

Московский ордена Ленина, ордена Октябрьской Революции и ордена Трудового Красного Знамени государственный технический университет имени Н.Э. Баумана

> Факультет «Робототехники и комплексной автоматизации» Кафедра «Компьютерные системы автоматизации производства»

Отчет по лабораторной работе №1 «Разработка имитационной модели производственного участка на языке GPSS»

по дисциплине: «Моделирование технологических производственных процессов» Вариант №6

Группа: РК9-84Б

Студент: Масный Д.И.

Преподаватель: Зудина О.В.

Исходные данные

Таблица 1 Исходные данные

No	Количество	Интервал	Время	Время	Время	Время
варианта	станков	между	обработки	обработки	обработки	захвата
		прибытием	на первом	на втором	на третьем	роботом
		заготовок,	станке t_{I_i}	станке $t_{2,}$	станке t_{3} ,	заготовки
		закон экс.,	сек.	сек.	сек.	τ2, сек.
		$ au_{1,}$ сек.				
6	2	150	Э (20)	H (9, 1)	-	14

Исходный код модели на языке GPSS ; СТАРТ И УСТ ТЕРМ СЧ В 75 START 75 RMULT 7575461,1326465,5599941 ; БАЗЫ ГЕНЕРАТОРОВ GENERATE (EXPONENTIAL(1,0,150)),,,75 ; ГЕНЕРАЦИЯ Т. ПО ЭКСП ЗАКОНУ С М 150 ; НАЧАЛО СБОРА СТАТИСТИКИ РОБОТА1 QUEUE ROB1 ; ЗАХВАТ РОБОТА1 (ОЧЕРЕДЬ) SEIZE ROBOT1 ; КОНЕЦ СБОРА СТАТИСТИКИ РОБОТА1 DEPART ROB1 ; ЗАХВАТ ЗАГОТОВКИ ADVANCE 8 ; ПЕРЕМЕЩЕНИЕ ЗАГОТОВКИ ИЗ НАКОПИТЕЛЯ К СТАНКУ ADVANCE 14,1 ; ОСВОБОЖДЕНИЕ ЗАГОТОВКИ ADVANCE 8 ADVANCE 14,1 ADVANCE 8 ; ПЕРЕМЕЩЕНИЕ СХВАТА ОТ СТАНКА К НАКОПИТЕЛЮ RELEASE ROBOT1 ; ОСВОБОЖДЕНИЕ РОБОТА1 OUEUE STAN1 ; НАЧАЛО СБОРА СТАТИСТИКИ СТАНКА1 SEIZE STANOK1 ; ЗАХВАТ СТАНКА1 (ОЧЕРЕДЬ)
DEPART STAN1 ; КОНЕЦ СБОРА СТАТИСТИКИ СТАНКА1 ADVANCE (EXPONENTIAL(2,0,20)); OBPABOTKA HA CTAHKE1 NO 9KCN 3AKOHY C MO 20 RELEASE STANOK1 ; OCBOBOWJEHUE CTAHKA1 OUEUE ROB2 ; начало сбора статистики робота2 SEIZE ROBOT2 ; ЗАХВАТ РОБОТА2 (ОЧЕРЕДЬ) ; КОНЕЦ СБОРА СТАТИСТИКИ РОБОТА2 ; ЗАХВАТ ЗАГОТОВКИ ; ПЕРЕМЕЩЕНИЕ ЗАГОТОВКИ ИЗ НАКОПИТЕЛЯ К СТАНКУ ; ОСВОБОЖДЕНИЕ ЗАГОТОВКИ DEPART ROB2 ADVANCE 14,1 ADVANCE 8 ADVANCE 14,1 ; ПЕРЕМЕЩЕНИЕ СХВАТА ОТ СТАНКА К НАКОПИТЕЛЮ ADVANCE 8 RELEASE ROBOT2 ; ОСВОБОЖДЕНИЕ РОБОТА2 ; начало свора статистики станка2 QUEUE STAN2 SEIZE STANOK2 ; SAXBAT CTAHKA2 (OYEPEAD) ; КОНЕЦ СБОРА СТАТИСТИКИ СТАНКА2 DEPART STAN2 ADVANCE (ABS(NORMAL(2,9,1))); ОБРАБОТКА НА СТАНКЕ2 ПО НОРМ ЗАКОНУ С М 9 И Д 1 RELEASE STANOK2 ; ОСВОБОЖДЕНИЕ СТАНКА2 ; начало сбора статистики робота3 QUEUE ROB3 QUEUE ROBOT3 , мачало свога статистики РОБОТАЗ
; ЗАХВАТ РОБОТАЗ (ОЧЕРЕДЬ)
; КОНЕЦ СБОРА СТАТИСТИКИ РОБОТАЗ
; ЗАХВАТ ЗАГОТОВКИ
; ПЕРЕМЕЩЕНИЕ ЗАГОТОВКИ ИЗ НАКОПИТЕЛЯ К СТАНКУ DEPART ROB3 ADVANCE 14,1 ADVANCE 0 ADVANCE 14,1 ; ОСВОБОЖДЕНИЕ ЗАГОТОВКИ ; ПЕРЕМЕЩЕНИЕ СХВАТА ОТ СТАНКА К НАКОПИТЕЛЮ ; ОСВОБОЖДЕНИЕ РОБОТАЗ RELEASE ROBOT3 TERMINATE 1 ; ДЕКРЕМЕНТАЦИЯ ТЕРМИНАЛЬНОГО СЧЕТЧИКА НА 1 ВЫХОД ТР ИЗ ;

