

RESE A ·· R CH LEX E RRES ·· E AR C HLE
XER R ·· ES E A RC HL EX E ·· R R ESE R
CHLEX ·· E R RES EAR CH L ·· E X E
RRE S E ARC ·· H LE XER RSER C ·· H LE
XE RR ES E A ·· RESE A RC HLEX ·· ER RESE
A RCHL ·· E XER RESEA C ·· HLEXER ··

GD.findi リリースノート

2019/5/17 詳細情報



LEXER RESEARCH Inc.

Virtual,
powering everything.

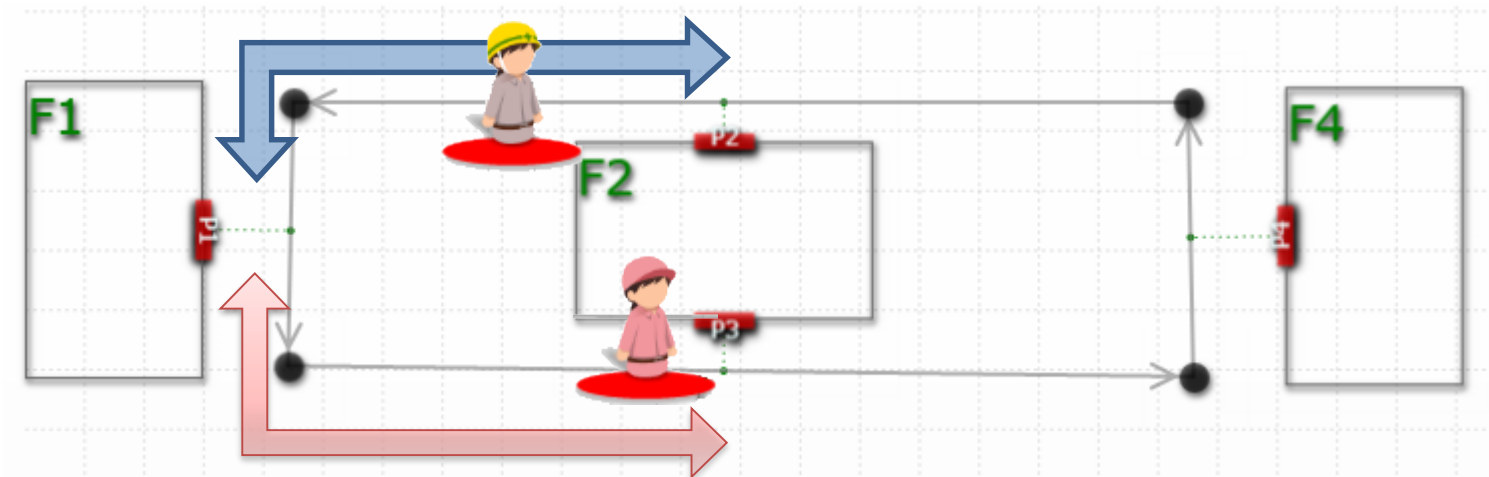
本資料は、2019/5/17に公開したGD.findi およびGD.findi Reactor に関する以下の追加機能の詳細情報を説明するものです。

