



### Gérôme Stemmer – Director of Sales @ SAFELOG

Gérôme ist ein Logistikenthusiast, der das Handwerk von der Pike auf gelernt hat. Nach einer Ausbildung in der Lagerlogistik erwarb er an der Hochschule Pforzheim seinen Abschluss in Business Administration, Purchasing and Logistics. Mit dem Abschluss in der Tasche machte er zügig die Logistikwelt unsicher und sammelte erste Erfahrungen bei Mercedes Benz und KPMG. Von 2016 bis 2019 führte ihn sein Weg zum ersten Mal zur SAFELOG GmbH, wo er als Account Manager für den Bereich Automotive und Niederlassungsleiter in Holzgerlingen seine Spuren hinterließ. Anschließend zog es ihn von Oktober 2019 bis Februar 2023 wieder Richtung Konzern. Bei der Rolls-Royce Power Systems AG sammelte er als Senior Manager internationale Erfahrung im Partnermanagement. Im Februar 2023 kehrte Gérôme als Director of Sales zu SAFELOG zurück und frönt seitdem unter dem Motto „Einfach machen“ wieder seiner Leidenschaft für Logistik. Als erklärter Social-Media-Fan tauscht er sich mit Automations- und Logistikexperten auf LinkedIn über aktuelle Trends und Innovationen aus.



### Mobile robots – pick, move, assemble

10:30 – 11:00 Uhr

Mobile Roboter, also AGVs, AMRs, FTF oder MTR, sind gefragte Hilfsmittel bei der Automatisierung intralogistischer Prozesse. Je nach Konfiguration und Setup der Roboter können verschiedene Aufgaben der internen Warenströme oder in der Fertigung durch sie automatisiert werden. Gerade im Zuge des Fachkräftemangels und der Auswirkungen der Corona-Pandemie findet in vielen Unternehmen ein Umdenkprozess statt.

Welche Aufgaben können sinnvoll an mobile Roboter ausgelagert werden, um die Effizienz zu steigern? Die Erwartungen, die dabei an die Technologie gestellt werden, sind oft überzogen und erfordern hohen technischen Aufwand. Die Einsatzszenarien „pick“, „move“ und „assemble“, also Kommissionierung, Transport und Montage können mit Hilfe von mobilen Robotern zuverlässig automatisiert werden. Anhand erfolgreich umgesetzter Projekte zeigt Gérôme Beispielprozesse auf, welche nach dem KISS-Prinzip von SAFELOG umgesetzt wurden.