

Dokumentace k projektu pro předmět Modelování a simulace

Zadání č. 13 SHO: výrobní podnik

Datum: **19.12.2010**

Autoři: Patrik Němeček, xnemec33@stud.fit.vutbr.cz

Jan Ondroušek, xondro04@stud.fit.vutbr.cz

Obsah

1. Úv	od 3 -
1.1.	Zdroje dat, autoři 3 -
1.2.	Ověření validity3 -
2. Ro	zbor tématu a použitých metod/technologií
2.1.	Použité postupy4 -
3. Ko	ncepce modelu
3.1.	Princip výroby5 -
3.2.	Petriho síť 6 -
3.3.	Odchylky oproti realitě 8 -
4. Ard	chitektura simulačního modelu/simulátoru 9 -
5. Po	dstata simulačních experimentů a jejich průběh 11 -
5.1.	Odhalené chyby v modelu 11 -
5.2.	Postup experimentování 11 -
5.3.	Dokumentace experimentů11 -
5.4.	Závěry experimentů 13 -
6. Sh	rnutí simulačních experimentů a závěr 14 -

1. Úvod

V této práci je řešena implementace **systému hromadné obsluhy**¹, která bude použita pro sestavení modelu **výrobní linky na pečení a distribuci rohlíků v pekárně Delta Uherský Brod a.s.** Na základě údajů získaných z reálného provozu této výrobní linky jsme setavili model systému². Smyslem experimentů je demonstrovat, že pokud bychom v systému provedli jisté úpravy a změny, je možné dosáhnout vyšší efektivity výroby, tj. zvýšení produkce a snížení nákladů.

1.1. Zdroje dat, autoři

Relevantní data pro vytvoření modelu systému odpovídajícího realitě jsme získali na základě zkušeností jednoho z členů týmu, který měl jistou dobu uzavřený částečný pracovní poměr s firmou Delta a.s.

Na projektu se podíleli:

- Patrik Němeček, xnemec33
- Jan Ondroušek, xondro04

1.2. Ověření validity

Validitu³ modelu jsme oveřili porovnáním výsledků našich experimentů s daty získanými přímo z firmy Delta a.s. Tyto údaje jsme měli možnost získat díky výše zmíněné spolupráci člena týmu s touto firmou.

4

¹ - IMS, slajd č. 139

² - IMS, slajd č. 7

³ - IMS, slajd č. 37

2. Rozbor tématu a použitých metod/technologií

Našim úkolem bylo vytvořit systém hromadné obsluhy libovolného výrobního podniku a vytvoření modelu v SIMLIB⁴. Tento model řádně otestovat pomocí simulací⁵ a na základě experimetů navrhnout možná vylepšení.

2.1. Použité postupy

Na počátku jsme si ujasnili, jakým způsobem vlastně daný systém v reálném provozu funguje. Na základě toho jsme si vytvořili slovní popis problému (*kapitola 2.2*), který jsme pomocí modelování převedli do abstrakního modelu. K tomu jsme použili Petriho síť⁶, protože se jedná o vhodný prostředek k zobrazení principu činnosti systému hromadné obsluhy. Jako simulační prostředek jsme použili simulační knihovnu SIMLIB, protože usnadňuje efektivní popis modelu přímo v jazyce C++, který jsme použili k implementaci simulačního modelu.

⁴ - http://www.fit.vutbr.cz/~peringer/SIMLIB/ , nástroj pro diskérní, spojitou a kombinovanou simulaci

⁵ - IMS, slajd č. 8

^{6 -} IMS, slajd č. 126

3. Koncepce modelu

Pro snažší modelování Petriho sítě jsme si nejprve vytvořili slovní popis problému.

