实验三、AGV系统的建模与仿真

1. 实验目的

通过完成一个简单的轨道小车的循径运动系统的仿真建模,学习 AutoMod 软件 Path mover 子系统,掌握小车调度作业的基本方法,达到独立完成简单轨道搬运系统仿真建模的目的。同时,掌握该类系统仿真建模思想和方法,培养分析该类系统关键参数、问题和效率的能力,提高依据仿真结果正确分辨、判断系统性能的分析能力。

2. 实验内容

(1) 对象系统描述

有一个环形轨道的自动导引小车搬 运系统,平面布置示意图如右图所示。

两种货物,到达频率分别为: normal (800, 20) sec; uniform (600, 40) sec;

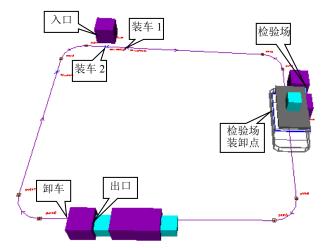
从入口的队列中轮流在两个上载货 物的地点装车;

送到检查场前的装卸点,卸载到检查场中检查 uniform (20,4) min;

检查后仍由检查场的装卸点装车送 到出口,卸载到出口队列中;

车辆空闲时就到停车处停车,随时 待命,当小车发现入库和检查场有装载 任务时就前去装载货物;

该系统为24小时连续运行系统。



(2) 实验内容

- ①完成该对象系统的 AutoMod 建模;
- ②对该搬运系统的作业效率和存在的问题进行分析;
- ③提出改进措施,对比小车利用率和系统运行情况。

3. 实验步骤

- (1) 新建一个模型(自动创建一个 process system);
- (2) 定义小车、队列等实体单元,按平面布置示意图布置相应的实体位置;
- (3) 定义系统参数和实体参数;
- (4) 编辑 source file 文件,编写相应代码,定义系统的流程逻辑;
- (5) 设定运行时间:
- (6) 运行模型;
- (7) 查看仿真动画和仿真输出结果,分析系统瓶颈和系统问题情况;
- (8) 设计改进方案,相应修改仿真模型,仿真运行并比较仿真结果的变化。

作业与思考题

- (1) 系统的瓶颈在哪里? 你是如何发现的?
- (2) 哪些参数能有效反映小车搬运能力状况?
- (3) 你解决系统瓶颈问题的思路是什么?请说明理由;
- (4) 你提出的改进方案使该系统产生了哪些变化?
- (5) 谈谈你完成本次实验的心得体会与建议。

自选内容

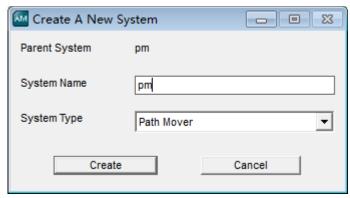
假设为该系统设计两套小车配置方案,一是1辆容量为2的小车,二是2辆容量为1的 小车。试对两个方案进行仿真比较,分析两个方案的系统搬运能力与小车利用率的差别。

实验三详细解析

本实验学习的重点在于 Load、Resource、Queue 等常见实体的定义及其三维显示的设 定以及对 AutoMod 中 pathmover 子系统的简单学习。通过该实验能利用 pathmover 进行简单 的循径系统的设计。以下是完成本系统模型所需要的项目。

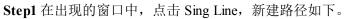
表 4-1 Pathmover 系统项目设置									
Process系统									
项目	名称	备注							
Process	P_in	工件进入系统, 经检验后出库							
т 1	L_a	工件a							
Loads	L b	工件b							
Resources	R_check	检验场							
	Q_a	工件a进入系统前等待队列							
0	Q_b	工件b进入系统前等待队列							
Queues	Q_check	检查场工件a、b等待检查队列							
	Qout	工件出库队列							

