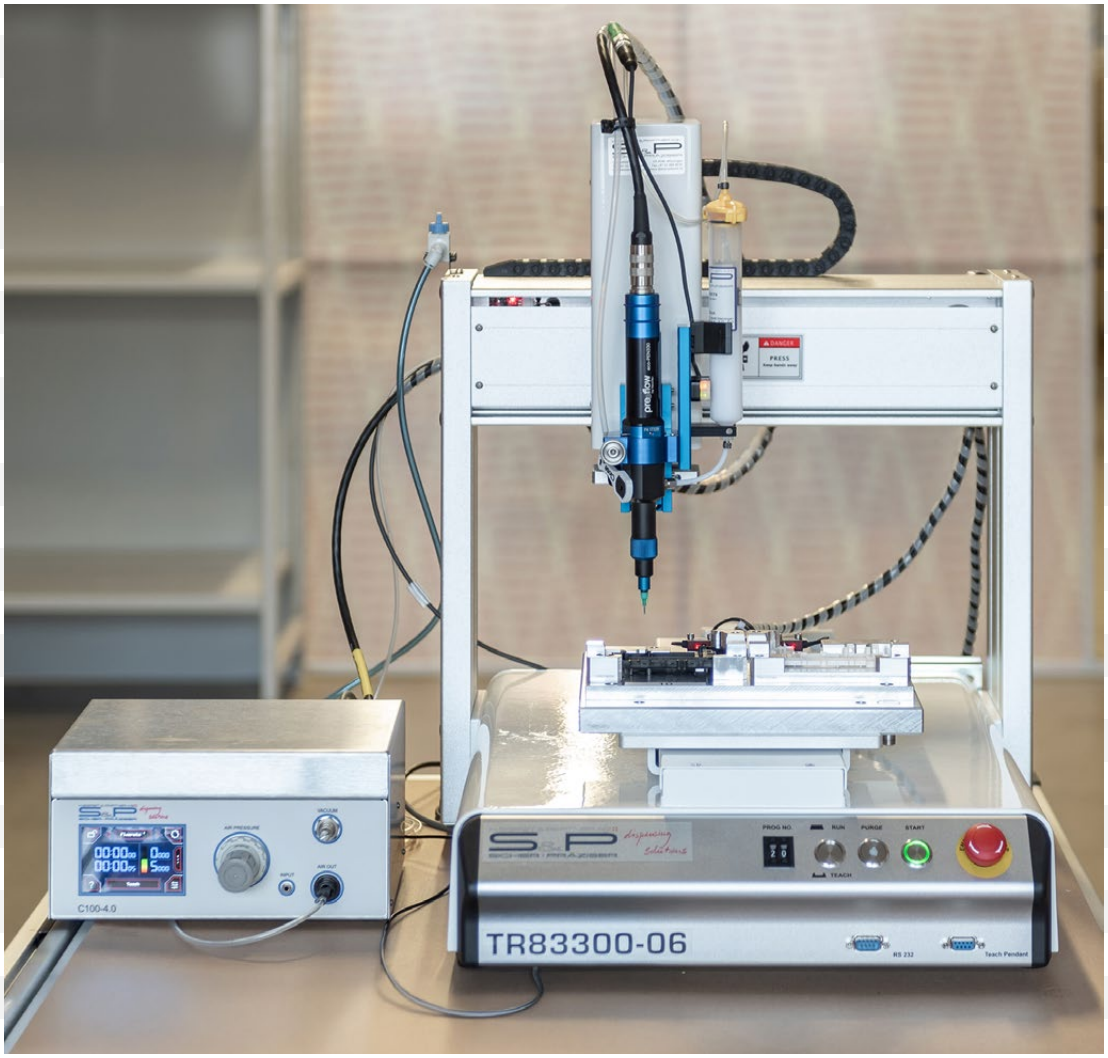
Schutzeinhausungen / Enceintes de protection /
Protective enclosures / Carter di protezione 13

Optional erhältliches Zubehör / Accessoires disponibles en option /
Optional accessories / Accessori disponibili come opzione 15

© Copyright 2018 – 2026

Tischroboter / Robot de table / Benchtop robot / Robot da tavolo

Aufbauvariante für den Maschinenbau / Variante de montage pour la construction mécanique / Design variant for mechanical engineering / Variante di costruzione per l'ingegneria meccanica



DE Die auf dem Bild dargestellte Anlage weist keine Schutzeinhausung auf, wodurch die vorgeschriebenen Sicherheitsanforderungen nicht erfüllt sind. Schutzeinhausungen finden Sie auf der Seite 13–14.