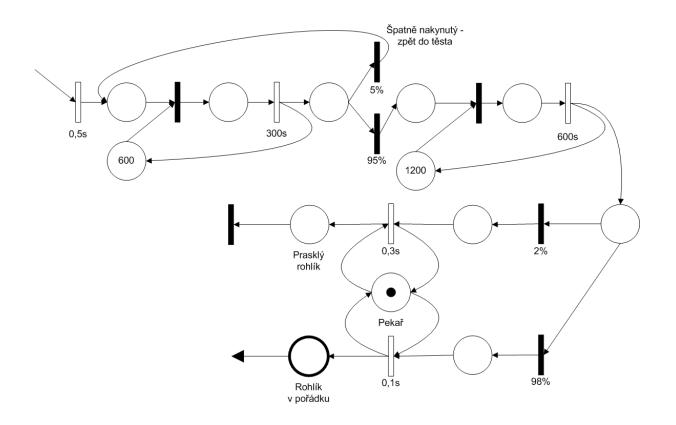
3.1. Princip výroby

Mísič vytvoří těsto potřebné pro jeden rohlík za 0,5s. Poté rohlík putuje do kynárny. Kapacita kynárny je 600 rohlíků, doba kynutí je 300s. Z nakynutých rohlíků je 5% vadných, jejichž těsto putuje zpět ke kynutí. 95% rohlíků putuje dále do pece. Kapacita pece je 1200 rohlíků, délka pečení je 600s. Každý rohlík, který vyjde z pece, je vizuelně zkontrolován pekařem. Kontrola jendoho rohlíku zabere pekaři 0,1s. 2% z kontrolovaných rohlíků jsou nevyhovující, tudíž vyřazena. Vyřazení rohlíku zabere pekaři 0,2s (0,3s včetně prohlédnutí). Vyhovující rohlíky sype zařízení do beden rychlostí 0,3 rohlíku/s. Po naplnění bedny 60 rohlíky se sypací zařizení uzavře, pekař bednu odebere, na její místo dá novou, prázdnou bednu a sypací zařízení opět otevře, což mu zabere 1s. Plné bedny skládá pekař na vozík. Složení jedné bedny trvá 5s exponenciálně⁷. Po naplnění vozíku 10 bednami jej pekař odveze do expedice. Toto mu zabere 20-30s rovnoměrně⁸. Počet beden na skladě je 1000, vozíků 100. Pekař si každých 7200-10800s udělá pauzu, přičemž zanechá rozdělané práce. Pauza trvá 120-300s. Pokud je nutné provést libovolné úkony ve stejnou dobu, provádí je pekař v pořadí: pauza, přesun vozíku do expedice, přesun bedny na vozík, otevření sypacího zařízení, kotrola rohlíků. Rohlíky jsou rozváženy čtyřmi auty. Auto odjíždí po naplnění 10 vozíky. Vykládání a nákládání aut probíhá na jedné rampě, na rampu se vleze jedno auto. Vyložení prázdných vozíků trvá 30-90s pro jeden vozík. Naložení trvá 90-150s pro jeden vozík. Auto rozváží zboží po dobu 3600-9000s.

