

Prof. Dr. Wolfgang Echelmeyer



Forschungsschwerpunkte

- Mobilität
- Internationales Management
- Kommunikation und Information

Forschungsgebiete

Automatisierung logistischer Prozesse/Robotik
Bildererkennung/Bildverarbeitung
Telematik
Systementwicklung/integration
Prozessgestaltung, Prozessoptimierung

Netzwerke

Logistikbranche: Kontrakt/Dienstleistungslogistik; Handelslogistik, Seehafenlogistik, Luftfrachtlogistik

Leistungsangebot

Forschung, Beratung und Lehre im Bereich der Prozessoptimierung in der Intra- und Extralogistik

Aktuelle Projekte

Wird noch ergänzt

Labore/Technika

Materialflusslabor ab WS 2010/2011

Aktuelle Publikationen

- Tank, S.; Echelmeyer, W.: Roboterrevolution im Paketzentrum. In: Logistik Jahrbuch (2006)
- Echelmeyer, W.; Kirchheim, A.: Contribution to a Fully Automatic Container Terminal as Part of the Logistics Factory of the Future, The International Workshop on Harbour, Maritime & Multimodal Logistics Modelling and Simulation, Italien (2008)
- Echelmeyer, W.; Kirchheim, A.: Robotics-Logistics: Challenges for Automation of Logistic Processes, IEEE Conference on Automation and Logistics, China (2008)
- Echelmeyer, W.; Wellbrock, E.; Rohde, M.: Development and Optimization of a Robot-based System for Automated Unloading of Packages out of Transport Units and Containers, 6th CIRP ICME '08, Italien (2008)
- Scholz-Reiter, B.; Kirchheim, A.; Burwinkel, M.; Echelmeyer, W.; Rohde, M.; Schmidt, K.: Konzept zur automatischen Entladung von Stückgütern durch ein kognitives Robotersystem: Industrie-Management 26 (2008) 4
- Kirchheim, A.; Burwinkel, M.; Echelmeyer, W.: Automatic Unloading of Heavy Sacks from Containers, IEEE Conference on Automation and Logistics, China (2008)
- Echelmeyer, W.: Entwicklung einer Hightech-Lösung. In: Hebezeuge und Fördermittel 1-2 (2008) S.36-38

- Scholz-Reiter, B.; Echelmeyer, W.; Wellbrock, E.: Development of a robot-based system for automated unloading of variable packages out of transport units and containers, IEEE Conference on Automation and Logistics, China (2008)

Aktuelle Patente, Patentanmeldungen

- Erfindung: Verfahren und Anordnung zum Aufnehmen von quaderförmigem Stückgut aus einem Container und zur Ablage des Stückgutes; Anmeldung als deutsches Patent 103 49 021 A1 am 13.10.2003; Anmeldung als europäisches Patent EP 1 524 216 A1 am 12.10.2004; Patent erteilt
- Erfindung: Verfahren zum selbststeuernden Transport von Stückgütern zum Zwecke der automatisierten Materialflusssteuerung - Kurztitel: selbststeuernder Transport; Anmeldung als deutsches Patent 102005033112.2 am 15.07.2005; Patent erteilt
- Erfindung: Pneumatisch betriebenes Greifsystem zur Handhabung logistischer Stückgüter, die nur von einer Seite greifbar sind (Greifer Unigripper D 10500) Anmeldung als deutsches Patent Nr. 10 2006 022 278.4 am 11.05.06; Anmeldung liegt beim Patentamt vor
- Erfindung: Roboter und Vorrichtung zum Be- und/oder Entladen von Stückgütern und Vorrichtung zum Ein- und Auslagern von Stückgütern mit denselben (Portalroboter D 10463); Anmeldung als deutsches Patent 102005047644.9-15 am 23.09.05; Patent erteilt
- Erfindung: Vorrichtung zur automatisierten Be- und Entladung eines von wenigstens einer Seite horizontal zugänglichen Transportbehälters (Antriebsloses Fahrgestell D 10295); Anmeldung als deutsches Patent 102004026190.22 am 28.05.04 Anmeldung als europäisches Patent 05008691.7 innerhalb der Prioritätsfrist; Patent erteilt
- Erfindung: Be- und Entladehilfe für die manuell Entladung von Stückgütern in Containern und Wechselbrücken (Ladehilfe D 10503); Anmeldung als deutsches Patent 02006025640.9 am 01.06.06; Patent erteilt
- Erfindung: RFID basierte vollautomatische Sortier- und Kommissionierung - Kurztitel: "automatische Kommissionierung"; Anmeldung als deutsches Patent Nr. 10 2007 038 837.5-27; Anmeldung liegt beim Patentamt vor
- Erfindung: Vorrichtung zum Vereinzeln und lesegerechtem Herrichten von Packstücken auf einer Förderstrecke - Kurztitel: Reading Singulator; Anmeldung als deutsches Patent Nr. 10 2007 038 834.0-27; Anmeldung liegt beim Patentamt vor
- Erfindung: Vollautomatische Depalettieranlage - Kurztitel: Roboterzelle light; Anmeldung als deutsches Patent Nr. 10 2006 062 528.5-22 am 29.12.2006; Anmeldung liegt beim Patentamt vor
- Wird noch ergänzt/aktualisiert

Beruflicher Werdegang

Seit 11/09

Professor für Materialfluß/Logistik an der ESB-Business School

07/08-10/09

Akademischer Rat an der Universität Bremen

07/07-10/09

Projektleiter für Robotik-Logistik bei ThyssenKrupp SystemEngineering

09/06 - 06/07

Selbstständige Beratungstätigkeit für ThyssenKrupp SystemEngineering

05/04-10/09

Abteilungsleiter im Bremer Institut für Produktion und Logistik GmbH (BIBA) im Forschungsbereich Intelligente Produktions- und Logistiksysteme (IPS)

06/02 - 07/08

Wissenschaftlicher Assistent an der Universität Bremen

04/01 - 05/02

Wissenschaftlicher Mitarbeiter im BIBA, Abteilung Intelligente Produktions- und Logistiksysteme (IPS)

10/99 - 04/01

Wissenschaftlicher Mitarbeiter im BIBA, Abteilung Produktionsstrukturen, Logistik und Telematik (PLT)

Lehrgebiete

Beschaffungs- und Distributionslogistik; Lagermanagement; Transport-, Lager- und Fördertechnik; Materialflusslogistik

Weiterbildung

-

Kontakt

Prof. Dr.-Ing. Wolfgang Echelmeyer

ESB Reutlingen - Business School

Reutlingen University

Alteburgstr. 150, 72762 Reutlingen

Tel.: +49 7121-271-3076

Fax: +49 7121-90-3076

Mobil: +49 172 437 5725

E-Mail: wolfgang.echelmeyer@reutlingen-university.de