FR L'installation représentée sur l'image ne dispose pas de protection, ce qui signifie que les exigences de sécurité prescrites ne sont pas respectées. Vous trouverez des protections à la page 13–14.

EN The system shown in the image does not have a protective enclosure, which means that the required safety standards are not met. Protective enclosures can be found on page 13–14.

IT L'impianto mostrato nell'immagine non è dotato di una protezione, pertanto i requisiti di sicurezza prescritti non sono soddisfatti. Le protezioni sono disponibili a pagina 13–14.

© Copyright 2018 – 2026

Beschreibung / Description / Description / Descrizione

TR83200-06 XYZ / TR83300-06 XYZ / TR83400-06 XYZ / TR83500-06 XYZ

DE Die Tischroboter-Modelle TR83X00-06 werden mit einem Dosiersystem ausgestattet, das sowohl auf Ihre Anforderungen als auch auf das zu verarbeitende Medium abgestimmt ist. Sie verfügen über einen Verfahrbereich von 200 × 200 × 50 mm bis 500 × 500 × 100 mm. Für die Integration der Dosierkomponenten stehen passende Halterungen zur Verfügung. Der interne Speicher bietet Platz für 100 Programme mit bis zu 4000 Programmpunkten pro Speicherplatz. Die einfache Programmierung erfordert keine speziellen Vorkenntnisse und erfolgt über das mitgelieferte Teachpad oder die optional erhältliche Software.

FR Les modèles de robots de table TR83X00-06 sont équipés d'un système de dosage adapté à vos exigences ainsi qu'au produit à traiter. Ils offrent une plage de déplacement allant de 200 × 200 × 50 mm à 500 × 500 × 100 mm. Des supports adaptés sont disponibles pour l'intégration des composants de dosage. La mémoire interne permet de stocker jusqu'à 100 programmes, chacun contenant jusqu'à 4000 points de programme. La programmation est simple, ne nécessite aucune connaissance particulière et s'effectue via le Teachpad fourni ou le logiciel disponible en option.

EN The TR83X00-06 desktop robot models are equipped with a dispensing system tailored to your requirements and the medium to be processed. They offer a working range from 200 × 200 × 50 mm up to 500 × 500 × 100 mm. Suitable holders are available for the integration of the dispensing components. The internal memory allows storage of 100 programs, each with up to 4000 program points. Programming is easy, requires no special knowledge, and is carried out via the included teach pad or the optionally available software.

IT I modelli di robot da tavolo TR83X00-06 sono dotati di un sistema di dosaggio adattato sia alle vostre esigenze sia al materiale da lavorare. Offrono un'area di lavoro da 200 × 200 × 50 mm fino a 500 × 500 × 100 mm. Sono disponibili supporti adeguati per l'integrazione dei componenti di dosaggio. La memoria interna consente di memorizzare fino a 100 programmi, ciascuno con fino a 4000 punti di programma. La programmazione è semplice, non richiede conoscenze specifiche e avviene tramite il Teachpad fornito o il software disponibile come opzione.

© Copyright 2018 – 2026

Lieferumfang / Contenu de la livraison / Scope of delivery / Contenuto della fornitura

TR83200-06 XYZ / TR83300-06 XYZ / TR83400-06 XYZ / TR83500-06 XYZ

Part No.	Qty.	Desc.
_DL100048	1	DE Stückprüfung IEC EN 61010
		FR Certificat de conformité IEC EN 61010
		EN Piece test IEC EN 61010
		IT Collaudo del pezzo IEC EN 61010
BG3000845	1	DE Teachpad für TR Roboter ohne Anschlusskabel
		FR Teachpad pour robots TR sans câble de raccordement
		EN Teachpad for TR robots without connection cable
		IT Teachpad per robot TR senza cavo di collegamento
BG100043	1	DE Netzkabel 3 × 1 mm mit Stecker Typ 12
		FR Câble d'alimentation 3 x 1mm avec fiche type 12
		EN Power cable 3 x 1 mm with plug type 12
		IT Cavo di alimentazione 3 × 1 mm con spina tipo 12

