

AUTOMATISATION
DE LA PRÉPARATION
DE COMMANDES

INTELIS
PTS

SOLUTIONS
ROBOTISÉES
DE PRÉPARATION
HAUTE
PERFORMANCE





Solutions robustes, modulaires et flexibles assurant une très haute performance de préparation.

Les systèmes goods-to-person et goods-to-robot sont particulièrement adaptés aux centres logistiques devant combiner forte réactivité et qualité de préparation élevée. Compacts et évolutifs, ces systèmes permettent de réduire significativement la surface de la zone de picking et les coûts opérationnels associés. Déployables en plusieurs phases, les systèmes goods-to-person et goods-to-robot s'intègrent dans un nouvel entrepôt comme dans un entrepôt existant, en complémentarité d'autres processus intralogistiques.

LES COMPOSANTS CLÉS

Ces systèmes sont constitués d'allées de stockage INTELIS PTS et de transitique INTELIS CONVEY alimentant les postes de préparation, manuels et robotisés.

Allée INTELIS PTS

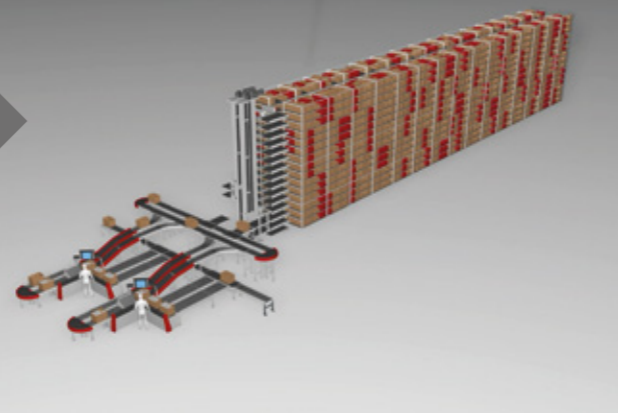
L'allée INTELIS PTS est un système à navettes de stockage/déstockage de charges légères, composée :

- de navettes pour effectuer à chaque niveau les déplacements horizontaux
- d'élévateurs en entrée et en sortie pour réaliser les déplacements verticaux.

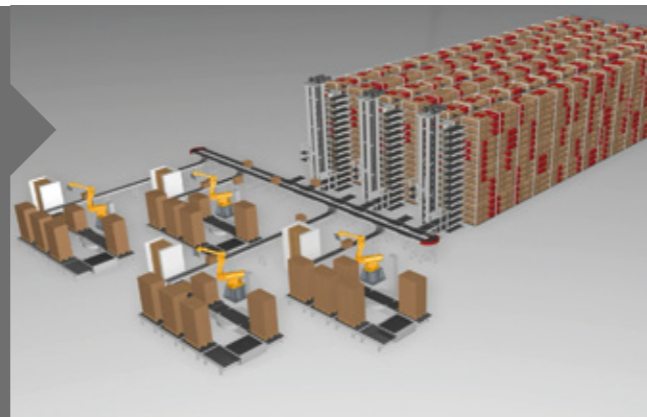
L'allée INTELIS PTS est un système à navettes à très haute cadence, s'appuyant sur notre concept breveté d'élévateur double nacelle capable de réaliser des cycles de manière optimale en embarquant 4 charges à la fois.



