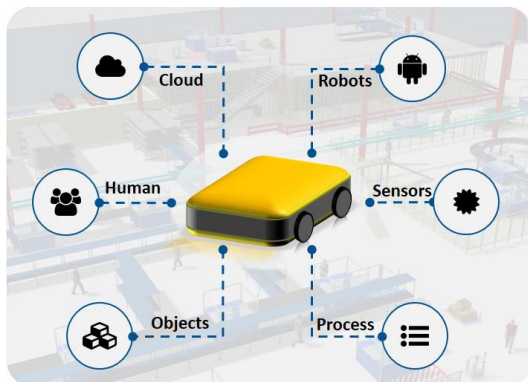




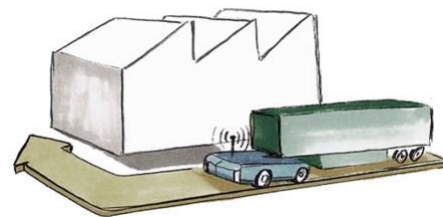
Ausgabe 2018

Forschung



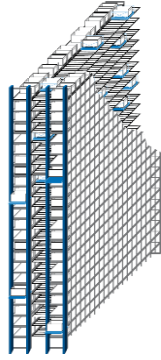
Semantische Wahrnehmung für autonome Transportsysteme

Autonome Transportsysteme finden immer mehr Anwendung in intralogistischen Prozessketten. Umso komplexer diese Prozesse jedoch werden, umso größer wird das Bedürfnis einer intelligenten Wahrnehmung dieser Robotersysteme. Das Ziel des Forschungsprojektes ist es, diese Forschungslücke durch Entwicklung eines generischen Wahrnehmungsmodells basierend auf einer umgebungsspezifischen Semantik und maschinellem Lernen zu schließen.



Autonome Transportsysteme auf dem Werksgelände

Ziel des Forschungsprojektes ist die Entwicklung einer Methode für die Implementierung autonomer Transportsysteme auf dem Werksgelände. Dazu wird ein Bewertungsmodell sowie ein Anforderungsprofil für autonome Transportsysteme im Outdoorbereich erarbeitet. Dadurch können Transporte innerhalb der Intralogistik effizienter und flexibler gestaltet werden. [mehr](#)



Projektstart OptiMUSS: Leistungsschub für Shuttle-Systeme

Ziel des Forschungsprojekts ist die Entwicklung von Betriebsstrategien, um Multi-Server-Shuttle-Systeme robust und effizient betreiben zu können. Im Zuge dessen wird ein parametrierbares Simulationswerkzeug entworfen, in welches die Strategien eingebunden werden können. Dies ermöglicht eine anschließende Analyse und Bewertung von unterschiedlichen Konfigurationen jener leistungsstärksten Ausprägung von Shuttle-Systemen. [mehr](#)



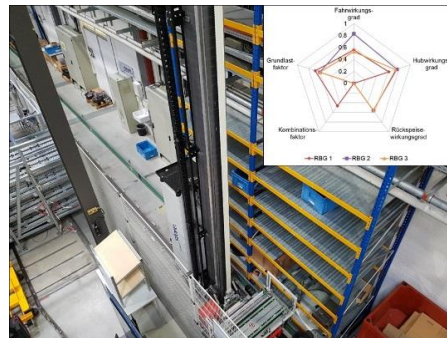
Kostenoptimaler Ersatzteilbestand und effiziente Verteilung im Kooperationsnetzwerk

Ziel des gestarteten Projekts ETKoop ist eine Kostenreduktion im Ersatzteilmanagement durch kooperatives Bestandspooling von Ersatzteilen. Derzeit werden Verfahren zur Ermittlung der optimalen Ersatzteilbestandshöhe und zur effizienten Ersatzteilverteilung im Kooperationsnetzwerk identifiziert und bewertet. [mehr](#)



FlexiBeam - Aufbau des generischen Simulationsmodells

Nachdem im ersten Projektjahr der Fokus auf die Analyse der Anforderungen sowie die Definition der Freiheitsgrade lag, beginnt nun der sukzessive Aufbau des Simulationsmodells. Aktuell besteht die Möglichkeit, über die Eingabe bestimmter Parameter unterschiedliche Layoutvarianten zu generieren und diese anschließend simulativ zu untersuchen.