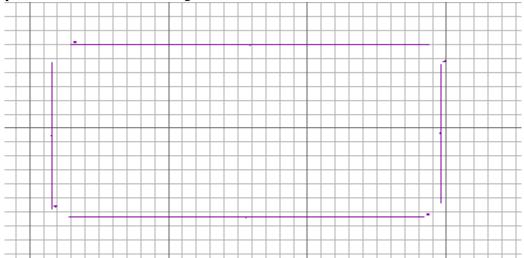
- 1.新建一个模型(pathmover)。修改单元格长度单位为米,并保存和导出模型。
- 2.点击 System中的 New, 新建 Path Mover (pm) 子系统。



Create A New System 视窗

3.新建路径。



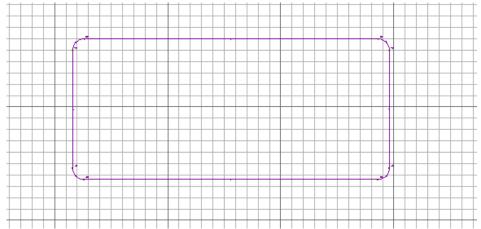


Step2 点击 Pathmover 视窗中的 Fillet,然后选中要连接的两条路径,将其连接起来。依次将所有要连接的路径连接。

Fillet					
Name	path5		Path Type	DefaultGuidePath	¥
Radius	5	Meters -]		
▼ Trim				Attributes	
☐ Leading	Trim Segment	Lena	th 1	Meters	₹
.,,,,,,	patito			Meters	
	rim Segment				_
Name	path7	Leng	th 1	Meters	▼
		OK Can	cel		