; МОДЕЛИ

Результаты прогонов модели

RMULT 7575461,1326465,5599941

FACILITY ENTRIES UTIL. AVE. TIME AVAIL. OWNER PEND INTER RETRY DELAY ROBOT1 75 0.289 43.978 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		START TIME 0.000			D TIME BI 17.705	.0CKS I	ACILI 5	TIES	STORAG Ø	GES	
STANOK1 75 0.139 21.206 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	FACILITY	ENTRIE	ES UT	IL.	AVE. TIME	AVAIL.	OWNER	PEND	INTER	RETRY	DELAY
ROBOT2 75 0.290 44.171 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	ROBOT1	75	5 0	.289	43.978	3 1	0	0	0	0	0
STANOK2 75 0.060 9.060 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	STANOK1	75	5 0	.139	21.206	5 1	0	0	0	0	0
ROBOT3 75 0.289 44.005 1 0 0 0 0 0 0 QUEUE MAX CONT. ENTRY ENTRY(0) AVE.CONT. AVE.TIME AVE.(-0) RETRY ROB1 2 0 75 53 0.054 8.272 28.198 0 STAN1 2 0 75 69 0.018 2.787 34.842 0 ROB2 2 0 75 53 0.053 8.131 27.718 0	ROBOT2	75	5 0	.290	44.171	l 1	0	0	0	0	0
QUEUE MAX CONT. ENTRY ENTRY(0) AVE.CONT. AVE.TIME AVE.(-0) RETRY ROB1 2 0 75 53 0.054 8.272 28.198 0 STAN1 2 0 75 69 0.018 2.787 34.842 0 ROB2 2 0 75 53 0.053 8.131 27.718 0	STANOK2	75	5 0	.060	9.066	1	0	0	0	0	0
ROB1 2 0 75 53 0.054 8.272 28.198 0 STAN1 2 0 75 69 0.018 2.787 34.842 0 ROB2 2 0 75 53 0.053 8.131 27.718 0	ROBOT3	75	5 0	.289	44.005	5 1	0	0	0	0	0
STAN1 2 0 75 69 0.018 2.787 34.842 0 ROB2 2 0 75 53 0.053 8.131 27.718 0	QUEUE	MAX	CONT.	ENTRY	ENTRY(0)	AVE.CO	NT. AVI	E.TIME	AVI	E.(-0)	RETRY
ROB2 2 0 75 53 0.053 8.131 27.718 0	ROB1	2	0	75	53	0.054	1	8.272	2	28.198	0
	STAN1	2	0	75	69	0.018	3	2.787	7	34.842	0
STAN2 1 0 75 75 0.000 0.000 0.000 0	ROB2	2	0	75	53	0.05	3	8.131		27.718	0
	STAN2	1	0	75	75	0.000	9	0.000)	0.000	0
ROB3 1 0 75 61 0.001 0.181 0.971 0	ROB3	1	0	75	61	0.003	1	0.183	L	0.971	0