⁷ - IMS, slajd č. 94

^{8 -} IMS, slajd č. 92

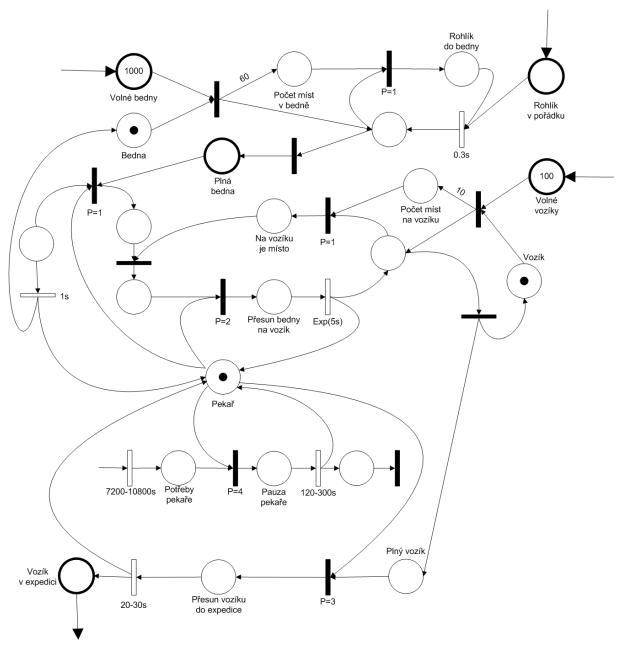
3.2. Petriho síť



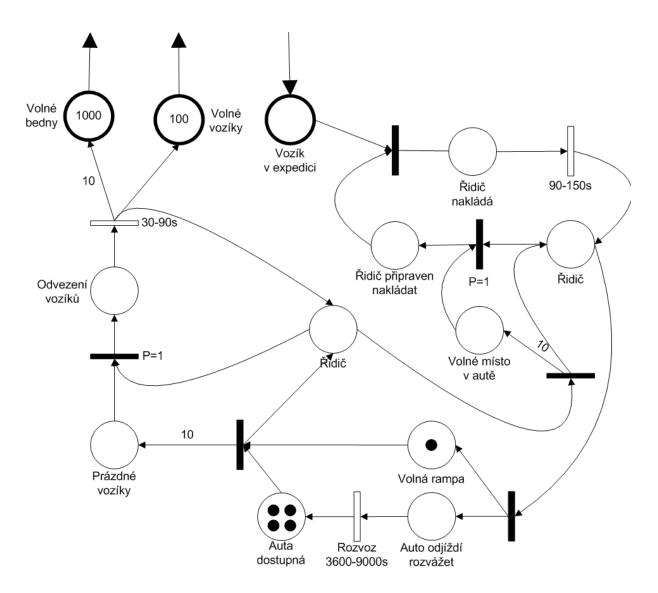
Obrázek 1: Petriho síť, část 1

Způsob synchronizace procesů je na *obrázcích 1-3*.

Průběh výroby rohlíku je znázorněn na *Obrázku 1*. Výstupem této části Petriho sítě je vyhovující rohlík. V druhé části Petriho sítě (*Obrázek 2*) je zachycen proces plnění beden a vozíků. Vstupem jsou hotvé rohlíky, volné vozíky a bedny. Výstupem je naplněný vozík. Na *Obrázku 3* je znázorněn rozvoz vozíků s rohlíky auty. Vstupem je naplněný vozík, výstupem uvolněné vozíky a bedny.



Obrázek 2: Petriho síť, část 2



Obrázek 3: Petriho síť, část 3

3.3. Odchylky oproti realitě

Záměrně jsme abstraktní model zjednodušili, avšak bez vlivu na validitu. V našem modelu předpokládáme neustálý přísun těsta s konstantní dobou pro výrobu rohlíků. Díky této konstantní době je velmi jednoduché plánovat množství spotřebovaných surovin a tudíž je mít vždy dostupné s dostatečným předstihem.

Pekárna přirozeně nevyrábí pouze rohlíky, ale celou řadu jiných druhů pečiva. Ovšem z důvodu velkého množství těchto druhů a vesměs jejich nezávislé výroby a odlišného výrobního postupu jsme si zvolili pouze výrobu jednoho produktu a to rohlíků.

4. Architektura simulačního modelu/simulátoru

V této části dokumentace stručně popíšeme implementaci jendotlivých prvků abstrakního modelu v modelu diskrétní simulace.

