Trabalho	VBS – Visio Basic for Simulations
Curso	Licenciatura Tecnologias e Sistemas de Informação
Designação	Sistema de células de robots

## Enunciado:

Apresenta-se abaixo um sistema de células de robots interligadas com buffers. Este problema é inspirado num artigo de Alain Patchong: "Optimal Buffer Sizes and Robot Cell Design in PSA Peugeot Citroën Car Body Production".

Conforme diagrama da Figura 1, cada Módulo (M1..M3) representa uma célula de robots, que recebe objectos (partes metálicas de automóveis) do *buffer* precedente e deposita os objectos transformados no *buffer* sequente.

A alimentação deste sistema ocorre com a chegada de peças metálicas aos Módulos M1 (Front Unit) e M2 (Rear Unit), provenientes dos buffers b1 e b2, respectivamente.

A distribuição estatística que melhor descreve o comportamento dos intervalos entre chegadas de peças a b1 e b2 é a Distribuição Exponencial Negativa, com parâmetro (média) 2 e 3 minutos, respectivamente.

Pretende-se identificar quantas células de cada tipo (M1, M2 e M3) deve ter o sistema, sem desperdiçar recursos nem comprometer a fluidez de funcionamento. Pretende-se ainda identificar claramente os indicadores de desempenho mais relevantes e desenvolver análise cuidada da performance do sistema.

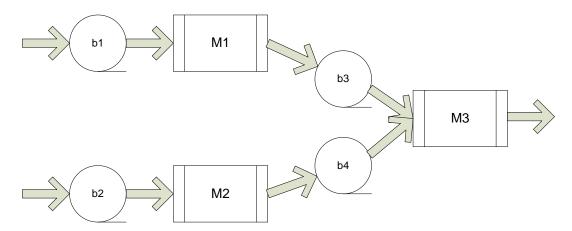


Figura 1 – Diagrama do Sistema

Nota 1 – Para este trabalho, considere que os buffers têm tamanho ilimitado, i.e., considere que se comportam como usuais filas de espera.

Nota 2 — Para representar o comportamento dos tempos de processamento em M1, M2 e M3, recorra à Distribuição Uniforme. Os parâmetros (mínimo e máximo) para cada módulo é determinado pelos dois últimos algarismos do número mecanográfico de cada aluno de cada grupo. Ou seja, esses dois últimos algarismos, ordenados, definem os limites inferior e superior de uma distribuição uniforme (no caso de serem iguais, utilize um algarismo anterior).

Por exemplo, se o 3º aluno do grupo tiver o número 53471, então o tempo de operação da célula M3 será determinado pela Distribuição UNIFORME (1,7).

## Bom trabalho!

Guilherme Pereira, Luis Dias 1/1