Рисунок 1 Результаты прогона N_21

RMULT 3351864,4416709,3672842

STANOK1 75 0.140 19.014 1 0 0 0 0 0 ROBOT2 75 0.326 44.135 1 0 0 0 0		START TIME 0.000		D TIME BI 66.786	LOCKS FAC	ILITIES 5	STORAGES 0	
STANOK1 75 0.140 19.014 1 0 0 0 0 0 ROBOT2 75 0.326 44.135 1 0 0 0 0	FACILITY	ENTRIES	UTIL.	AVE. TIME	AVAIL. OW	NER PEND	INTER RETRY	DELAY
ROBOT2 75 0.326 44.135 1 0 0 0 0	ROBOT1	75	0.325	44.00	7 1	0 0	0 0	0
	STANOK1	75	0.140	19.01	1 1	0 0	0 0	0
	ROBOT2	75	0.326	44.13	5 1	0 0	0 0	0
STANOK2 75 0.066 9.001 1 0 0 0	STANOK2	75	0.066	9.00	l 1	0 0	0 0	0
ROBOT3 75 0.325 44.108 1 0 0 0 0	ROBOT3	75	0.325	44.108	3 1	0 0	0 0	0
							(-)	
QUEUE MAX CONT. ENTRY ENTRY(0) AVE.CONT. AVE.TIME AVE.(-0) RETR	•						, ,	
ROB1 2 0 75 55 0.048 6.448 24.179 0		_						-
STAN1 2 0 75 69 0.014 1.844 23.056 0	STAN1		0 75	69	0.014	1.844	23.056	0
ROB2 2 0 75 54 0.044 5.996 21.416 0	ROB2	2	0 75	54	0.044	5.996	21.416	0
STAN2 1 0 75 75 0.000 0.000 0.000 0	STAN2	1	0 75	75	0.000	0.000	0.000	0
ROB3 1 0 75 67 0.002 0.250 2.346 0	ROB3	1	0 75	67	0.002	0.25	2.346	0

Рисунок 2 Результаты прогона N = 2

RMULT 5380170,2228673,8456144

	START TIME 0.000			O TIME B 12.663	LOCKS 36	FACILI	TIES	STORAG Ø	GES	
FACILITY	ENTRIE	S UT	[L. /	AVE. TIME	AVAIL.	OWNER	PEND	INTER	RETRY	DELAY
ROBOT1	75	0.	258	44.07	2 1	0	0	0	0	0
STANOK1	75	0.	.093	15.85	8 1	0	0	0	0	0
ROBOT2	75	0.	257	43.91	9 1	0	0	0	0	0
STANOK2	75	0.	.052	8.95	8 1	0	0	0	0	0
ROBOT3	75	0.	257	43.85	4 1	0	0	0	0	0
QUEUE	MAX	CONT.	ENTRY	ENTRY(0)	AVE.CO	ONT. AVI	E.TIME	. AVI	E.(-0)	RETRY
ROB1	2	0	75	52	0.03	35	5.958	3 :	19.428	0
STAN1	1	0	75	75	0.00	90	0.000)	0.000	0
ROB2	1	0	75	55	0.02	27	4.561	. :	17.103	0
STAN2	1	0	75	75	0.00	90	0.000)	0.000	0
ROB3	1	0	75	61	0.00	92	0.351	L	1.879	0

Рисунок 3 Результаты прогона №3

	4397,5518473,49	55417	75							
	START TIME 0.000				0CKS 36	FACILITIE 5	:S	STORA Ø	GES	
FACILITY	ENTRIES	S UT	IL.	AVE. TIME	AVAIL	. OWNER PE	ND	INTER	RETRY	DELAY
ROBOT1	75	6	.444	43.990	1	0	0	0	0	0
STANOK1	75	0	.198	19.613		0	0	0	0	0
ROBOT2	75	0	.445	44.099	1	0	0	0	0	0
STANOK2	75	6	.090	8.939	1	0	0	0	0	0
ROBOT3	75	6	.444	44.008	1	0	0	0	0	0
QUEUE	MAX (CONT.	ENTRY	ENTRY(0)	AVE.C	ONT. AVE.T	IME	AV	E.(-0)	RETRY
ROB1	2	0	75	46	0.1	119 11.	777		30.457	0
STAN1	1	0	75	74	0.0	002 0.	215		16.159	0
ROB2	1	0	75	52	0.0	37 3	712		12.103	0
STAN2	1	0	75	75	0.0	000 0.	000		0.000	0
ROB3	1	0	75	65	0.0	002 0.	245		1.838	0

Рисунок 4 Результаты прогона $N_{2}4$

RMULT 9603	1820,5665707	,1467	643								
	START TIME 0.000			ND TI		.0CKS 36	FACILI 5	TIES	STORA	GES	
FACILITY	ENTR:	IES I	UTIL.	AVE.	TIME	AVAIL.	OWNER	PEND	INTER	RETRY	DELAY
ROBOT1		75	0.352		44.145		0		0	0	0
STANOK1		75	0.193		24.160		0		0	0	0
ROBOT2	-	75	0.352		44.137		0	0	0	0	0
STANOK2	-	75	0.072		9.085		0	0	0	0	0
ROBOT3	1	75	0.350		43.847	1	0	0	0	0	0
QUEUE	MAX	K CON	T. ENTR	Y ENT	RY(0)	AVE.CO	ONT. AV	E.TIME	E AV	E.(-0)	RETRY
ROB1				5	50	0.08		11.126		33.377	
STAN1		1 (5	66	0.01		2.426		20.215	
ROB2	:	2 (0 7	5	50	0.04		5.768	3	17.305	0
STAN2	:	1 (0 7	5	75	0.00	00	0.000	9	0.000	0
ROB3	:	1 (0 7	5	63	0.00	1	0.12	3	0.770	0

