

AutoFork サイクルタイムシミュレーターの使い方(参考)

1. 試算するルートを決めます
(シンプルな2点間の搬送がおすすめです)

2. およそそのレイアウト案を検討する
検討する項目は以下

- パレットを取得する場所

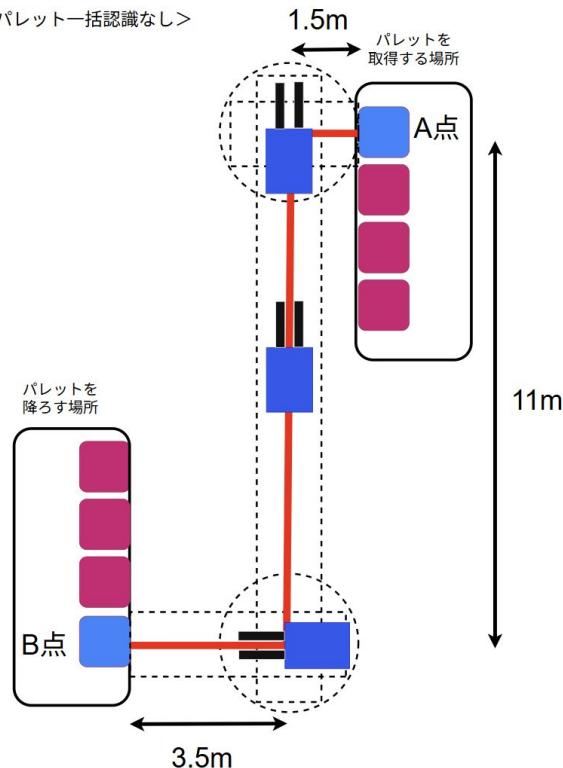
- パレットを置く場所

- 旋回場所

- 走行経路、距離

<レイアウト案>

<パレット一括認識なし>

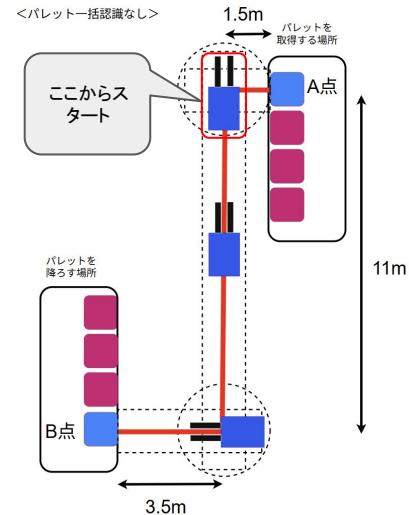


3. レイアウト案から各動きを要素ごとに整理する 行きと帰りに分けて動作を整理する

＜動作分解結果＞ ※開始はA点前の通路から動き始めを想定

| 動き | 動作 | 距離(m) | 旋回回数 | 在荷状況 | タスク数 | 備考 |
|----|------|-------|------|------|------|------------------|
| 行き | 旋回 | | 1 | 空荷 | | A点前の中央通路で90度旋回 |
| | 走行 | 1.5 | | 空荷 | 1 | A点パレット取得する場所まで移動 |
| | 荷積み | | | 空荷 | 1 | A点でパレットを取得 |
| | 走行 | 1.5 | | 在荷 | 1 | A点から中央通路まで移動 |
| | 旋回 | | 1 | 在荷 | | 90度旋回 |
| | 走行 | 11 | | 在荷 | 1 | B点前の中央通路へ移動 |
| | 旋回 | | 1 | 在荷 | | 90度旋回 |
| | 走行 | 3.5 | | 在荷 | 1 | B点パレット置き場まで移動 |
| | 荷下ろし | | | 在荷 | 1 | B点でパレットを降ろす |
| 帰り | 走行 | 3.5 | | 空荷 | 1 | B点から中央通路へ戻る |
| | 旋回 | | 1 | 空荷 | | 90度旋回 |
| | 走行 | 11 | | 空荷 | 1 | A点前の中央通路へ移動 |

＜搬送ルート＞



＜集計結果＞

| | | |
|-------------------------|----|---|
| 空荷(空荷)走行の距離 | 16 | m |
| 積載(在荷)走行の距離 | 16 | m |
| パレット認識の走行距離 | 0 | m |
| 90度旋回の回数 | 4 | 回 |
| 荷積み回数 | 1 | 回 |
| 荷下ろし回数 | 1 | 回 |
| タスク数 (荷積み・荷下ろし・走行の数) | 8 | 回 |

4. シミュレーターサイトにアクセスし集計結果の値を入力。
搬送時間が表示され、1搬送にかかる概算時間が算出できる。



AutoFork サイクルタイムシミュレーター
<https://hakuou.co.jp/hakuou-plus/cycletime-simulator/>