

## **FACTSHEET AUTONOMER MOBILER TRANSPORTROBOTER (AMR)**

### **Transportkapazität:**

- von 9:30 bis 16:45 Uhr durchgehend im Einsatz
- fährt jede Behandlungseinheit durchschnittlich 11 mal pro Tag an
- kann pro Fahrt ca. 30 Entsorgungssiebe mitnehmen
- legt am Tag so ca. 6.500 Meter zurück – das entspricht in der Woche etwa der Strecke von Innsbruck nach Telfs.

### **Entlastung des Personals:**

- vor Einführung des Roboters war eine Mitarbeiterin nahezu den ganzen Tag ausschließlich mit dem Einsammeln der unreinen Instrumente beschäftigt.
- durch die Automatisierung gewinnen die Mitarbeitenden mehrere Stunden pro Tag für die Arbeit in der Aufbereitung.

### **Sensorik und Hinderniserkennung:**

Rolliver kann sehen, hören und Entfernungen ertasten:

- mittels Laser-Scanner tastet er permanent seine Umgebung ab und erkennt Menschen, Wände, Objekte
- 3D-Infrarot-Sensoren helfen ihm, Objekte räumlich zu erkennen
- Ultraschallsensoren erkennen Hindernisse im Nahbereich
- Bodensensoren verhindern, dass er Stufen runterfährt

### **Kommunikation mit Türen und Liften:**

Rolliver spricht digital mit dem Gebäude:

- er sendet verschlüsselte Signale an automatische Türen, um sie zu öffnen
- die Kommunikation läuft über gesicherte Netzwerkanbindung mit Flottenmanagement und Gebäudesteuerung
- Vorteil: vollständig autonomer Transportweg ohne Personalinteraktion

### **Sicherheitsmaßnahmen:**

- Sicherheit steht über allem – wenn Rolliver unsicher ist, bleibt er stehen
- im Brandfall beendet Rolliver seine aktuelle Aufgabe und fährt zu einem definierten Sicherheitsbereich, Fluchtwege werden somit nicht blockiert
- es besteht eine permanente Systemüberwachung

Innsbruck, 24.02.2026