Рисунок 5 Результаты прогона №5

DMILLE	C240042	4007440	3730045
KMULI	6248912	,1007440,	3/30845

	START TIME 0.000			D TIME B 12.511	LOCKS 36	FACILI	TIES	STORAG Ø	GES	
FACILITY	ENTRIE	S UTI	[L. /	AVE. TIME	AVAIL	. OWNER	PEND	INTER	RETRY	DELAY
ROBOT1	75	6 0.	299	43.95	0 1	0	0	0	0	0
STANOK1	75	5 0.	133	19.53	0 1	0	0	0	0	0
ROBOT2	75	5 0.	299	43.85	6 1	0	0	0	0	0
STANOK2	75	6 0.	063	9.19	5 1	0	0	0	0	0
ROBOT3	75	6 0.	300	44.01	1 1	0	0	0	0	0
QUEUE	MAX	CONT.	ENTRY	ENTRY(0)	AVE.C	ONT. AVI	E.TIME	AVI	E.(-0)	RETRY
ROB1	1	0	75	60	0.0	31	4.495	5 2	22.477	0
STAN1	1	0	75	71	0.0	13	1.912	2	35.850	0
ROB2	1	0	75	65	0.0	21	3.057	7 2	22.927	0
STAN2	1	0	75	75	0.0	00	0.000)	0.000	0
ROB3	1	0	75	70	0.0	01	0.122	2	1.829	0

Рисунок 6 Результаты прогона №6

RMULT 9922278,5128223,3006408

	START TIME		END TIM	IE BL	OCKS.	FACILI'	ΓIES	STORA	GES	
	0.000		11991.79	0	36	5		0		
FACILITY	ENTRIES	S UTIL.	AVE.	TIME	AVAIL.	OWNER	PEND	INTER	RETRY	DELAY
ROBOT1	75	0.27	6 4	4.149	1	0	0	0	0	0
STANOK1	75	0.13	8 2	2.050	1	0	0	0	0	0
ROBOT2	75	0.27	5 4	3.99	1	0	0	0	0	0
STANOK2	75	0.05	6	9.017	1	0	0	0	0	0
ROBOT3	75	0.27	4 4	3.820	1	0	0	0	0	0
QUEUE	MAX (CONT. EN	TRY ENTR	Y(0)	AVE.CO	ONT. AVI	.TIME	AV	E.(-0)	RETRY
ROB1	2	0	75	62	0.0	32	5.131	L :	29.600	0
STAN1	1	0	75	72	0.00	97	1.086) :	27.001	0
ROB2	2	0	75	66	0.02	20	3.246)	27.001	0
STAN2	1	0	75	75	0.00	90	0.000)	0.000	0
ROB3	1	0	75	68	0.00	91	0.141	L	1.510	0

Рисунок 7 Результаты прогона N27

RMULT 306	9711,9028286,374	11243								
	START TIME 0.000		END T:		.OCKS FA 36	CILITIE 5	S	STORAI Ø	GES	
FACILITY	ENTRIES	UTIL	. AVE	. TIME	AVAIL. 0	WNER PE	ND	INTER	RETRY	DELAY
ROBOT1	75	0.2	32	43.987	7 1	0	0	0	0	0
STANOK1	75	0.1	20	22.849) 1	0	0	0	0	0
ROBOT2	75	0.2	32	43.961	1	0	0	0	0	0
STANOK2	75	0.0	47	8.861	1	0	0	0	0	0
ROBOT3	75	0.2	31	43.885	5 1	0	0	0	0	0
QUEUE	MAX CO	ONT. E	NTRY EN	TRY(0)	AVE.CONT	. AVE.1	IME	AV	E.(-0)	RETRY
ROB1	2	0	75	62	0.025		672		26.956	
STAN1	1	0	75	71	0.003	0.	477	,	8.937	0
ROB2	2	0	75	61	0.019	3.	619)	19.389	
STAN2	1	0	75	75	0.000	0.	000)	0.000	0
ROB3	1	0	75	69	0.001	0.	159)	1.990	0