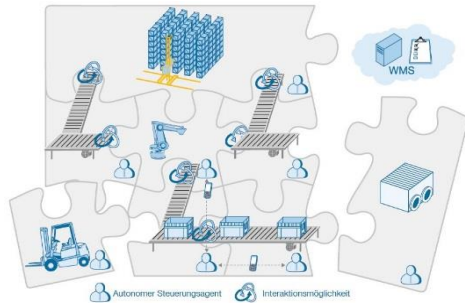


Neue Impulse für energieeffiziente Intralogistik

Das Forschungsprojekt "Entwicklung einer Bewertungsmethodik für die Energieeffizienz von Regalbediengeräten" ist Ende August erfolgreich abgeschlossen worden. Die Bewertungsmethodik ermöglicht Herstellern die Energieeffizienz ihrer Geräte transparent auszuweisen. Für Betreiber stellt sie ein Werkzeug dar, mit dessen Hilfe mögliche Verbesserungsmaßnahmen identifiziert, umgesetzt und evaluiert werden können.

Im weiteren Projektverlauf werden reale Auftragsdaten genutzt, um die einzelnen Modelle weiter zu validieren. [mehr](#)

Der Abschlussbericht des Projekts erscheint Ende des Jahres. [mehr](#)



Projektabschluss: Autonome Fördertechnikmodule

Das Forschungsprojekt „iSiKon“ beschäftigte sich mit der Flexibilisierung von automatischen Materialflusssystemen. Zu diesem Zweck wurden autonome Fördertechnikmodule mit einer eigenen Steuerung konzipiert. Die Module sind somit in der Lage sich selbstständig zu konfigurieren und den Materialfluss zu koordinieren. [mehr](#)

Abschluss Projekt PräVISION

Im Projekt PräVISION wurde ein Assistenzsystem für Gabelstaplerfahrer, welches mittels einer Time-of-Flight-Kamera Kollisionen vorhersagen kann, entwickelt. Die Nutzung aktueller Technologien aus dem Bereich Computer Vision ermöglichte eine objekt- und bewegungsabhängige Kollisionswarnung. [mehr](#)

Copyright © 2018

Impressum:

Anschrift

Technische Universität München
Arcisstraße 21
80333 München
Telefon: +4989289-01

Vertretungsberechtigt

Die Technische Universität München ist eine Körperschaft des Öffentlichen Rechts. Sie wird gesetzlich vertreten durch den Präsidenten, Prof. Dr. Dr. h.c. mult. Wolfgang A. Herrmann.

Zuständige Aufsichtsbehörde

Bayerisches Staatsministerium für Wissenschaft und Kunst

Umsatzsteueridentifikationsnummer

DE811193231

Inhaltlich verantwortlich

Prof. Dr.-Ing. Johannes Fottner
Technische Universität München
Lehrstuhl für Fördertechnik Materialfluss Logistik
Boltzmannstr. 15
85748 Garching
Tel. +49.89.289.15921
Fax. +49.89.289.15922
kontakt@logistikinnovationszentrum.de
www.logistikinnovationszentrum.de

Datenschutz:

Newsletter abbestellen:

Wenn Sie keinen weiteren Newsletter des Logistik-Innovations-Zentrums erhalten möchten, dann können Sie Ihre Zustimmung zur Kontaktaufnahme jederzeit widerrufen.

Entweder antworten Sie dazu auf diese E-Mail im Betreff mit „Abbestellen“ oder schreiben an kontakt@logistikinnovationszentrum.de.

Gerne geben wir Ihnen auch Auskunft über Ihre gespeicherten Daten bzw. löschen diese auf Ihren Wunsch hin. Dazu wenden Sie sich bitte an kontakt@logistikinnovationszentrum.de.

Weitere Informationen zum [Datenschutz](#).

