

Hörmann Intralogistics übernimmt mit Automatisierungskonzept Pionierrolle

03.04.2025 von Redaktion F+H #Hörmann Intralogistics



teilen

teilen

E-Mail

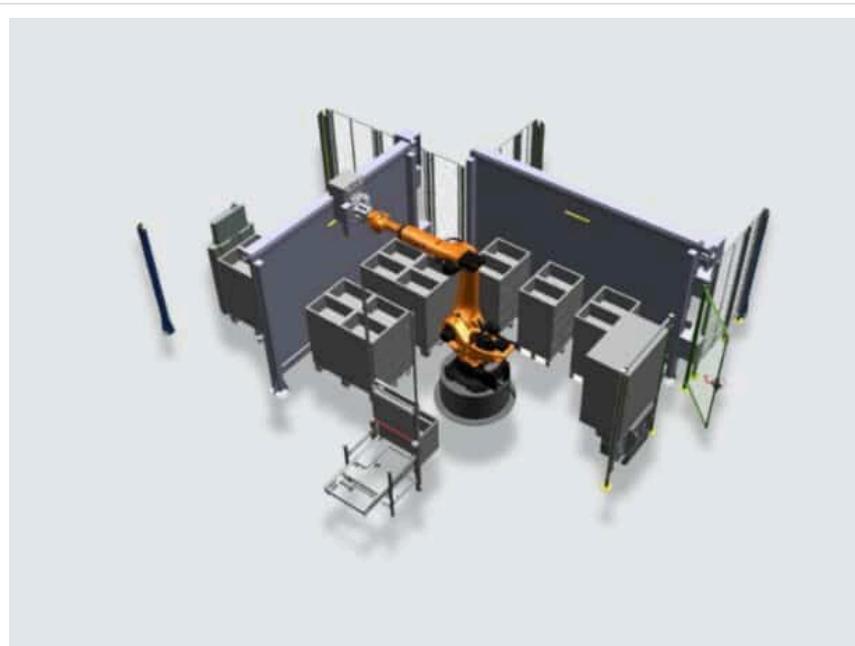
teilen

teilen

Das Unternehmen Hörmann Intralogistics aus München hat von der Siemens AG in Rastatt den Auftrag zur Realisierung eines AutoStore-Systems mit integrierter Roboterzelle erhalten. Diese Kombination ermöglicht den automatisierten Wareneingang von Kleinladungsträgern in das Lager- und Bereitstellungssystem.

Eckdaten des Projekts

Zur vollständigen Automatisierung des Wareneingangs wird eine Roboteranlage mit „Bin-in-Bin“- und „Bin-out-Bin“-Technik eingesetzt. Ein Kuka-Roboter, ausgestattet mit einem speziellen Greifer und integrierter Vision-Technik, übernimmt die Ein- und Auslagerung am Conveyor-Port (eine Schnittstelle, die das AutoStore-System in andere Materialflusssysteme integriert).



Pickroboterzelle mit FTF-Andienung

Die Roboteranlage übernimmt befüllte Behälter von Paletten oder Trolleys, die mithilfe von fahrerlosen Transportfahrzeugen (bereitgestellt von Siemens) automatisch in Bahnhöfe eingebracht wurden. Barcodeleser und Gewichtsüberwachung prüfen, ob die Behälter einlagerungsfähig sind. Sollte das nicht der Fall sein, werden die Behälter über einen entsprechenden Arbeitsplatz ausgeschleust. Zur Absicherung des Zugangs dienen zwei Schleusen mit Lichtgittern, Radarsensoren und Rolltoren. Die Steuerung der Anlage sowie die Synchronisation der Prozesse mit SAP EWM stellen einen nahtlosen Ablauf sicher.

Grundlage zukunftsorientierter Materialflusstategie

Jonas Wilhelm, Projektleiter Logistik bei Siemens, über das Vorhaben: „Mit der Kombilösung schaffen wir eine durchgängige Automatisierung in unserer Lagerlogistik, die nicht nur Prozesse beschleunigt, sondern auch die Grundlage für eine zukunftsorientierte Materialflusstategie legt.“

„Die Kombination von AutoStore mit einer Roboterzelle für den automatisierten Wareneingang ist für uns eine spannende Aufgabe“, ergänzt Sebastian Behrens, Projektleiter für New Technologies bei Hörmann Intralogistics.

„Herausfordernd waren das KLT-Greifkonzept sowie die Integration des Roboters in das Gesamtsystem. Wir freuen uns, das Konzept gemeinsam mit dem Siemens-Projektteam realisieren und für noch effizientere Prozesse sorgen zu dürfen.“

Die Realisierungsphase hat Anfang des Jahres begonnen, und die Fertigstellung ist für August 2025 geplant.

Fakten der „Bin-in-Bin“- und „Bin-out-Bin“-Roboterzelle	
--	--

Text/Fotos: Winfried Bauer/Hörmann Intralogistics