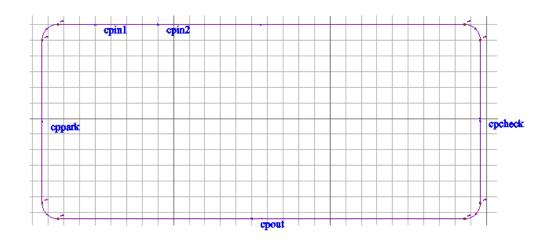
Fillet 视窗

Step3 在上图的 Radius 编辑处,可以设置转角半径。 Step4 所有路径连接完成如下图。



注:每选中两条要连接的路径,需设好转角半径之后,点击 OK 按钮,才能继续选中其他两条要连接的路径。

4.点击 Control Point,新建站点如下。



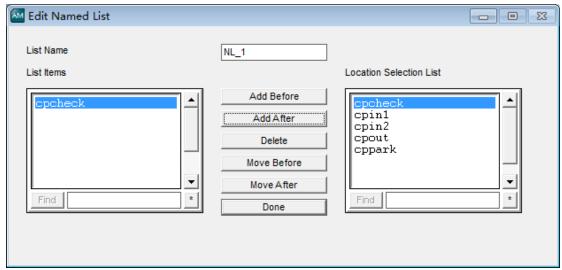
5.新建 Name List。

Step1 点击 Name List,新建一个名称列表。

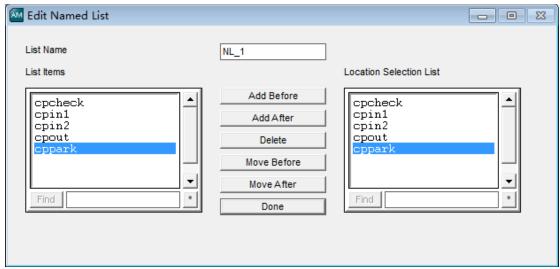


New Named List 视窗

Step2 将所有 Control Point 点都 Add After 到前面的 List Items 中。



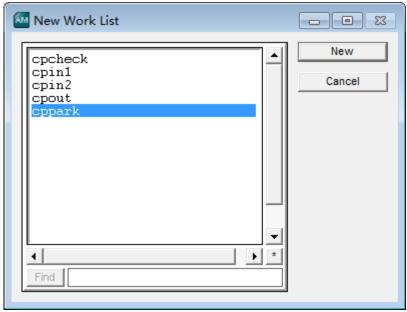
Eidt Named List 编辑视窗



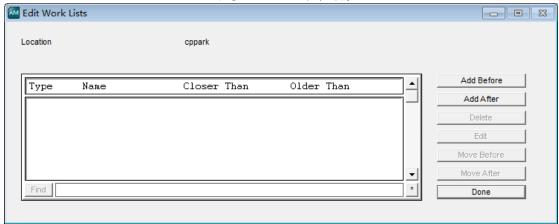
Eidt Named List 编辑视窗

6.新建 Work List和 Park List。

Step1 新建 Work List,点击 New

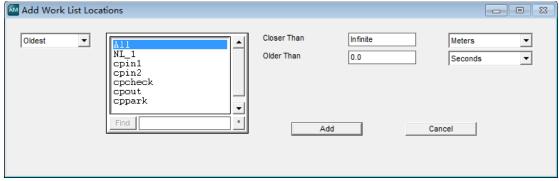


新建 WorkList 编辑视窗

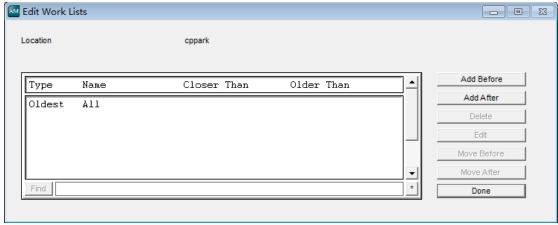


Work Lists 编辑视窗

Step2 点击 Add After,在左边下拉栏选 Oldest,中间选 All,点击 Add。

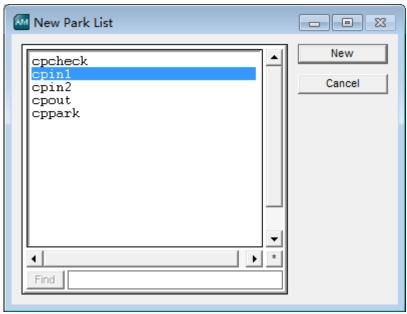


Add Work List Locations 视窗

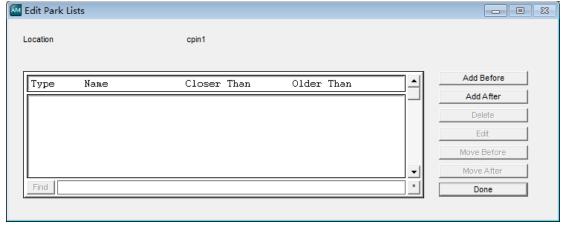


Work Lists 编辑视窗

Step3 新建 Park List, 点 New。

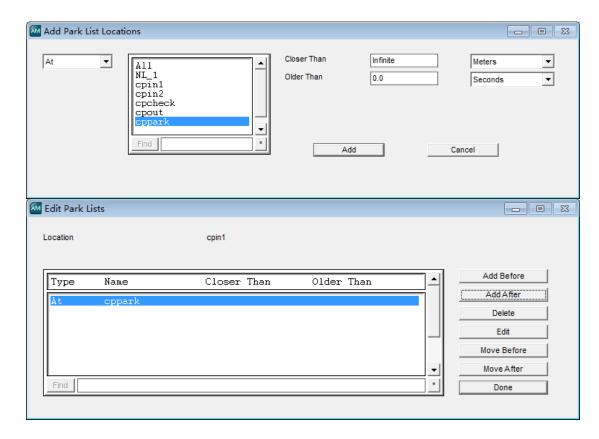


新建 Park List 视窗



Park Lists 编辑视窗

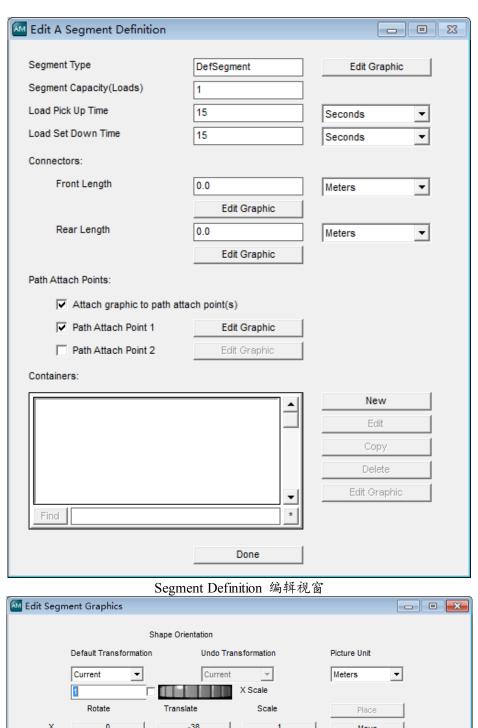
Step4 点击 Add After,左边为默认 At,右边为 cppark。点 Add。



