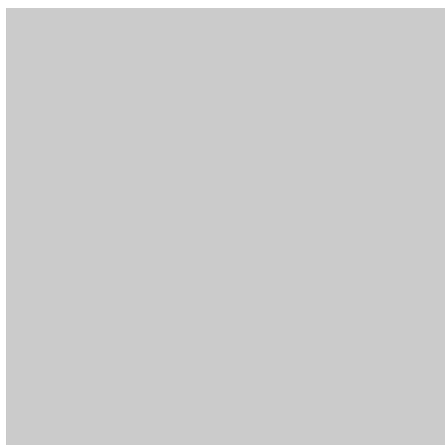


Roboty i osie



[Oś X serwonapęd pistoletu](#)

indywidualny napęd dla każdego z pistoletów



[Manipulatory pionowe](#)

Automatyzacja w osi pionowej



[Oś pozioma X manipulatora](#)

Automatyzacja w osi poziomej