Рисунок 8 Результаты прогона №8

RMULT 4359019,5196492,6154236

	START TIME 0.000			TIME BU	.0CKS 36	FACILIT 5	TIES	STORA Ø	GES	
FACILITY	ENTRIES	UTIL.	,	AVE. TIME	AVAIL.	OWNER	PEND	INTER	RETRY	DELAY
ROBOT1	75	0.31	8	43.944	1	0	0	0	0	0
STANOK1	75	0.15	7	21.746	5 1	0	0	0	0	0
ROBOT2	75	0.31	8	43.955	5 1	0	0	0	0	0
STANOK2	75	0.06	5	8.989	1	0	0	0	0	0
ROBOT3	75	0.31	8	43.997	1	0	0	0	0	0
QUEUE	MAX CO	ONT. EN	TRY	ENTRY(0)	AVE.CC	NT. AVE	E.TIME	AV	E.(-0)	RETRY
ROB1	4	0	75	44	0.15	5 2	21.384	1 !	51.736	0
STAN1	2	0	75	68	0.01	.0	1.401	l :	15.015	0
ROB2	2	0	75	52	0.05	7	7.935	5	25.874	0
STAN2	1	0	75	75	0.00	00	0.000	9	0.000	0
ROB3	1	0	75	59	0.00	12	0.317	7	1.485	0

Рисунок 9 Результаты прогона №9

RMULT 2903123,6424208,1021441

	START TIME 0.000			D TIME B 02.685	LOCKS 36	FACILI	ΓIES	STORA Ø	GES	
FACILITY	ENTRIES	UT:	[L. /	AVE. TIME	AVAIL	. OWNER	PEND	INTER	RETRY	DELAY
ROBOT1	75	0.	346	43.82	7 1	0	0	0	0	0
STANOK1	75	0.	168	21.30	6 1	0	0	0	0	0
ROBOT2	75	0.	346	43.84	2 1	0	0	0	0	0
STANOK2	75	0.	.072	9.12	5 1	0	0	0	0	0
ROBOT3	75	0	346	43.86	4 1	0	0	0	0	0
0115115				5117D1/(0)					- (0)	0.5.7.01
QUEUE				ENTRY(0)					` '	
ROB1	2	0	75	53	0.0		8.769		29.895	0
STAN1	1	0	75	71	0.00	99	1.154	1 :	21.647	0
ROB2	2	0	75	49	0.0	58	7.377	7	21.280	0
STAN2	1	0	75	75	0.00	30	0.000	9	0.000	0
ROB3	1	0	75	59	0.00	92	0.283	3	1.327	0

Рисунок 10 Результаты прогона №10

RMULT 786	1315,1625147,490	94568								
	START TIME 0.000				OCKS F/ 36	ACILITI 5	ES	STORAG Ø	iES	
FACILITY	ENTRIES	UTIL	L. /	AVE. TIME	AVAIL. (OWNER F	PEND	INTER	RETRY	DELAY
ROBOT1	75	0.2	284	43.751	1	0	0	0	0	0
STANOK1	75	0.1	131	20.116	1	0	0	0	0	0
ROBOT2	75	0.2	285	43.979	1	0	0	0	0	0
STANOK2	75	0.0	9 57	8.817	1	0	0	0	0	0
ROBOT3	75	0.2	286	44.130	1	0	0	0	0	0
OUTLIE	MAY CO	ONT F	-NTDV	ENTDY/O)	AVE CONT	T A)//	ттмі	- 41/1	. (0)	DETDY
QUEUE				ENTRY(0)						RETRY
ROB1	2	0	75	57	0.048		7.358		0.659	
STAN1	1	0	75	73	0.001		.19		7.377	
ROB2	1	0	75	62	0.017		2.57		4.846	
STAN2	1	0	75	75	0.000		.000		0.000	
ROB3	1	0	75	66	0.001	(20:	1	1.676	0

Рисунок 11 Результаты прогона №11

RMULT 6322	817,6374231,	323899	9		1 11	oy 110	/IX 1		C3y.	льт	i i Di
	START TIME			D TIME 04.583	BLOCI 36	(S FAC	ILIT 5	IES	STORAG	GES	
	0.000		1000	04.363	30		5		Ø		
FACILITY	ENTRIE	ES UT	IL.	AVE. TI	ME AV	AIL. OW	INER	PEND	INTER	RETRY	DELAY
ROBOT1	75	5 0	.330	43.	955 :	l	0	0	0	0	0
STANOK1	75	5 0	.135	18.	010	l	0	0	0	0	0
ROBOT2	75	5 0	.330	44.	009	l	0	0	0	0	0
STANOK2	75	5 0	.066	8.	800	l	0	0	0	0	0
ROBOT3	75	5 0	.330	43.	988	l	0	0	0	0	0
QUEUE	MAY	CONT	ENTDV	ENTRY(a) ///	CONT	ΔVE	TTME	= ^\/I	E (-0)	DETDV
ROB1	2	0	75			3.102		3.558		36.317	0
STAN1	1	0	75			0.002		0.294		11.032	
ROB2	2	0	75			0.032		4.296		16.959	
STAN2	1	0		75		0.000		0.000		0.000	ø
ROB3	1	0	75	66		0.002		0.272		2.266	0