Jako entity pasivní⁹ máme v modelu použity tyto obslužné linky:

Kynarna
 Pec
 sklad¹⁰ s kapacitou 600
 sklad s kapacitou 1200

- Pekar - zařízení¹¹

PrazdneBedny - sklad s kapacitou 1000*PrazdneVoziky* - sklad s kapacitou 100

- Rampa - zařízení

Naopak jako entity aktivní 12 máme v modelu použity následující:

- GeneratorRohliku
 - o událost¹³, která každých 0,5s generuje nový proces UpeceniRohliku
- GeneratorPotrebPekare
 - o událost generující každých 7200 10800s proces PauzaPekare
- UpeceniRohliku
 - o proces¹⁴ simulující průchod rohlíku kynárnou a pecí
 - o proces končí opuštěním systému nebo zvýšením proměnné HotoveRohliky
 - o proces má prioritu 0
 - o využívá zařízení Pekar a sklady Kynarna a Pec
- NaplneniBedny
 - proces simulující plnění bedny rohlíkama
 - o proces se vytvoří jednou a již nikdy nezaniká, až s koncem simulace
 - o proces má prioritu 1
 - využívá zařízení Pekar a sklad PrazdneBedny
- NaplneniVoziku
 - o proces simulující plnění vozíku bednami
 - o proces se vytvoří jednou a již nezaniká
 - o proces má prioritu 2
 - využívá zařízení Pekar a sklad PrazdneVoziky
- PresunVozikuDoExpedice
 - o proces simulující přesun naplněného vozíku do expedice
 - o proces se opět jednou vytvoří a již nezaniká

¹⁰ - IMS, slajd č.187

⁹ - IMS, slajd č. 122

¹¹ - IMS, slajd č. 183

¹² - IMS, slajd č.122

¹³ - IMS, slajd č. 172

¹⁴ - IMS, slajd č. 174

- o proces má prioritu 3
- o využívá zařízení Pekar

- PauzaPekare

- o proces simulující vyvolání pauzy pekaře
- o vzniká na základě události GenerovaniPotrebPekare a trvá 120-300s
- o proces má nejvyšší prioritu
- o využívá zařízení Pekar s prioritou obsluhy tvoří se dvě fronty

- Auto

- o proces simulující provoz auta nakládání, vykládání a rozvoz zboží
- o využívá zařízení Rampa a vkládá do skladů PrazdneBedny a PrazdneVoziky

5. Podstata simulačních experimentů a jejich průběh

Cílem experimentování je odhalit nedostatky v reálném systému, případně navrhnout změny a úpravy k vylepšení stávající situace. Experemintování s námi vytvořeným modelem je podstatně snažší, časově méně náročné a finančně méně zatěžující než provádění experimentů v reálném provozu pekárny.

5.1. Odhalené chyby v modelu

Během experimentování jsme odhalili v námi navrženém abstraktním modelu několik méně či více závažných chyb. Příkladem může být chyba, kdy jsme omylem zanedbali obsluhu sypacího zařízení, které sypalo nové rohlíky do bedny, i když bednu doposud pekař nevyměnil a znovu neotevřel sypací zařízení.

5.2. Postup experimentování

Na základě výstupů simulace s údaji získanými z reálného provozu jsme po zamyšlení nad výsledky navrhli určité změny, které by mohly běh systému vylepšit. Zajímali nás především délky front, čekací doby, využití kapacit atd. Jak jsme později na základě experimentů zjistili, některé změny byly přínosné, jiné naopak vedly k ještě horším výsledkům.

5.3. Dokumentace experimentů

Výsledky jednotlivých simulací po zlepšujících úpravách jsou uvedeny v souborech simulace X.txt, které jsou součástí námi odevzdaného zip archivu. Každá simulace odpovídá době běhu výrobní linky jednoho týdne.

Jako první nás ve výstupu simulace doposud nijak neupravené pekárny (soubor *sim1.txt*) zaujaly údaje o použitých bednách a vozících, které byly následující:

```
STORE Prazdne bedny

Maximal used capacity = 411

STORE Prazdne voziky

Maximal used capacity = 42
```

Z toho vyplývá, že počty beden a vozíků jsou velmi naddimenzovány. Proto jsme počty snížili z původních 1000 na 500, resp. 100 na 50. Výsledek simulace se sníženým počtem beden a vozíků je v souboru sim2.txt.

