

**„MAGICLOADER 2 - uniwersalny, robotyczny system do chwytania/odkładania produktów, sterowany w oparciu o metody uczenia maszynowego, dedykowany centrom logistyczno – magazynowym.”**

**Nr umowy:** POIR.01.01.01-00-0433/20

**Cel projektu:** opracowanie i zwalidowanie w warunkach rzeczywistych modeli, algorytmów i finalnie oprogramowania umożliwiającego, w połączeniu z dobranymi rozwiązaniami robotycznymi, uniwersalnego systemu podnoszenia i przekładania produktów na stanowiskach kompletowania w firmach e-commerce.

**Zadania:**

- opracowanie modelu szacującego prawdopodobieństwo udanego chwytu przedmiotu za pomocą zadanego chwytaka. Model musi działać w czasie zbliżonym do rzeczywistego.
- opracowanie algorytmu wyznaczającego strategię zmiany chwytaka tak aby zminimalizować czas potrzebny na wykonanie chwytu (wliczając czas potrzebny na ewentualną zmianę narzędzia).

**Grupa docelowa:** firmy z branży e-commerce i firmy z segmentu 3pl (wykonujące funkcje logistyczne innych przedsiębiorstw – outsourcing; typowe funkcje: transport, magazynowanie kontraktowe, realizacja zamówień, dystrybucja i zarządzanie transportem).

**Planowane efekty:** Rezultat projektu będzie sterował ramieniem robotycznym w systemie kompletacji, w którym w procesie logistyki w magazynie na to stanowisko są dostarczane przez pracowników albo transportem taśmociągowym przedmioty kierowane do wysyłki znajdujące się w nieładzie, nieuporządkowane (aktualnie dominujące podejście w magazynach firm e-commerce).

**Wartość projektu:** 7 961 888,38 PLN

**Kwota dofinansowania:** 5 642 968,79 PLN

**Okres realizacji:** 01.01.2021 r. – 30.06.2023 r.

**Beneficjent:** NoMagic Spółka z ograniczoną odpowiedzialnością