Рисунок 12 Результаты прогона №12

RMULT 259	9325,723060,92709	916								
	START TIME 0.000		END TIM 10862.64		OCKS F. 36	ACILI 5	TIES	STORA Ø	GES	
FACILITY	ENTRIES	UTIL.	AVE.	TIME /	AVAIL.	OWNER	PEND	INTER	RETRY	DELAY
ROBOT1	75	0.30	2 4	3.685	1	0	0	0	0	0
STANOK1	75	0.15	6 2	2.645	1	0	0	0	0	0
ROBOT2	75	0.30	3 4	3.946	1	0	0	0	0	0
STANOK2	75	0.06	3	9.195	1	0	0	0	0	0
ROBOT3	75	0.30	4 4	4.071	1	0	0	0	0	0
OUTUE	MAY CO	ONT EN	ITDV ENTO	W(0)	AVE CON	Τ Δ	/C TTM	- ^\	F (0)	DETDY
QUEUE			TRY ENTR							RETRY
ROB1	2	0		53	0.054		7.868		26.823	
STAN1	2	0		65	0.034		4.904		36.781	
ROB2	2	0		52	0.046		6.71		21.895	
STAN2	1	0		75	0.000		0.000		0.000	
ROB3	1	0	75	63	0.002		0.348	3	2.173	0

Рисунок 13 Результаты прогона №13

RMULT 860	7589,3306126,141	17961						
	START TIME 0.000		END TIME BI 0554.676	LOCKS FA 36	CILITIES 5	STORA 0	GES	
FACILITY	ENTRIES	UTIL.	AVE. TIME	AVAIL. 0	WNER PEND	INTER	RETRY	DELAY
ROBOT1	75	0.313	44.049	9 1	0 0	0	0	0
STANOK1	75	0.139	19.535	5 1	0 0	0	0	0
ROBOT2	75	0.312	43.846	0 1	0 0	0	0	0
STANOK2	75	0.064	9.028	3 1	0 0	0	0	0
ROBOT3	75	0.312	43.898	3 1	0 0	0	0	0
QUEUE	MAX CO	ONT. FNT	RY ENTRY(0)	AVE.CONT	. AVF.TTM	F AV	E.(-0)	RETRY
ROB1	2		75 56	0.046	6.53		25.780	
STAN1	1		75 73	0.004	0.55		20.912	
ROB2	2		75 58	0.025	3.46		15.267	
STAN2	1		75 75	0.000	0.00		0.000	
ROB3	1		75 66	0.002	0.25		2.154	
RODS	-	0	,, 00	0.002	0.23		2.154	•

Рисунок 14 Результаты прогона №14

	START TIME 0.000	ND TIME E 820.960	FACILIT 5	TIES	STORAG Ø	GES
FACILITY ROBOT1	ENTRIES 75	 AVE. TIME	 	PEND 0		RETR 0

RMULT 5080535,8350615,7092961

STANOK1	75	0.	.181	21.30	6 1	0	0	0	0	0
ROBOT2	75	0.	374	44.04	1 1	0	0	0	0	0
STANOK2	75	0.	.077	9.089	9 1	0	0	0	0	0
ROBOT3	75	0.	373	43.92	1 1	0	0	0	0	0
QUEUE	MAX	CONT.	ENTRY	ENTRY(0)	AVE.CONT.	AVE.T	IME	AVE.((-0)	RETRY
ROB1	2	0	75	53	0.070	8.1	206	27.	975	0
					0.070	0.0				
STAN1	1	0	75	69	0.007		782	9.	778	0
STAN1 ROB2	1	0				0.7			778 581	0 0
	-	_	75	69	0.007	0.7 4.8	782	16.		-
ROB2	1	0	75 75	69 53	0.007 0.041	0.7 4.8 0.0	782 864	16. 0.	581	0

