# PRESSEMITTEILUNG

HALTER-Beladerobotermodelle auf der AMB

Hoevelaken, 11. Juni. **Nach der EMO in Hannover und der METAV in Düsseldorf wird HALTER CNC Automation vom 18. bis 22. September 2018 erneut mit einem Stand auf der wichtigen deutschen Fachmesse AMB in Stuttgart vertreten sein.**

HALTER CNC Automation produziert den HALTER LoadAssistant, ein Beladerobotersystem für CNC-Maschinen in verschiedenen Ausführungen. Das Robotersystem eignet sich perfekt für das automatische Beladen von kleinen bis mittelgroßen Serien und ist so einfach zu bedienen, dass keinerlei Roboterkenntnisse erforderlich sind.

HALTER CNC Automation hat sich innerhalb der letzten Jahre eine starke Marktposition in Europa und hier vor allem in Deutschland erworben. Dank eines gut ausgebauten Händlernetzes und eigener HALTER Technology Centers in Issum (NRW) und Stuttgart entscheidet man sich in Deutschland immer häufiger für den HALTER-Beladeroboter als Standardlösung zum Beladen von CNC-Maschinen. Nicht nur viele kleine und mittlere Unternehmen bestellen den HALTER LoadAssistant, er wird auch zunehmend von Branchenführern der deutschen Unternehmenslandschaft nachbestellt. Deshalb verdoppelte HALTER auch erst vor kurzem seine Produktionskapazität am Fastems-Standort in Issum (D), wo sämtliche HALTER-Modelle hergestellt werden.

Auf der AMB werden zwei Modelle des HALTER LoadAssistants vorgeführt und Interessenten haben die Gelegenheit, sich von technischen Fachleuten über die Möglichkeiten einer Anwendung im eigenen CNC-Maschinenpark beraten zu lassen.

HALTER CNC Automation auf der AMB:

Stand: Halle 6, D91

**Weitere Informationen:**

HALTER CNC Automation

Frans Fontein,  
Tel.: 0031-88 015 74 20  
www.haltercncautomation.com

**Bildunterschriften:**

Halter\_Open\_House\_01.jpg:

Während der Open House u.a. „live“ zu erleben: der HALTER LoadAssistant S-230.

Halter\_Open\_House\_02.jpg:

Besucher der Hausmesse erhalten am 29. und 30. Mai Einblicke in die Produktion der universellen Automationslösung von HALTER CNC Automation.