Park Lists 编辑视窗

Step5 同样的,在 cpin2、cpcheck、cpout 处分别建立 Park List(At cppark)。

7.编辑 Segment, 点 Done 编辑完成。



Shape Orientation

Default Transformation

Current

Current

X Scale

Rotate

Translate

Scale

Place

X 0 -38 1 Move

Y 0 39 1 Hide

Z 0 0 1 Done

Scale All

Shape Definition Import

Load Stack

Default

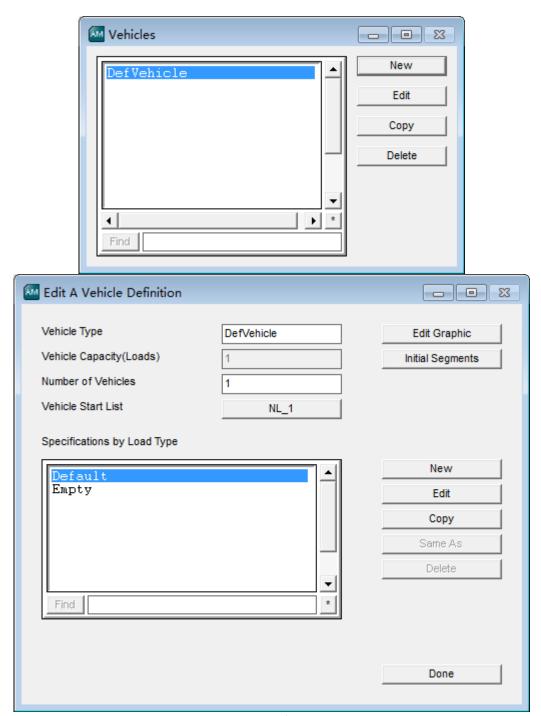
Current

No Load Display

Segment Graphics 编辑视窗

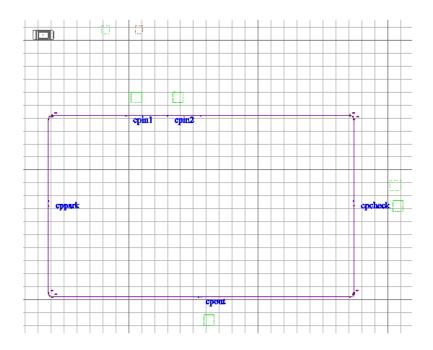
点击 place 按钮,放置车辆。从软件安装路径下的 demos/graphics/cell 下设置小车形式。

8.编辑 Vehicles

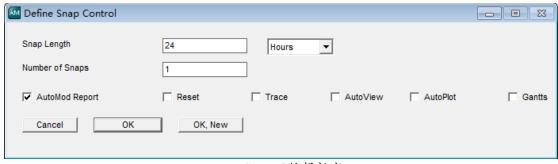


Vehicles 编辑视窗

9.按照表中项目设置新建 Loads、Resources、Process 等。



10.设置 Run Control 为 1 snaps, 24hrs。

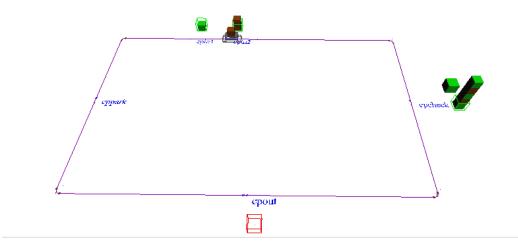


Run Control 编辑视窗

11.编辑 Source File 文件。

```
1begin P_in arriving
2   if load type = L_a then
 2
3
4
5
6
7
8
9
       begin
           move into Q_a
           move into pm.cpin1
       else
       begin
           move into Q_b
10
           move into pm.cpin2
11
12
       travel to pm.cpcheck
13
       move into Q_check
14
       use R_check for uniform 20,4 min
15
       move into pm.cpcheck
       travel to pm.cpout
17
       move into Q_out
18
       wait for e^{-5} min
19end
```