PRÉPARATION DE DÉTAIL



PRÉPARATION DE COLIS COMPLETS



MODE MIXTE : PRÉPARATION DE DÉTAIL ET BUFFER DE PALETTISATION



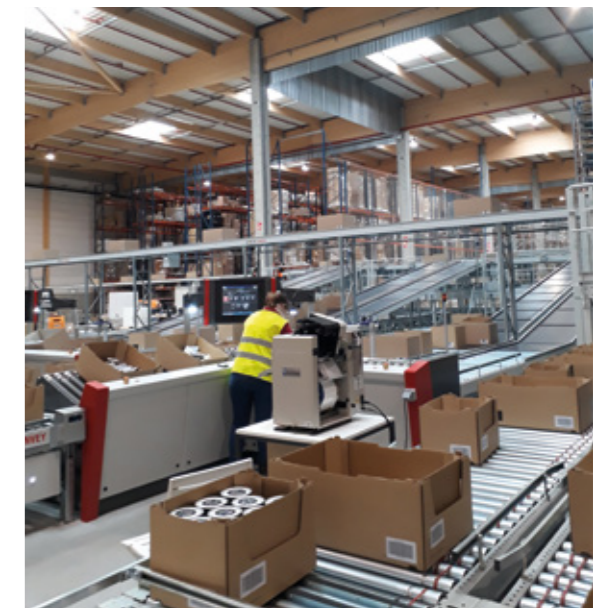
Domaines d'application

Plusieurs processus logistiques peuvent être intégrés, depuis la préparation détail jusqu'à la palettisation de cartons complets, en passant par le réapprovisionnement de zones de prélèvement manuel.

Poste goods-to-person (PICK STATION)

Le poste PICK STATION est un poste de préparation ergonomique, conçu pour tenir des cadences soutenues et répondre aux pics d'activité, utilisable indifféremment dans différents modes et activités : picking, inventaire, exclusion, réapprovisionnement, etc.

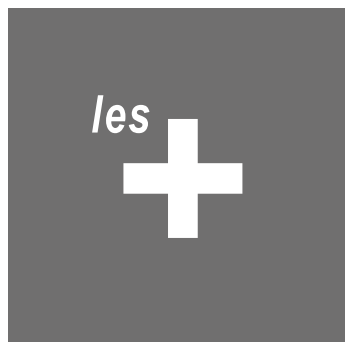
- Très haute qualité de préparation grâce au prélèvement "1 vers 1", depuis une seule position pour un contenant unique de dépose
- Réduction de la charge biomécanique et posturale grâce à la position inclinée des contenants et aux validations facilitées
- IHM intuitives apportant confort de travail et rapidité de prise en main.



CARACTERISTIQUES

- **Charges stockées**
Poids : jusqu'à 32 kg
Dimensions : de 300x300x40mm à 620x420x425mm
- **Navette**
Vitesse : 3 m/s
Accélération : 1.5 m/s²
- **Élévateur**
Vitesse : 4.5 m/s
Accélération : 6 m/s²





GRANDE FLEXIBILITÉ DE STOCKAGE

- Bacs, plateaux et cartons mixables dans une même allée
- Stockage monoformat ou biformat, jusqu'en sextuple profondeur, de supports compartimentables en plusieurs alvéoles
- Système fonctionnant dans des environnements à température ambiante, réfrigérée et surgelée

DENSITÉ DU SYSTÈME

- Structure compacte : faible hauteur du pas d'étage et des écarts inter-charges
- Très forte densité de stockage permettant de réduire le volume d'entreposage

HAUTE PERFORMANCE DE PRÉPARATION

- Allées très haute cadence capable de réaliser jusqu'à 1100 entrées et sorties combinées par heure
- Postes de travail ergonomiques pour des cadences jusqu'à 900 lignes de commandes par heure

DISPONIBILITÉ MAXIMALE

- Allées divisées en plusieurs zones isolées et sécurisées, permettant de pouvoir intervenir sans arrêter les zones adjacentes
- Adaptation automatique du pilotage selon les interventions de maintenance sur une partie du système, les activations/désactivations des postes pick station, etc., de manière à assurer la continuité de fonctionnement du système

PILOTAGE OPTIMAL

- Algorithmes d'ordonnancement assurant l'équilibrage de l'activité des différents composants et l'utilisation optimale du système
- Cockpit de supervision complet permettant de visualiser et piloter l'activité
- Image de stock garantie par différentes logiques d'inventaires
- Adaptation automatique à l'évolution de la classe de rotation des références