Lauchefeld 31 ■ CH-9548 Matzingen ■ Tel. +41 52 369 30 00
© Copyright 2018 – 2026

Lieferumfang / Contenu de la livraison / Scope of delivery / Contenuto della fornitura

TR83200-06 XYZ / TR83300-06 XYZ / TR83400-06 XYZ / TR83500-06 XYZ

Part No.	Qty.	Desc.
EB3251011	**1**	**DE Überbrückungsstecker für externe Sicherheitseinrichtung**
		FR Connecteur de pontage pour dispositif de sécurité externe
		EN Bridging connector for external safety device
		IT Connettore di ponticellamento per dispositivo di sicurezza esterno
BG3000846	**1**	**DE Kabel Dosiergerät für TR Roboter**
		FR Câble pour doseur pour robot TR
		EN Cable for dispensing unit for TR robot
		IT Cavo per unità di dosaggio per robot TR

DE Bei Fragen zur Ausrüstung der Tischroboter, wie Externe Bedienbox, Nadelabgleich und weiterem anwendungsspezifischen Zubehör, beraten wir Sie gerne.

FR Pour toute question concernant l'équipement des robots de table, comme le boîtier de commande externe, le réglage des aiguilles ou d'autres accessoires spécifiques à l'application, nous nous tenons volontiers à votre disposition pour vous conseiller.

EN If you have any questions regarding the equipment of the desktop robots, such as an external control box, needle adjustment or other application-specific accessories, we will be happy to advise you.

IT Per qualsiasi domanda riguardante l'equipaggiamento dei robot da tavolo, come la scatola di comando esterna, la regolazione degli aghi o altri accessori specifici per l'applicazione, saremo lieti di fornirvi consulenza.

© Copyright 2018 – 2026

Technische Daten / Données techniques / Technical data / Dati tecnici

TR83200-06 XYZ / TR83300-06 XYZ / TR83400-06 XYZ / TR83500-06 XYZ

Desc.	TR83200-06	TR83300-06
Working area X / Y / Z:	**200 / 200 / 50 mm**	**300 / 300 / 100 mm**
Load capacity Y-axis / Z-axis:	**3 kg / 2 kg**	**6 kg / 3 kg**
Speed X/Y/Z (mm/s):	**300 / 200**	**600 / 320**
Repeat accuracy:	**+/- 0.01 mm per axis**	**+/- 0.01 mm per axis**
Resolution:	**0.001 mm per axis**	**0.001 mm per axis**
Storage capacity:	**4000 lines per program** **100 programs**	**4000 lines per program** **100 programs**
Display:	**Teachpad LCD**	**Teachpad LCD**
Drive system / Stepper motor:	**Micro stepping motor**	**Micro stepping motor**
Control system:	***PTP & CP**	***PTP & CP**
Interpolation, linear / circular:	**3 axes (3D)**	**3 axes (3D)**
Teaching method:	**Teachpad**	**Teachpad**
Input/Output signals (I/O):	**8 Inputs / 8 Outputs,** **128 virtual Modbus variables**	**8 Inputs / 8 Outputs,** **128 virtual Modbus variables**
External interface:	**RS232, EtherNet/IP, Modbus TCP**	**RS232, EtherNet/IP, Modbus TCP**
Power supply:	**AC 95–132V, 200W** **AC 180–250V, 200W**	**AC 95–132V, 300W** **AC 180–250V, 300W**
Operating temperature:	**0–40°C**	**0–40°C**
Relative humidity, without condensation:	**20–90%**	**20–90%**
Dimensions (W × D × H):	**350 × 330 × 490 mm**	**485 × 500 × 600 mm**
Weight:	**18 kg**	**32 kg**

