

# 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)

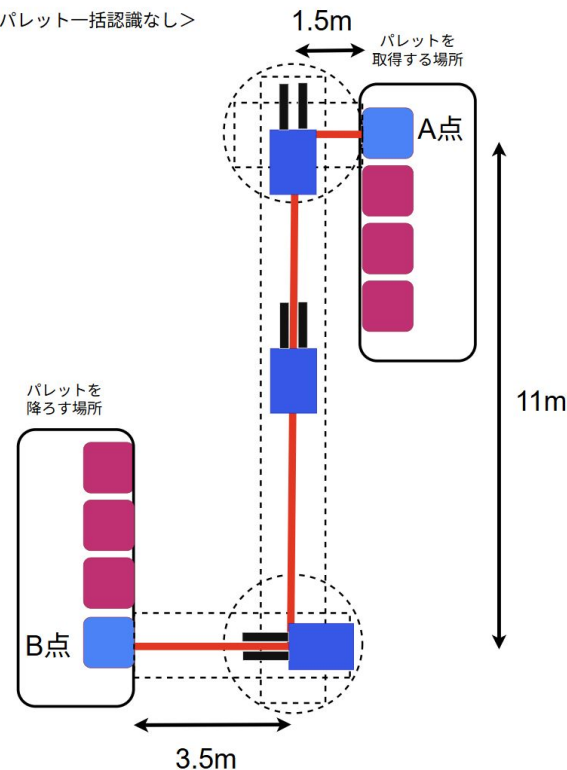
2. おおよそのレイアウト案を検討する

検討する項目は以下

- ーパレットを取得する場所
- ーパレットを置く場所
- ー旋回場所
- ー走行経路、距離

<レイアウト案>

<パレット一括認識なし>

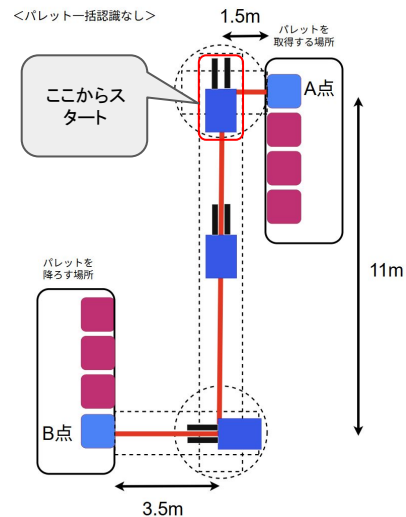


### 3. レイアウト案から各動きを要素ごとに整理する 行きと帰りに分けて動作を整理する

＜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)	巡回回数	在荷状況	タスク数	備考
行き	巡回		1	空荷		A点前の中央通路で90度巡回
	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
	巡回		1	在荷		90度巡回
	走行	11		在荷	1	B点前の中央通路へ移動
	巡回		1	在荷		90度巡回
	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
	巡回		1	空荷		90度巡回
	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度巡回の回数	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

お客様の現場（倉庫・工場）に合わせて数値を入力し、AutoForkのパフォーマンスをリアルタイムでご確認ください。

#### シミュレーション条件

■ 空荷走行の距離 (m)  
16

■ 積載走行の距離 (m)  
16

■ パレット認識走行の距離 (m)  
0

■ 90度旋回の回数  
4

■ 180度旋回の回数  
0

■ 荷積み回数  
1

■ 荷下ろし回数  
1

■ タスク数 (荷役/移動の合計)  
8

#### 1サイクルあたりの所要時間

# 01分58秒

#### 時間内訳の可視化

■ 走行時間 ■ 旋回時間  
■ 荷役時間 ■ タスク時間

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