== 機能追加 ==

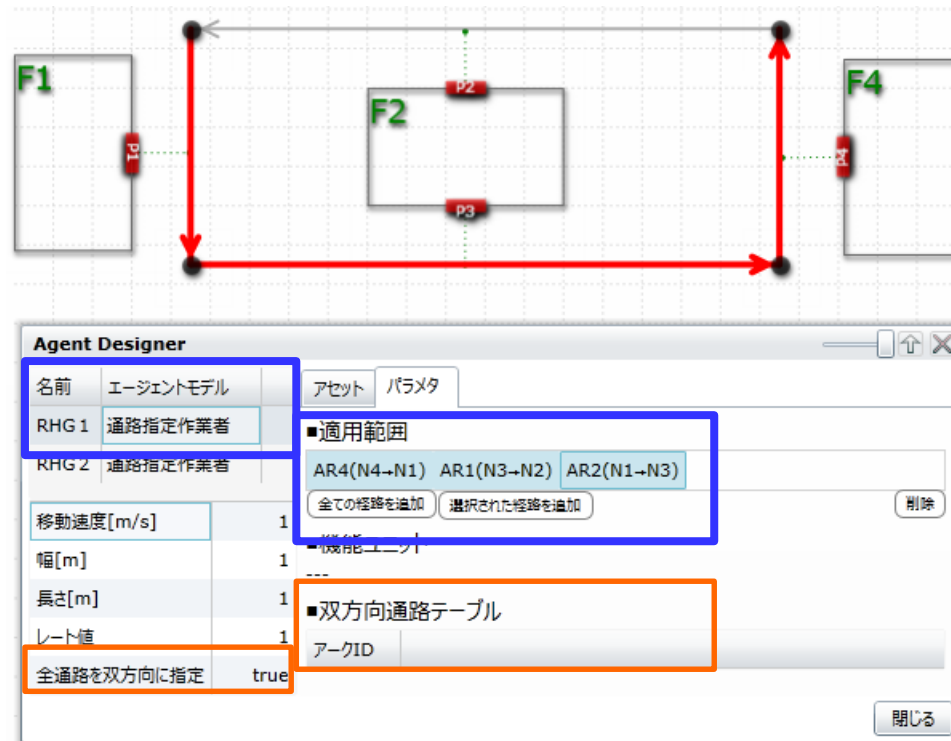
- エージェントモデル「通路指定作業者」を追加（3頁～）
- エージェントモデル「通路指定牽引車」を追加（6頁～）
- 搬送アクティビティのビヘイビアに「OBOP」を追加(9頁～)

エージェントモデル「通路指定作業者」を追加

エージェントモデル「通路指定作業者」を追加いたしました。
エージェントモデル「通路指定作業者」は、作業者の通路を指定することができ、さらに往復歩行ができるようになりました。
このエージェントモデルを使用することにより、作業者の移動する通路の定義が簡単に行えます。



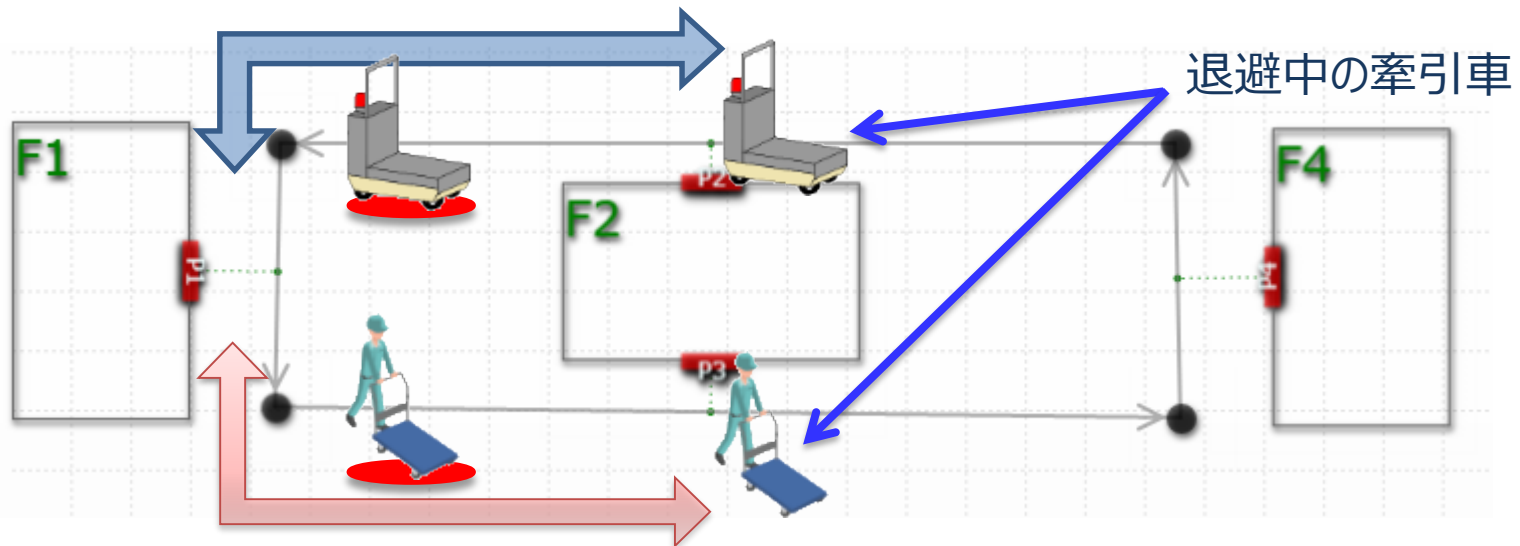
エージェントモデル「通路指定作業者」の設定は、Agent Designerパネルで行います。エージェントモデルのリストから「通路指定作業者」を選択し、指定したい通路を適用範囲に設定します。