12.运行模型。



13.查看输出报告。

Statistics for Process System "pm" Process Statistics	
P_in	
Process Traffic Limit Statistics Name Total Cur Average Capacity Max Min Util Av_Time Av_Wait	
Name Total Cur Average Capacity Max Min Util Av_Time Av_Wait	
P_in 250 195 95.49 Infinite 195 0 33002.09	
Queue Statistics Name Total Cur Average Capacity Max Min Util Av_Time Av_Wait	
Space 250 0 0.00 Infinite 1 0 0.00	
Q_a 108 30 15.66 Infinite 31 0 12525.49 Q_b 142 39 20.76 Infinite 40 0 12632.09	
Q_check 181 126 58.60 Infinite 126 0 27973.87	
Q_out 55 0 0.21 Infinite 9 0 330.55	
Resource Statistics Name Total Cur Average Capacity Max Min Util Av_Time Av_Wait S	State
R_check 71 1 0.99 1 1 0 0.990 1204.87 24875.97 U	Jp -
Random Number Streams Name Total	
stream0 236 stream_L_a_1 146 stream_L_b_1 143 stream_R_check_1 0	
Statistics for Path Mover System "pm.pm"	
Guide Path Type Statistics Name Total Cur Average Capacity Max Min Util Av_Time Av_	Wait
DefaultGuidePath 1515 1 1.03 Infinite 2 0 58.53	
Guide Path Statistics	
	Wait
pathl 189 0 0.32 Infinite 1 0 144.45	
path2 190 0 0.20 Infinite 1 0 91.69 path3 190 1 0.30 Infinite 1 0 135.45	
path4 189 0 0.17 Infinite 1 0 79.87	
path5 189 0 0.01 Infinite 1 0 4.12	
path6	
Partition of the same of the s	
path8 189 0 0.01 Infinite 1 0 4.12	
Control Point Type Statistics	Wait
Control Point Type Statistics	Wait
Control Point Type Statistics Name Total Cur Average Capacity Max Min Util Av_Time Av_ ====================================	Wait Wait
Control Point Type Statistics Name Total Cur Average Capacity Max Min Util Av_Time Av_ ====================================	
Control Point Type Statistics Name	
Control Point Type Statistics	
Control Point Type Statistics Name	

All Def 0.30	2 Vehic 2	le: 236	110.60	0.2	239 23	6 8	37. 68	0.454 0.454 .0 Percent	19			
Of Tota	l Čap:	acit	y Which i	s 0.0	0 Vehicle	s						
Vehicle Vehicle			Statistic To		Cur	Αν	erage	Capacity		Ma	x	Min
DefVehi DefVehi)		1	1		1.00	Infinite			1	0
Current	Stati	us O	f Vehicle	s			_	-			_	
Vehicle			Stat	us				Current us Locatio			_	estinati) Locatio
DefVehi	cle(1)	Move	:			60.52	cpcheck				ppark
Current Type		Av	erage Tin		Maximum T In Cur St			mum Time ur Status				
DefV	ehicl	==== e	60.5	52	60	.52		60.52				

从报告中,我们可以看出,运行 24 小时内,系统中的 load 共 250 个,其中经队列 Q_a 的有 108 个,经列 Q_b 的有 142 个,经 Q_check 的有 181 个;运行 8 小时后,队列 Q_a 处 的 load 有 30 个,队列 Q_b 处的 load 有 39 个,队列 Q_check 处的 load 有 126 个。由此,我们可以看出,队列 Q_check 处堆积了很多 load。说明一辆负载容量为 1 的小车不能满足系统的需求,我们可以更改小车的容量或小车的数量,来改进模型,并进行对比,进而得到最佳方案。