Übersetzung siehe Legende Seite 2 / Traduction voir légende page 2 /

Translation see legend on page 2 / Traduzione vedi legenda a pagina 2

Lauchefeld 31 ■ CH-9548 Matzingen ■ Tel. +41 52 369 30 00

© Copyright 2018 – 2026

H.SIGRIST & PARTNER AG
S&P
SICHER · PRÄZISER

Technische Daten / Données techniques / Technical data / Dati tecnici

TR83200-06 XYZ / TR83300-06 XYZ / TR83400-06 XYZ / TR83500-06 XYZ

TR83400-06	TR83500-06
400 / 400 / 100 mm	500 / 500 / 100 mm
6 kg / 3 kg	10 kg / 5 kg
600 / 320	0,1–600 / 300
+/- 0.01 mm per axis	+/- 0.01 mm per axis
0.001 mm per axis	0.001 mm per axis
4000 lines per program 100 programs	4000 lines per program 100 programs
Teachpad LCD	Teachpad LCD
Micro stepping motor	Micro stepping motor
*PTP & CP	*PTP & CP
3 axes (3D)	3 axes (3D)
Teachpad	Teachpad
8 Inputs / 8 Outputs, 128 virtual Modbus variables	8 Inputs / 8 Outputs, 128 virtual Modbus variables
RS232, EtherNet/IP, Modbus TCP	RS232, EtherNet/IP, Modbus TCP
AC 95–132V, 300W AC 180–250V, 300W	AC 95–132V, 300W AC 180–250V, 300W
0–40°C	0–40°C
20–90%	20–90%
585 × 600 × 600 mm	685 × 700 × 600 mm
40 kg	45 kg

Special versions

DE Für höhere Werkstücke sind die Tischroboter auch mit verlängerten Seitenprofilen erhältlich.

FR Pour les pièces plus hautes, les robots de table sont également disponibles avec des profils latéraux rallongés.

EN For taller workpieces, the tabletop robots are also available with extended side profiles.

IT Per pezzi più alti, i robot da tavolo sono disponibili anche con profili laterali estesi.

* PTP (Point-to-Point) und CP (Continuous Movement)

Technische Änderungen vorbehalten / Sous réserve de modifications techniques /

Technical specifications subject to change without notice / Con riserva di modifiche tecniche

© Copyright 2018 – 2026

XYZ Portalroboter / Robot portique XYZ / XYZ portal robot / Robot portale XYZ

Beschreibung / Description / Description / Descrizione

DE Dieser Portalroboter ist ein 3-Achs-Dosierroboter für automatisierte Punkt-, Linien-, Kreis-, Bogen- und Flächendosierungen. Das System kann je nach Anwendung mit kundenspezifischen Dosierkomponenten ausgerüstet werden und ist auf Anfrage in verschiedenen Baugrössen und Arbeitsbereichen lieferbar.
Die Programmierung erfolgt direkt über das Teachpad. Nach dem Einlernen der Dosierpunkte kann der Roboter im RUN-Modus komfortabel über die Bedienelemente der Steuerung betrieben werden.

FR Ce robot portique est un robot de dosage à 3 axes conçu pour les applications automatisées de dosage par points, lignes, cercles, arcs et surfaces. Selon l'application, le système peut être équipé de composants de dosage spécifiques au client et peut être livré sur demande en différentes tailles et zones de travail.
La programmation s'effectue directement via le Teachpad. Après l'apprentissage des points de dosage, le robot peut être utilisé confortablement en mode RUN à l'aide des éléments de commande de l'unité de contrôle.

EN This portal robot is a 3-axis dispensing robot designed for automated dot, line, circle, arc and surface dispensing applications. Depending on the application, the system can be equipped with customer-specific dispensing components and is available on request in various sizes and working areas.
Programming is carried out directly via the Teachpad. Once the dispensing points have been taught, the robot can be conveniently operated in RUN mode using the controls on the control unit.

IT Questo robot a portale è un robot di dosaggio a 3 assi progettato per applicazioni automatizzate di dosaggio a punti, linee, cerchi, archi e superfici. A seconda dell'applicazione, il sistema può essere equipaggiato con componenti di dosaggio specifici per il cliente ed è disponibile su richiesta in diverse dimensioni e aree di lavoro.
La programmazione avviene direttamente tramite il Teachpad. Dopo l'apprendimento dei punti di dosaggio, il robot può essere utilizzato comodamente in modalità RUN tramite gli elementi di comando dell'unità di controllo.

