



A 3D perspective rendering of a mobile robot system within a simulated warehouse environment. The environment is a rectangular area with a white floor and grey walls. A large orange robotic arm is mounted on a black mobile base in the center. Surrounding the robot are numerous colorful blocks (red, blue, green, yellow, purple, orange) stacked on small wheeled platforms. Dashed lines on the floor indicate movement paths or zones. In the bottom left corner, a black forklift-like vehicle is visible. The entire scene is enclosed within a grey safety fence with yellow vertical posts.

# CARRY STAR - EVOLUTION IN DER MOBILEN ROBOTIK

Dominik Jäkle

11. Oktober 2018

## CarryStar: Die Evolution in der mobilen Robotik



### Kurzvita

- Dominik Jäkle hat ein Maschinenbau Studium absolviert und ein MBA in European Management. Bei der Fa. Eisenmann startete er als Sales Engineer.
- Nach 3 Jahren übernahm er die Position als Sales Manager und baute den Geschäftsbereich für Eisenmann innerhalb von 2 Jahren in China auf. Anschließend war er 2 Jahre Leiter Projekt- und Sitemanagement.
- In 2017 wechselte er als Teamleiter Business Development zu Swisslog. Er übernahm in 2018 die Leitung des Competence Center Mobile Solution.

## Dominik Jäkle – Head of Competence Center of Mobile Solutions Swisslog

## Robotik in der Intralogistik

Roboterpalettierung



Fahrerlose Transportsysteme



Mixed Case Palettierung mit Fördertechnik

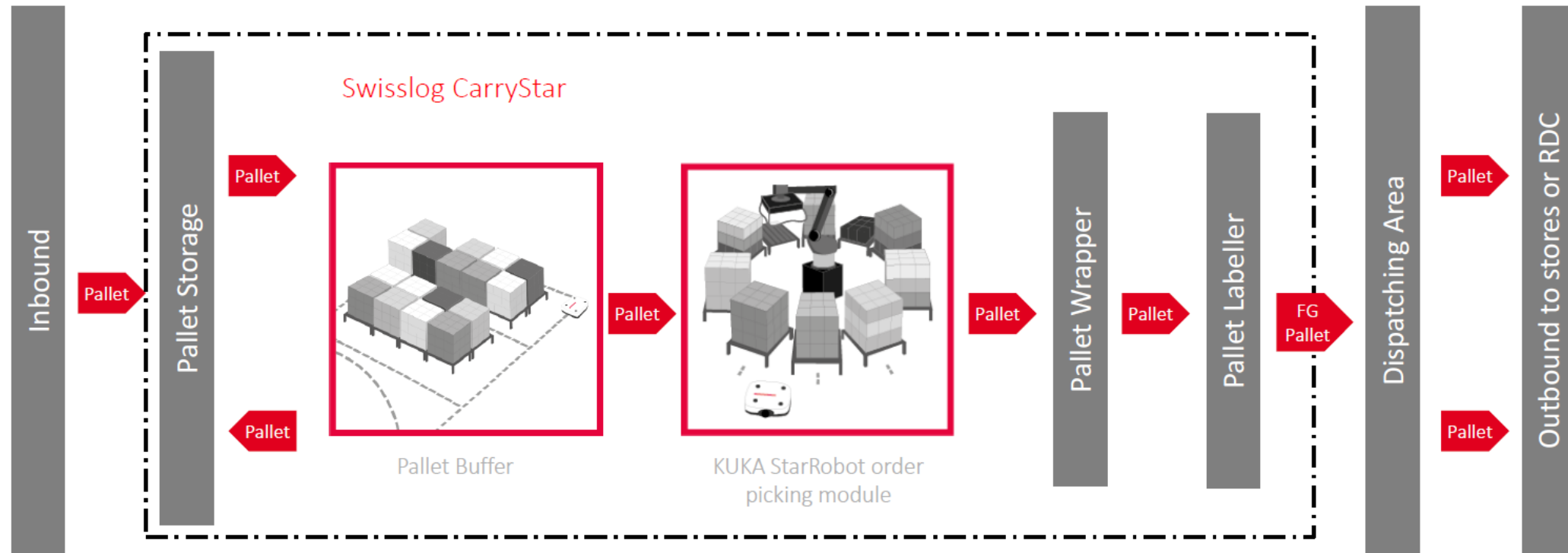


## Herausforderungen

- Lagendepalettierung
- Lagenpalettierung
- Batchpicking
- Single order picking
- Negative Picking
- Multi Layer picking



