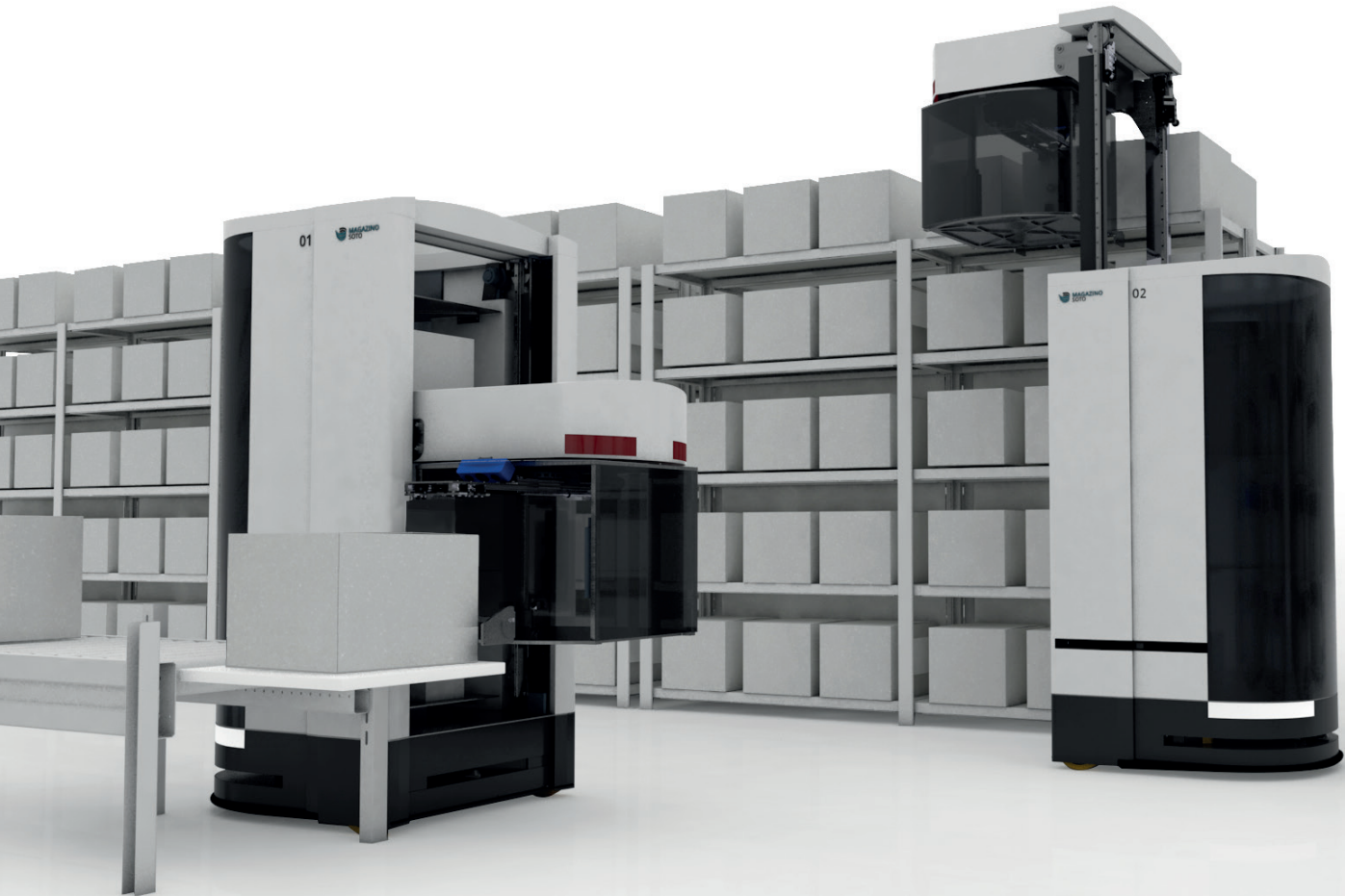
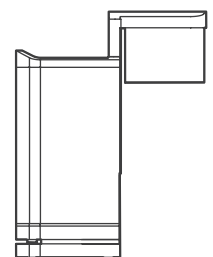


MAGAZINO SOTO Karton



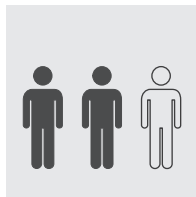
Supply-by-Robot für die Fashionlogistik

Automatisierte Nachschubversorgung von Kartons

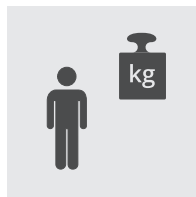


Die Herausforderung

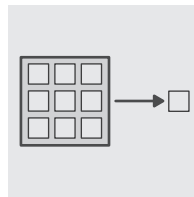
Bislang ist kein automatisierter, stückgenauer Zugriff auf einzelne Kartons in Warenlagern möglich