Lauchefeld 31 ■ CH-9548 Matzingen ■ Tel. +41 52 369 30 00
© Copyright 2018 – 2026

H.SIGRIST & PARTNER AG
S&P
SICHER · PRÄZISER

XYZ Portalroboter / Robot portique XYZ / XYZ portal robot / Robot portale XYZ

Technische Daten / Données techniques / Technical data / Dati tecnici

Desc.	PR83662-06
Working area X / Y / Z:	**600 / 600 / 200 mm**
Load capacity Y-axis / Z-axis:	**10 kg (depending on the setup)**
Speed X/Y/Z (mm/s):	**XY 0.1-600 mm/s / Z 300 mm/s (depending on the setup)**
Repeat accuracy:	**+/- 0.01 mm per axis**
Resolution:	**0.001 mm per axis**
Storage capacity:	**4000 lines per program / 100 programs**
Control box:	**approx. 350 × 470 × 285 mm (separate control unit)**
Drive X / Y / Z:	**AC servo, 400 W each (Z-axis with brake)**
Control system:	**PTP & CP**
Interpolation, linear / circular:	**linear / circular, 3 axes**
Teaching method:	**Teachpad (Operation in RUN mode possible without Teachpad)**
Input/Output signals (I/O):	**8 Inputs / 8 Outputs, 128 virtual Modbus variables**
External interface:	**USB, RS232, I/O, Dispenser, Ext. Control, Modbus TCP**
Power supply:	**220 VAC**
Operating temperature:	**0–40°C**
Relative humidity, without condensation:	**20–90%**
Dimensions (W × D × H):	**approx. 1145 × 1010 × 614 mm**
Axis configuration	**Axis configuration: / Ball screw:**
Ball screw	**Ø 20 mm**

DE Hinweis: Werte zu Geschwindigkeit und Nutzlast sind abhängig von Spindelsteigung, Achskonfiguration, Dosierkopf, Vorrichtung und Sicherheitseinrichtung. Technische Änderungen vorbehalten.

FR Remarque : les valeurs de vitesse et de charge utile dépendent du pas de vis, de la configuration des axes, de la tête de dosage, du dispositif de fixation et de l'équipement de sécurité. Sous réserve de modifications techniques.

EN Note: Values for speed and payload depend on the spindle pitch, axis configuration, dispensing head, fixture and safety equipment. Subject to technical changes.

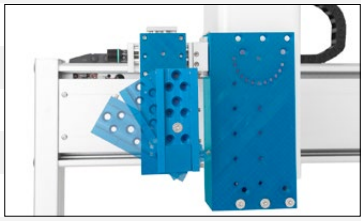
IT Nota: i valori relativi alla velocità e al carico utile dipendono dal passo della vite, dalla configurazione degli assi, dalla testa di dosaggio, dall'attrezzatura di fissaggio e dai dispositivi di sicurezza. Con riserva di modifiche tecniche.

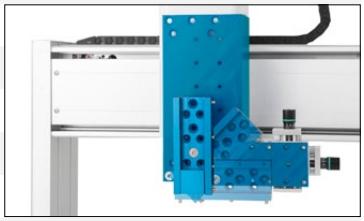
© Copyright 2018 – 2026

Montagesysteme / Systèmes de montage / Assembly systems / Sistemi di montaggio

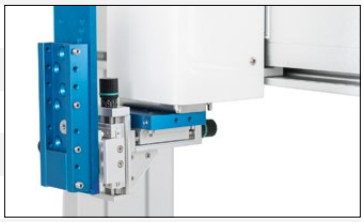
für TR83X00-06 / pour TR83X00-06/ for TR83X00-06 / per TR83X00-06

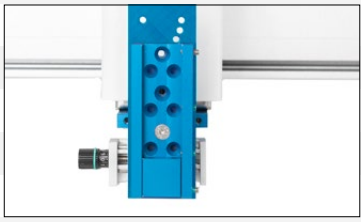
Part No.	Desc.
BG100139	**DE XYZ-Montageset, seitlich**
	FR Kit de montage XYZ, latéral
	EN XYZ mounting kit, side-mounted
	IT Kit di montaggio XYZ, laterale



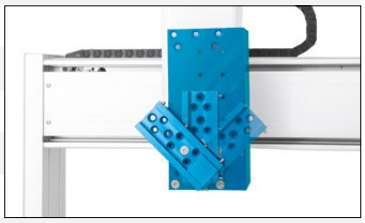


Part No.	Desc.
BG100142	**DE XYZ-Montageset, direkt**
	FR Kit de montage XYZ, direct
	EN XYZ mounting kit, direct-mounted
	IT Kit di montaggio XYZ, diretto