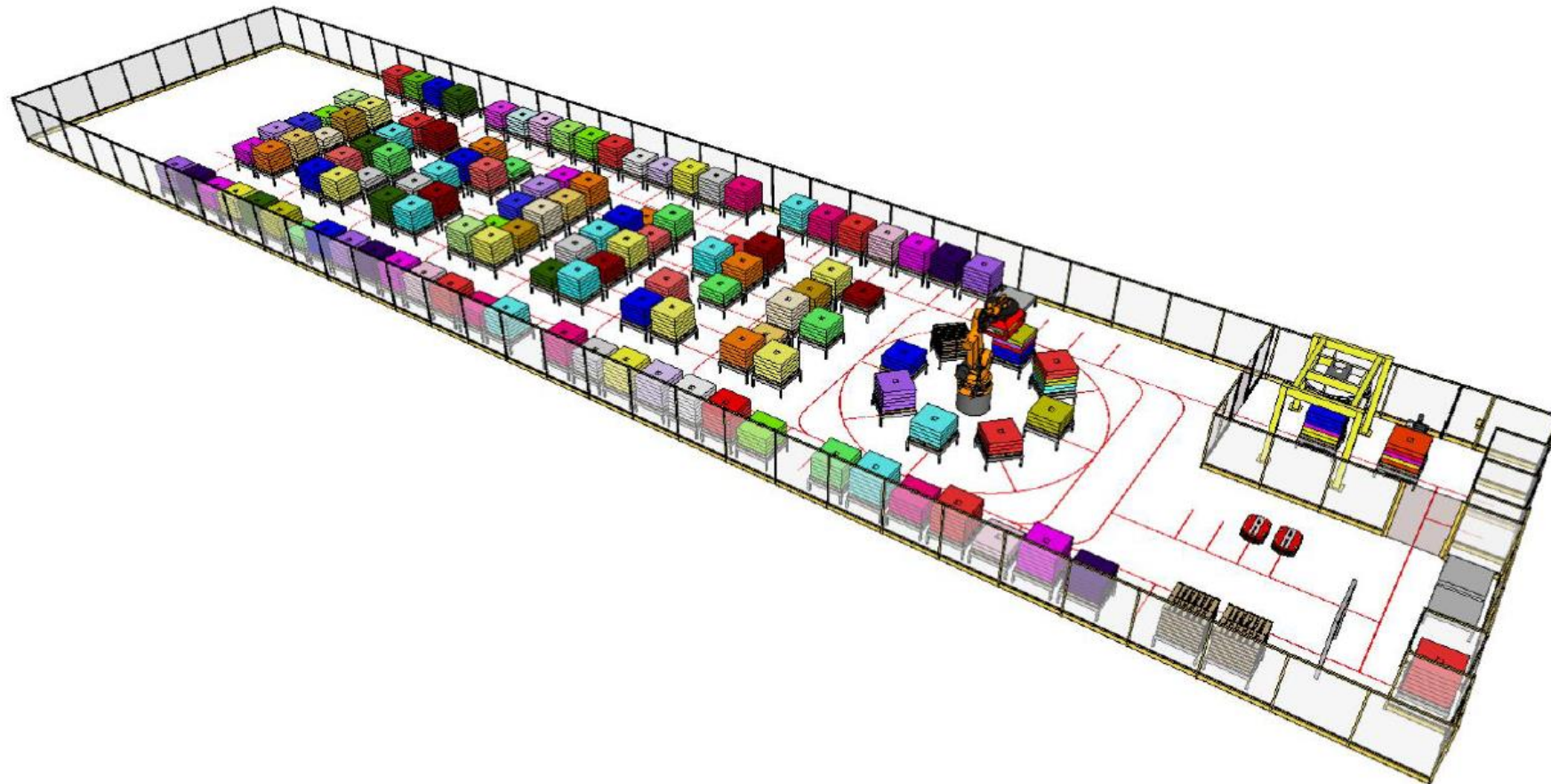
## CarryStar - Prozessbeschreibung



## EXAMPLE USE CASES



## Retail - Trockensortiment



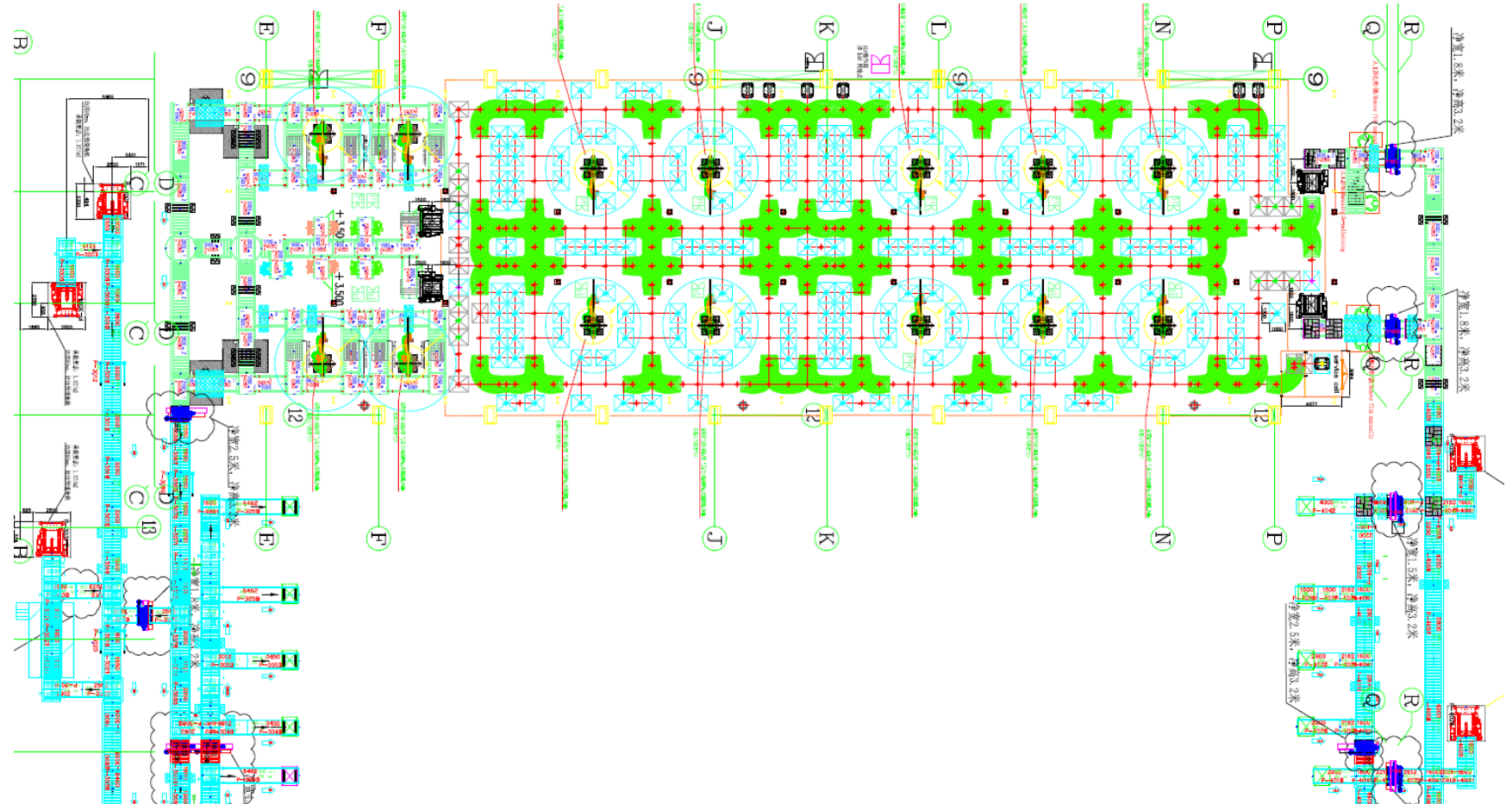
## Retail - Getränke



## Retail - Milchprodukte



# Produktion - Tabak



## Vorteile auf einen Blick

- Vollautomatisierter Prozess
- Keine Fördertechnik
- Ohne automatisierte Infrastruktur
- Modular und erweiterbar
- Leicht zu reinigen