Fachkräftemangel



Nicht ergonomische Arbeiten



Kleinere Losgrößen



Extreme Bestellspitzen

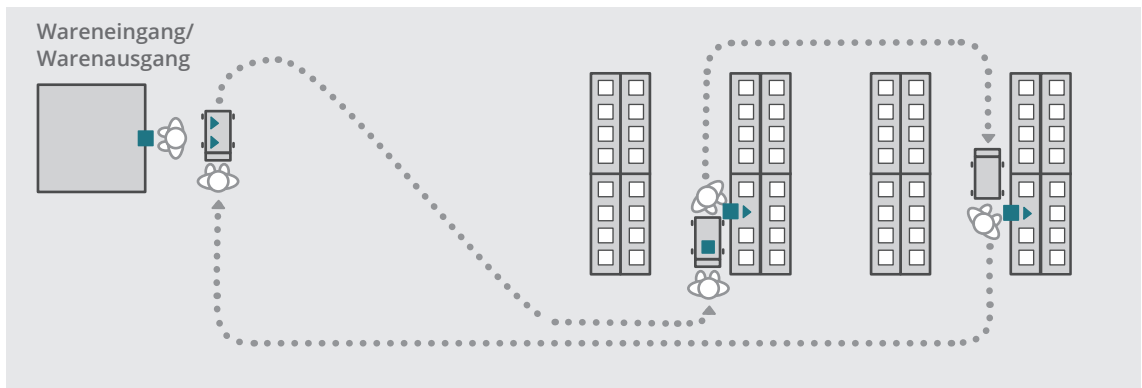


Kurze Vertragslaufzeiten

Zum jetzigen Zeitpunkt kommen in Warenlagern vor allem konventionelle Lagersysteme zum Einsatz. Der stückgenaue Zugriff auf einzelne Produkte erfolgt dabei immer durch den Mensch.

Bisheriger Lösungsansatz

Manueller Prozess



Nachteile

- Manuelle Arbeit

- Hohe Lohnkosten

- Nicht ergonomische Arbeit

Unser Lösungsansatz

SOTO Karton - Automatisierte Nachschubversorgung von Kartons

SOTO navigiert selbstständig zu einer Übergabestation („Bahnhof“) lokalisiert, identifiziert und greift den gewünschten, einzelnen Karton und lagert ihn in seinem integrierten Ablageregal zwischen. Anschließend bringt er die gepickten Objekte zum Zielort und legt sie dort millimetergenau ab.



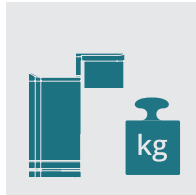
Effizient und skalierbar

Nachschubversorgung flexibel mit Robotern automatisieren

Während Kommissionierer die Kundenaufträge zusammenstellen, muss stetig der Bestand an Artikeln gewährleistet werden. SOTO kann den Schritt des Einsortierens von gefüllten Kartons in das Fachbodenregal übernehmen. Dabei kann die Einlagerung entweder vor Schichtbeginn über Nacht oder parallel zu der laufenden Kommissionierung erfolgen. Als weiteres Einsatzgebiet bietet sich die Verdichtung der Bestände an. SOTO kann im laufenden Betrieb die bestehenden Kartons für eine optimale Lagerauslastung umlagern.



Reduzierte Lohn- und Prozesskosten



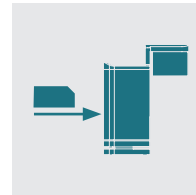
Unterstützung von nicht ergonomischen Aufgaben



Einfache Integration in das bestehende Lager



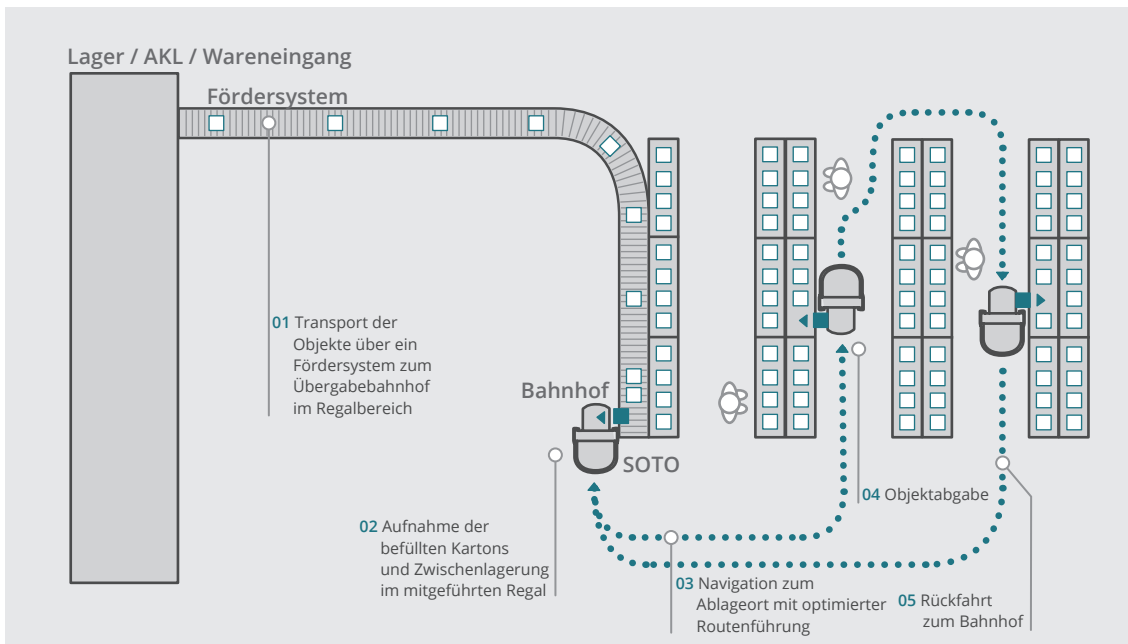
Einsatz parallel zum Menschen



Flexibilität im Greifprozess

Prozess mit SOTO

Beispielhafte Darstellung eines typischen Anwendungsfalles



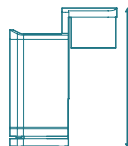
Spezifikationen

Technische Details



Handhabbare Objekte

Min. Maße Objekt (L x B)	380 mm x 190 mm
Max. Maße Objekt (L x B)	600 mm x 400 mm
Min. Höhe des Objekts	130 mm
Max. Höhe des Objekts	400 mm
Max. Gewicht Objekt	15 kg



Roboter-Aktionsbereich

Max. Greifhöhe über Boden	2.500 mm
Min. Greifhöhe über Boden	50 mm
Füllgrad pro Roboter	4-18 Kartons