Рисунок 15 Результаты прогона №15

RMULT 630	2674,266369,57	36686								
	START TIME		EN	D TIME I	BLOCKS	FACILI [*]	TIES	STORA	GES	
	0.000		125	08.463	36	5		0		
FACILITY	ENTRIE	S UT	IL.	AVE. TIM	E AVAIL	. OWNER	PEND	INTER	RETRY	DELAY
ROBOT1	75	9	.265	44.1	57 1	0	0	0	0	0
STANOK1	75	6 0	.115	19.2	47 1	0	0	0	0	0
ROBOT2	75	6 0	.265	44.19	97 1	0	0	0	0	0
STANOK2	75	9	.054	9.00	91 1	0	0	0	0	0
ROBOT3	75	6 0	.265	44.1	58 1	0	0	0	0	0
QUEUE	MAX	CONT.	ENTRY	ENTRY(0) AVE.C	CONT. AVI	E.TIM	E AV	E.(-0)	RETRY
ROB1	2	0	75	55	0.0	940	6.63	5	24.881	0
STAN1	1	0	75	73	0.0	907	1.120	9 .	41.992	0
ROB2	1	0	75	62	0.6	016	2.59	2	14.957	0
STAN2	1	0	75	75	0.0	900	0.000	9	0.000	0
ROB3	1	0	75	67	0.0	901	0.10	3	1.017	0

Рисунок 16 Результаты прогона №16

RMULT 940	0815,9281367,586	50990						
	START TIME 0.000		END TIME BI 4447.729	LOCKS FA 36	CILITIES 5	STORA(GES	
FACILITY	ENTRIES	UTIL.	AVE. TIME	AVAIL. 0	WNER PEND	INTER	RETRY	DELAY
ROBOT1	75	0.228	43.965	5 1	0 0	0	0	0
STANOK1	75	0.084	16.26	0 1	0 0	0	0	0
ROBOT2	75	0.228	43.969	9 1	0 0	0	0	0
STANOK2	75	0.047	9.057	7 1	0 0	0	0	0
ROBOT3	75	0.229	44.036	0 1	0 0	0	0	0
QUEUE	MAX CO	ONT. ENT	RY ENTRY(0)	AVE.CONT	. AVE.TIM	E AV	E.(-0)	RETRY
ROB1	2		75 5Š	0.048	9.30		34.887	
STAN1	1		75 71	0.003	0.66		12.389	
ROB2	2	0	75 62	0.019	3.66		21.124	
STAN2	1	0	75 75	0.000	0.00		0.000	
ROB3	1		75 67	0.001	0.25		2.397	

Рисунок 17 Результаты прогона №17

	START TIME 0.000			TIME 50.515	BLOCKS 36	FACILI 5	TIES	STORAI Ø	GES	
FACILITY	ENTRIES	S UT	[L. /	AVE. TIM	IE AVAI	L. OWNER	PEND	INTER	RETRY	DELAY
ROBOT1	75	0.	302	44.1	.37 1	6	0	0	0	0
STANOK1	75	0.	142	20.7	11 1	6	0	0	0	0
ROBOT2	75	0.	301	43.9	63 1	6	0	0	0	0
STANOK2	75	0.	061	8.9	12 1	6	0	0	0	0
ROBOT3	75	0	.302	44.6	61 1	6	0	0	0	0
QUEUE	MAX (CONT.	ENTRY	ENTRY(6) AVE.	CONT. AV	E.TIME	AV	E.(-0)	RETRY
ROB1	3	0	75	45	0.	090	13.103	3	32.757	0
STAN1	1	0	75	69	0.	013	1.891	ι :	23.640	0
ROB2	1	0	75	54	0.	036	5.282	2	18.866	0
STAN2	1	0	75	75	0.	000	0.000	9	0.000	0
ROB3	1	0	75	60	0.	003	0.425	5	2.123	0

Рисунок 18 Результаты прогона №18

RMULT	524712,	3460285,	2678388
-------	---------	----------	---------

	START TIME 0.000			D TIME B 70.842	LOCKS 36	FACILI 5	TIES	STORA Ø	GES	
FACILITY	ENTRIES	UT:	IL.	AVE. TIME	AVAIL	. OWNER	PEND	INTER	RETRY	DELAY
ROBOT1	75	0.	.283	43.96	1 1	0	0	0	0	0
STANOK1	75	0.	.115	17.89	8 1	0	0	0	0	0
ROBOT2	75	0.	.283	44.03	7 1	0	0	0	0	0
STANOK2	75	0.	.058	8.97	7 1	0	0	0	0	0
ROBOT3	75	0.	. 283	43.99	5 1	0	0	0	0	0
QUEUE	MAX CO	ONT.	ENTRY	ENTRY(0)	AVE.C	ONT. AVI			E.(-0)	RETRY
ROB1	2	0	75	57	0.0	40	6.227	7 :	25.945	0
STAN1	1	0	75	75	0.0	00	0.000	9	0.000	0
ROB2	1	0	75	62	0.0	16	2.509)	14.474	0
STAN2	1	0	75	75	0.0	00	0.000	9	0.000	0
ROB3	1	0	75	66	0.0	01	0.208	3	1.734	0