Další zajímavou hodnotou byla průměrná a maximální vytíženost pece:

```
Store PEC

Maximal used capacity = 1167

Average used capacity = 1139.02
```

což se nám při kapacitě pece 1200 jevilo jako málo. Proto jsme se zamysleli, kde by mohl být problém. Problém vzniká již při kynutí rohlíků, kdy 5% rohlíků je špatně nakynutých a vrací se zpět na začátek kynárny. Tím dochází k tomu, že před kynárnou se rohlíky hromadí a kapacita kynárny neumožňuje jejich dostatečně rychlý odbyt. Námi navrhované řešení situace je navýšení kapacity kynárny o 5% procent. Díky tomu je bez jakýchkoliv dalších zásahů systému možné zvýšit produkci rohlíků až o 5% procent, což se nám vzhledem k tomu, že se jedná o relativně malou úpravu, jeví jako velmi výhodné. I přes tuto změnu nedochází nikde v systému ke hromadění rohlíků, tedy pekař i nadále stíhá a jeho zaměstnanost se zvýší přibližně o 2%. Výsledek této simulace je v souboru sim3.txt.

Dále jsme si všimly délky fronty a čekací doby na rampě:

```
FACILITY Rampa

QUEUE Q1

Average length = 0.919325

Average time = 2836.77
```

což nás přivedlo na myšlenku, zda není aut příliš a tak jsme zkusili snížit jejich počet ze 4 na 3. Výsledek této simulace je v souboru *sim4.txt*. Z údajů jsme zjistili, že i tři automobily stíhají rozvážet produkované rohlíky a to tak, že počet jízd plně naložených automobilů byl dostatečný k tomu, aby tyto vyprodukované rohlíky rozvezl. Délka fronty a čekací doba na rampě se snížili:

```
FACILITY Rampa

QUEUE Q1

Average length = 0.176215

Average time = 1145.97
```

Tyto výše uvedené úpravy vedly ke zlepšení systému. Samozřejmě jsme během experimentů provedly i úpravy, které situaci naopak zhoršily nebo nijak situaci v systému nezlepšily. Příkladem takovéto zbytečné úpravy může být přidání rampy, které sice vedlo ke snížení čekací doby aut ve frontě, ale nijak nezrychlilo rozvážku rohlíků, protože rozvoz poté váznul na rychlosti produkci rohlíků pekárnou.

5.4. Závěry experimentů

Systém se nám podařilo vylepšit na základě úprav uvedených v *kapitole 5.3*. V reálném provozu by naše uprávy znamenaly zvýšení produkce pekárny o 5%, snížení počtu zaměstnanců o jednoho (řidič automobilu) a možnost prodat 500 beden a 50 vozíků. To by jistě znamenalo nemalé finanční úspory.

Z experimentů jsme mohli vyčíst také řadu zajímavých údajů, například:

- průměrná doba čekání již naplněné bedny pod sypacím zařízením, než ji pekař odebere je 1,6s, což je údaj odpovídající skutečnosti
- průměrná doba strávená autem na rampě je 2336s, což opět odpovídá realitě
- počet pauz pekaře za týden práce je 69, z toho 38 pauz bylo započato v době, kdy měl pekař rozdělanou práci
- průměrná doba naplnění vozíku plnými bednami je 307s
- za týden se vyrobí přibližně 1 180 000 rohlíků

6. Shrnutí simulačních experimentů a závěr

Z výsledků experimentů vyplývá, že se námi navržený model blíží realitě. Validita modelu byla ověřena srovnáním údajů získaných z námi vytvořené simulace a údajů získaných z reálného provozu pekárny. V rámci projektu vznikl nástroj pro simulaci výrobní linky rohlíků v pekárně. Námi odevzdaný zdrojový soubor simulačního modelu *ims.cpp* již představuje námi upravenou verzi systému pekárny s veškerými vylepšeními.