Part No.	Desc.
BG100144	**DE XYZ-Montageset, ohne XYZ-Support**
	FR Kit de montage XYZ, sans support XYZ
	EN XYZ mounting kit, without XYZ support
	IT Kit di montaggio XYZ, senza supporto XYZ



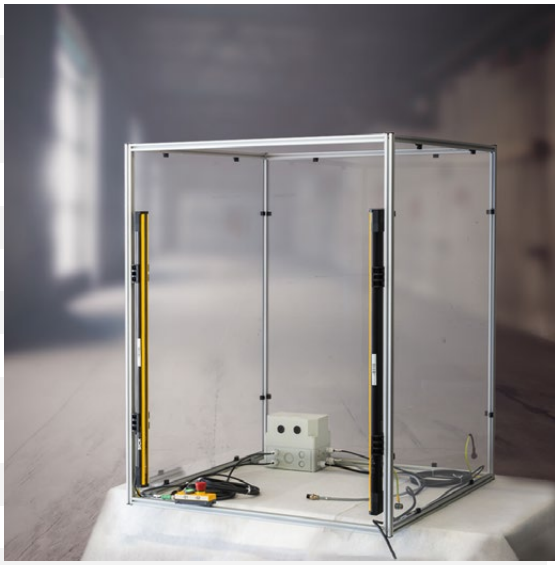
Lauchefeld 31 ■ CH-9548 Matzingen ■ Tel. +41 52 369 30 00

© Copyright 2018 – 2026

Schutzeinhausungen / Enceintes de protection / Protective enclosures / Cabina di protezione

für Arbeitsplätze / pour postes de travail / for workstations / per postazioni di lavoro

Part No.	Size (cm)
KA4100000	**80 × 80 × 100**
KA4100013	**90 × 90 × 100**



Beschreibung / Description / Description / Descrizione

DE Tischarbeitsplatz

- **Performance Level: PL c (ISO 13849-1)**
- **Mit elektrostatisch ableitenden Scheiben**
- **Oberseite ohne Deckel**
- **Inkl. externer Bedienbox: Start, Not-Halt**
- **Inkl. bestücktem Klemmkasten**
- **Muss mit dem Untergrund verschraubt werden!**

FR Poste de travail de table

- **Niveau de performance: PL c (ISO 13849-1)**
- **Avec vitres dissipant l'électricité statique**
- **Face supérieure sans couvercle**
- **Incl. boîtier de commande externe: démarrage, arrêt d'urgence**
- **Incl. boîte à bornes équipée**
- **Le boîtier doit être vissé sur le support**

EN Table workstation

- **Performance level: PL c (ISO 13849-1)**
- **With electrostatically dissipative panels**
- **Top without cover**
- **Incl. external control box: start, emergency stop**
- **Incl. equipped terminal box**
- **The enclosure must be fixed to the floor!**

IT Postazione di lavoro da tavolo

- **Livello di prestazione: PL c (ISO 13849-1)**
- **Con pannelli dissipativi elettrostatici**
- **Parte superiore aperta (senza coperchio)**
- **Incl. scatola di comando esterna: avvio, arresto di emergenza**
- **Incl. scatola morsettiera cablata**
- **Il telaio deve essere fissato al suolo!**

© Copyright 2018 – 2026

Schutzeinhausungen / Enceintes de protection / Protective enclosures / Cabina di protezione

für Arbeitsplätze / pour postes de travail / for workstations / per postazioni di lavoro

DE Maschinenzelle

Die Maschinenzelle kann je nach Bedarf mit verschiedenen Modulen ausgestattet werden, wie z. B. Robotern, Bearbeitungsstationen oder Messsystemen. Dies ermöglicht eine einfache Anpassung an veränderte Produktionsanforderungen.

FR Cellule machine

La cellule machine peut être équipée de différents modules selon les besoins, tels que des robots, des stations d'usinage ou des systèmes de mesure. Cela permet une adaptation simple aux exigences de production changeantes.

EN Machine cell

The machine cell can be equipped with various modules as required, such as robots, processing stations or measuring systems. This enables easy adaptation to changing production requirements.