Рисунок 19 Результаты прогона №19

RMULT 823	5672,8630075,878	3568						
	START TIME 0.000			.0CKS 36	FACILITIES 5	STOR.		
FACILITY	ENTRIES	UTIL.	AVE. TIME	AVAIL.	OWNER PEN	ID INTE	R RETRY	DELAY
ROBOT1	75	0.302	44.013	3 1	0	0 0	0	0
STANOK1	75	0.131	19.109	1	0	0 0	0	0
ROBOT2	75	0.301	43.765	1	0	0 0	0	0
STANOK2	75	0.062	9.084	1	0	0 0	0	0
ROBOT3	75	0.302	43.919	1	0	0 0	0	0
QUEUE	MAX CO	ONT. ENTR	Y ENTRY(0)	AVE.CO	ONT. AVE.TI	ME A	VE.(-0)	RETRY
ROB1	2	0 7	5 50	0.06	9.1	.73	27.520	0
STAN1	1	0 7	5 72	0.01	14 2.6	11	50.263	0
ROB2	1	0 7	5 60	0.02	21 3.6	86	15.432	0
STAN2	1	0 7	5 75	0.00	90 0.6	000	0.000	
ROB3	1	0 7	5 67	0.00	0.1	21	1.131	
<								

Рисунок 20 Результаты прогона №20

Сводная таблица результатов

Таблица 2 Загрузка станков

Номер прогона №	Станок №1	Станок №2
1	0,093	0,052
2	0,168	0,072
3	0,131	0,057
4	0,135	0,066
5	0,156	0,063
6	0,139	0,064
7	0,181	0,077
8	0,115	0,054
9	0,084	0,047
10	0,142	0,061
11	0,115	0,058
12	0,139	0,06
13	0,131	0,062
14	0,14	0,066
15	0,198	0,09
16	0,193	0,072
17	0,133	0,063
18	0,138	0,056
19	0,12	0,047
20	0,157	0,065

Расчет оценок

Расчет оценки мат. ожидания проводится по формуле: $\mu(N) = \frac{\sum_{i=1}^{N} \rho_i}{N}$, где ρ_i - загрузка k-го станка в i-ом прогоне. Расчет оценки дисперсии проводится по формуле:

$$\sigma(N)^2 = \frac{\sum_{i=1}^N (\rho_i - \mu(N))^2}{N-1}$$
. Расчет проводится для N =5 и N=20.

Таблица 3 Оценка мат. ожидания и дисперсии

Станок №1	Оценка мат. ожидания	Оценка дисперсии
N = 5	$\mu(5) = 0.1366$	$\sigma(5)^2 = 0,0008243$
N = 20	$\mu(20) = 0,1404$	$\sigma(20)^2 = 0,0008643$
Станок №2	Оценка мат. ожидания	Оценка дисперсии
N = 5	$\mu(5) = 0.0620$	$\sigma(5)^2 = 0.00006$
N = 20	$\mu(20) = 0.0626$	$\sigma(20)^2 = 0.00010$

Доверительные интервалы для загрузки станков

Доверительный интервал для k-го станка равен:

$$\Theta_{(1-\alpha)}(N) = \mu(N) \pm t \cdot \sqrt{\frac{\sigma(N)^2}{N}}$$

Таблица 4 Доверительные интервалы для загрузки станков

Станок №1	N = 5	N = 20
$\Theta_{90\%}(N)$	$0,1366 \pm 0,0274$	$0,1404 \pm 0,0111$
$\Theta_{95\%}(N)$	$0,1366 \pm 0,0357$	$0,1404 \pm 0,0138$
Станок №2	N = 5	N = 20
$\Theta_{90\%}(N)$	$0,0620 \pm 0,0074$	$0,0626 \pm 0,0039$
$\Theta_{95\%}(N)$	$0,0620 \pm 0,0096$	$0,0626 \pm 0,0047$

Вывод

В результате моделирования участка ГПС было установлено, что станки недозагружены (12%-19% на первом станке и 5%-7% на втором станке). Это связано с тем, что время транспортирования заготовки роботом выше, чем время обработки на станках (для первого станка более чем в 2 раза, для второго почти в 5 раз). Для устранения данной проблемы необходимо заменить роботов на более динамичных, время транспортировки которых будет сопоставимо с временем обработки деталей на станках, тогда загрузка станков будет выше, следовательно и загрузка всего участка ГПС возрастет.