全ての指定通路で往復歩行させるには、「全通路を双方向に指定」を「true」にします。一部の指定通路を往復歩行させるには、「全通路を双方向に指定」を「false」にし、パラメタタブの双方向通路テーブルに往復させたいアークIDを入力してください。

エージェントモデル「通路指定牽引車」を追加

エージェントモデル「通路指定牽引車」を追加いたしました。
エージェントモデル「通路指定牽引車」は、「通路指定作業員」と同様に指定した通路を往復できるようになりました。このエージェントモデルを使用することにより、牽引車が指定した通路で往復でき、さらに衝突退避も指定できます。

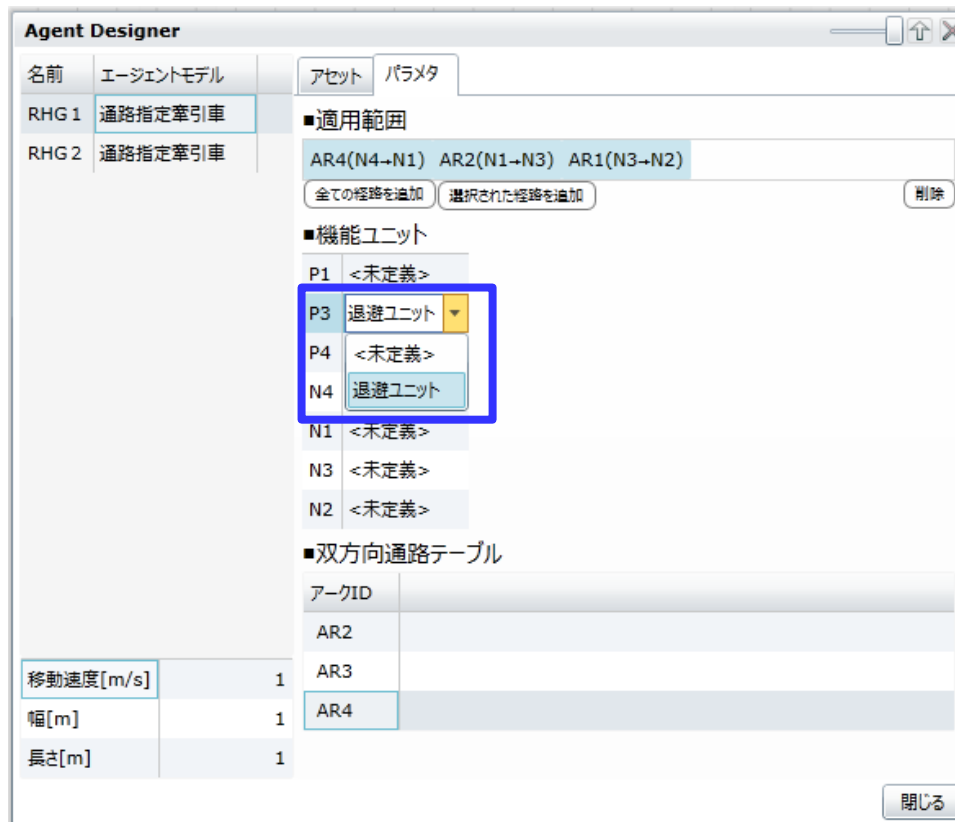


牽引車用の往復可能な通路では、衝突退避のための退避場所を指定できます。

衝突退避するための退避場所を指定する方法

エージェントモデル「通路指定牽引車」の往復可能な通路の設定は、エージェントモデル「通路指定作業車」と同様に作成します。

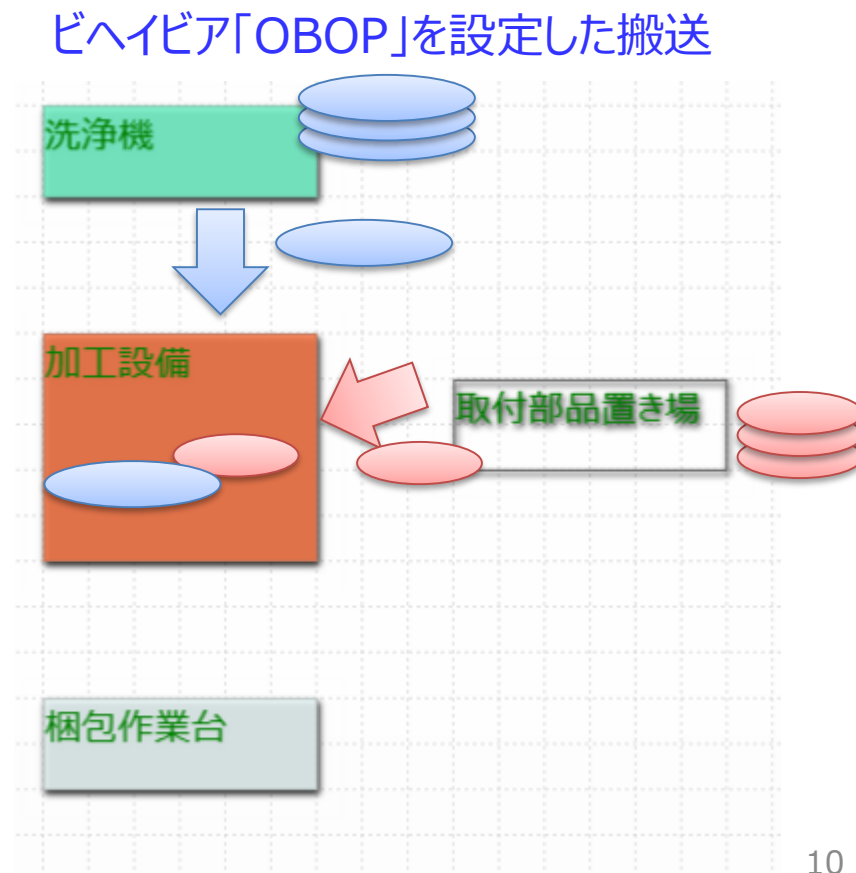
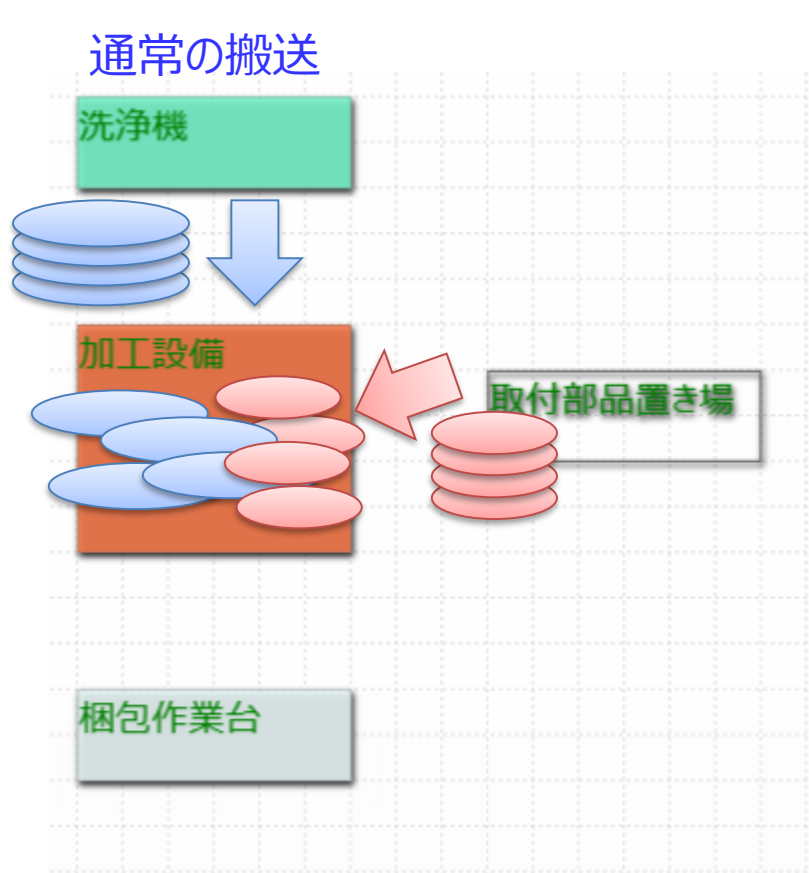
機能ユニット内の退避位置となる搬送点やノードの〈未定義〉をクリックし、表示されたリストから「退避ユニット」を選択します。