IT Cella macchina

La cella macchina può essere equipaggiata con diversi moduli a seconda delle esigenze, come robot, stazioni di lavorazione o sistemi di misura. Ciò consente un facile adattamento ai requisiti di produzione in evoluzione.

Lauchefeld 31 ■ CH-9548 Matzingen ■ Tel. +41 52 369 30 00
© Copyright 2018 – 2026

Optional erhältliches Zubehör / Accessoires disponibles en option / Optional accessories / Accessori disponibili come opzione

Part No.	Desc.
BG3200002	**DE Kabelbuchse Fussschalter rund 3 pol.**
	FR Connecteur de câble pédale de pied ronde 3 pôles
	EN Cable socket foot pedal round 3 poles
	IT Presa rotonda a 3 poli per pedale di comando
BG3200024	**DE Kabelbuchse I/O Roboter rund 7 pol.**
	FR Connecteur de câble rond E/S robot 7 pôles
	EN Cable socket I/O robot round 7 poles
	IT Presa rotonda I/O robot a 7 poli
BG8200002	**DE Mechanischer Z-Abgleich**
	FR Interrupteur de précision en boîtier pour le réglage
	EN Precision switch in housing for mechanical Z-adjustment
	IT Interruttore di precisione in alloggiamento per regolazione Z meccanica
BG8200004	**DE TipFinder - Nadelabgleich für TR83X00-06**
	FR TipFinder - Ajustement de l'aiguille pour TR83X00-06
	EN TipFinder - Needle calibration for TR83X00-06
	IT TipFinder – Allineamento dell'ago per TR83X00-06
BG8000000	**DE TR Robot Editor für TR83X00-06**
	FR TR robot éditeur pour TR83X00-06
	EN TR Robot Editor for TR83X00-06
	IT Editor robot TR per TR83X00-06
EB9005066	**DE D-Sub Kabel konfektioniert, (25-pol, 3m)**
	FR Câble D-Sub assemblé, (25-pin, 3 m)
	EN Assembled D-Sub cable, (25-pin, 3 m)
	IT Cavo D-Sub confezionato (25 poli, 3 m)
ME8000003	**DE Montageset EDG50 für TR83X00-06**
	FR Kit de montage EDG50, TR83X00-06
	EN Mounting kit EDG50, TR83X00-06
	IT Kit di montaggio EDG50 per TR83X00-06

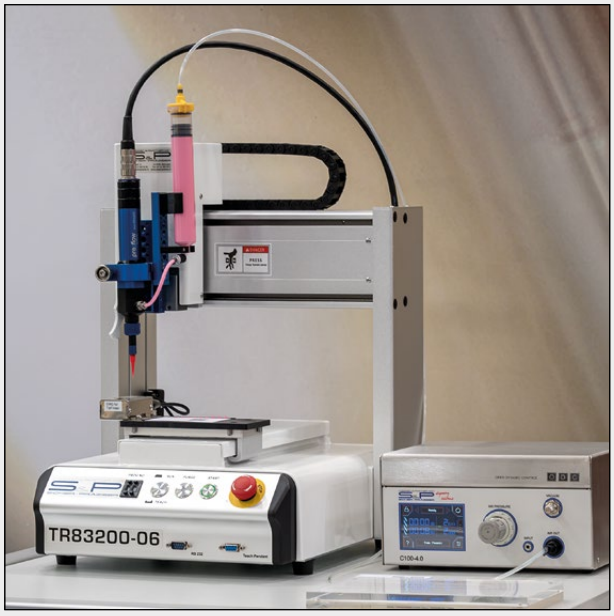
© Copyright 2018 – 2026

Notizen / Notes / Notes / Note

Lauchefeld 31 ■ CH-9548 Matzingen ■ Tel. +41 52 369 30 00
© Copyright 2018 – 2026

dispensing solutions

DE Weitere Produktkataloge finden Sie auf unserer Website zum Download
FR Vous trouverez d'autres catalogues de produits à télécharger sur notre site web
EN Further product catalogues are available for download on our website
IT Potete trovare altri cataloghi di prodotti da scaricare sul nostro sito web



H. Sigrist & Partner AG
Lauchefeld 31 | CH-9548 Matzingen
Tel: +41 52 369 30 00 | info@dosiersysteme.ch
www.dosiersysteme.ch