

Hendrik Rose

E-Mail: hendrik.wilhelm.rose@tuhh.de

Hamburg, 28.10.2024

**Aufgabenstellung Abschluss-/Projektarbeit am Institut für Technische Logistik
Kollaboration mit FORTNA GERMANY****Deutscher Titel: Robotik, Automatisierung / Kollaborative Roboter in der Intralogistik****Aufgabenstellung****Kollaboration mit FORTNA GERMANY (6 Monate befristete Anstellung bei der Firma FORTNA und Aufwandsentschädigung)**

Kollaborative Roboter werden vermehrt in unterschiedlichen Bereichen eingesetzt. In der Fertigung sind diese schon lange Bestandteil der Prozesse. Die Prozesse der Intralogistik sind vielseitig, komplex und unterschiedlich. Die Kollaborativen Roboter stecken hier noch in den „Kinderschuhen“. Welche intralogistischen Prozesse können kollaborativ unterstützt werden? Wann ist ein Einsatz unter den verschiedenen Kriterien (Budget, Wachstum, Mitarbeiterentlastung) sinnvoll?

Anforderungen:

- Interesse an Robotik und Steuerung
- Interesse an Lagerplanung und Lagertechnologien
- möglichst bereits praktische/operative Erfahrungen
- Verständnis für Kundenanforderungen
- Engagierte und akribische Arbeitsweise
- Motivation zur Einarbeitung in neue Themenstellungen

Zu erzielende Ergebnisse:

- Marktanalyse der Techniken
- Ableitung von Anforderungen aus der Intralogistik – Differenzierung der Techniken nach intralogistischen Aufgaben
- Kategorisierung der Marktanalyse
- Bewertung eingesetzter Techniken mit dem Blick auf zukünftige Planungen von Logistiksystemen
- Entwicklung von Handlungsempfehlungen

Während der Arbeit erhalten Sie eine auf 6 Monate befristete Anstellung bei der Firma FORTNA und eine Aufwandsentschädigung.