文天车数目的讨论。

- 3. 由天车—炉子作业运行图容易看出,T1,T2,T3 任一时刻的位置至少相差相邻两 个工作点间的距离,且保持顺序无交叉,故绝对不会出现天车相撞事故。
- 4. 由《调度规则说明书》容易知道调度的基本原则和先后顺序,参照各天车的详细工 序清单,调度的安排便一目了然了。

综上所述,我们所提出的调度方案符合要求。

(四)关于天车数目的进一步讨论:

注意到 m(t)=n(t)=1 时,对应模型一调度方案中的天车 T2,T3,其作业率分别为 61%和 58%,非常接近,故若 m(t)+n(t)≥3,而作业率又要尽量均衡的话,一方面造成天 车的作业率太低(30%-40%),另一方面,因天车彼此的位置不能交换,而天车数目增加, 不仅造成无效移动的增多(为了让位给其他天车工作),且增加相撞的可能性,并导致调度 方案的复杂化。

因此,我们选择三台天车相对独立运行的调度方案,不仅在产量上最大,而且在实际 生产的管理中也是合理的。

天车、冶炼炉作业调度的活动网络模型

剑 张 德 冯 卥 (东南大学,南京 210096)

指导教师、姚瑞波

编者按:本文将三台 A 炉、二台 B 炉、三台天车的作业活动构造成一个活动网络模型,对 于确定型问题,可用关键路径法找出达最大钢产量的调度方案增产到 300 万吨/年的各种措施 的产量,对于非确定性问题可用计划评审法讲座随机性的影响及控制方案。现将有关内容摘录 如下。

关键词:活动网络,关键路经法,计划评审法

- (1) Ai*或 Bj*: Ai(或 Bj)冶炼
- (2) Tk ■> place: Tk 空着运至 place 处
- (3) Tk → place: Tk 带一空罐或槽运至 place 处

- (4) Tk place: Tk 带一空槽或罐运至 place 处
- (5) Tk ↑ place: Tk 在 place 处吊起一空槽或罐
- (6) Tk place: Tk 在 place 处带起一满槽或罐
- (8) Tk ↓ place: Tk 在 place 处放下一满槽或罐

为使度钢产量尽可能高,A炉,B炉轮流冶炼完。

所以我们考虑调度用 3 辆天车,使调度周期 $T = max\{T'/3,T''/2\} = T'/3 = 18.42,A$ 炉满负荷牛产,通过反复尝试和调整,定义初始状态如下:

- A(1) 空 A(2)已生产 T,A(3) 已经生产 2T
- B(1) 空 B(2)已生产 T,

T1 在 P 空, T2 在 A(1) 装满半钢, T3 在 B(1)装满原料

结束时 A(1)A(2)A(3)状态分别对应周期开始时 A(2)A(3)A(1)的状态。

B(1)B(2)状态对应B(2)B(1)状态,

显然可以重新形成下一个周期,不断循环下去,得到活动网络如下:

出于这种考虑,我们构造了一个有向图 G(V,E],其中 E 为边集合,第一边 $ei(ei \in E)$ 都代表了一个生产周期中的一项工作,ei 的权 Wi 为进行该项工作的时间;图中每个节点代表某一刻生产进展状态,为了表示一些工作的先后约束关系,我们引入了权重为零的一些弧(这些边也被称为虚零弧),见下图,这样就恰如其分地表示了一个周期的流程。

注:虚零弧在图中用虚线表示。

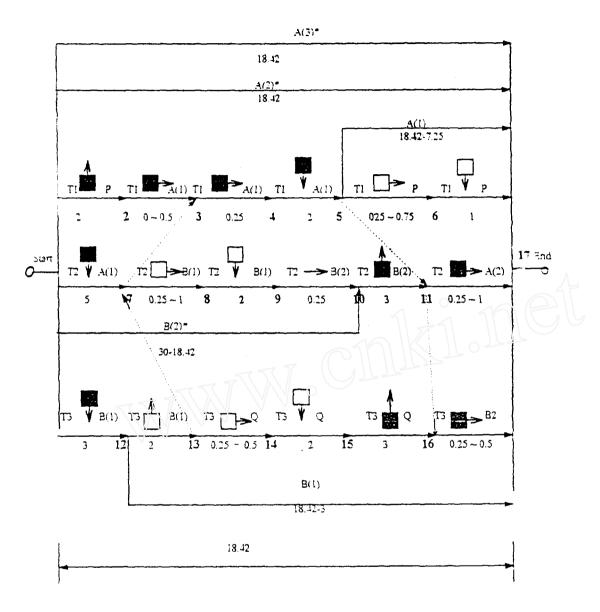
确定性模型(所有时间都固定的情况)

我们旨在寻找和调整图中的关键路径(critical path],使其权和不超过 T,这样就与原先的期望一致了。我们编制了 C 语言程序,并且利用数学软件对其进行 CPM 分析。通过 反复尝试和逐项调整,得到 CPM 分析结果。

在周期=18.42的情况下,

关键路径长度=周期=18.42

根据 CPM 分析的各项活动完成最早时间和最晚时间,我们发现依据这一方案恰好可以在一个周期中完成各项工作,并且从一个周期到下一个周期过渡平稳自然,其中有些任务完成尚有节余时间,也就是说 3 辆车已达到最优的情况。



初态:

T1:在P上,空

T2:在A(1)上,满

T3:在B(1)上,满

A(1): 刚生产好

A(2),A(3): 生产中

B(1):刚生产好

B(2): 生产中

终态:

T1:在P上,空

T2:在A(2)上,满

T3:在B(2)上,满

A(2):刚生产好

A(3),A(1):生产中

B(2):刚生产好

B(1):生产中