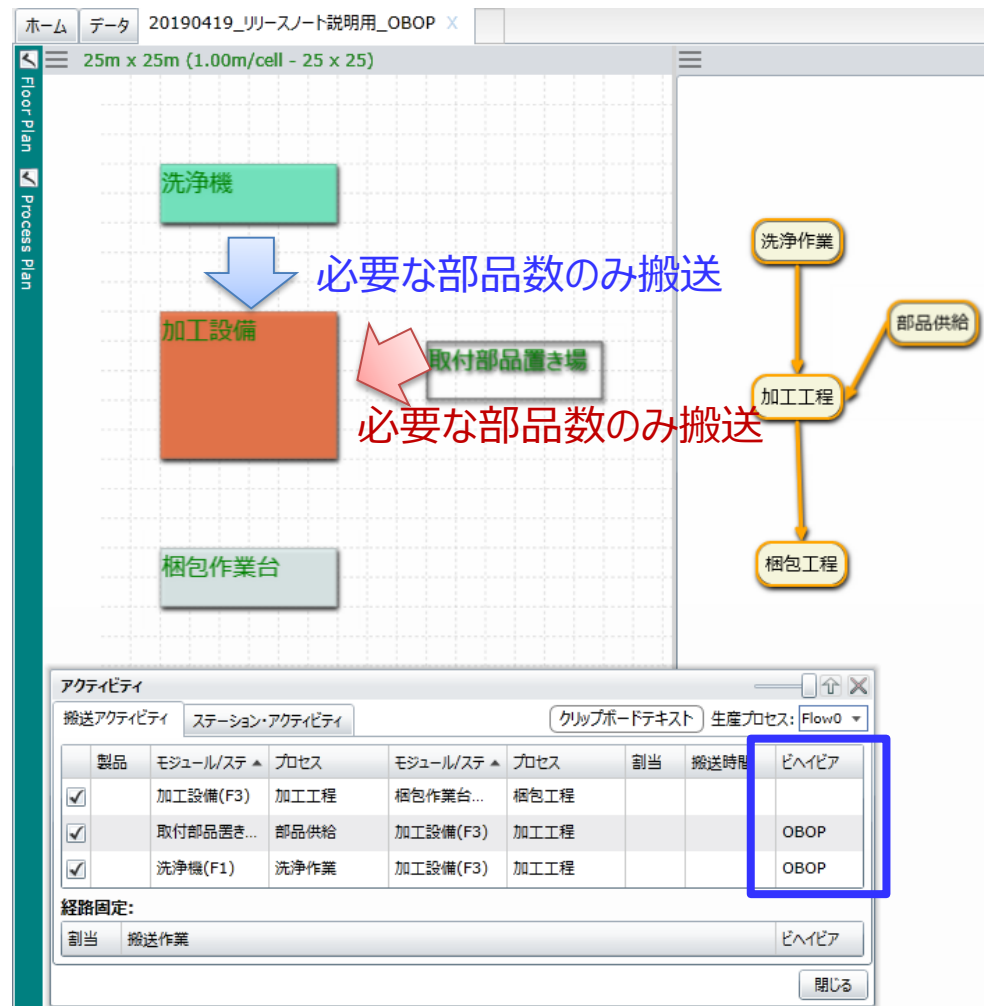
搬送アクティビティのビヘイビアに「OBOP」を追加

搬送アクティビティのビヘイビアに「OBOP」を追加しました。

One-By-One Productionの略で、一個流し生産の表現を行うことができます。次工程へ部品を搬送する際、次工程に必要な部品を投入順序に基づいて必要なタイミングで搬送します。このビヘイビアを使用することにより、一個流し生産の設定が簡単に行えるようになりました。



搬送アクティビティにビヘイビア「OBOP」を設定するには、搬送アクティビティパネルの変動経路のビヘイビア枠に「OBOP」と入力します。



必要な部品数のみ搬送

必要な部品数のみ搬送

製品	モジュール/ステ	プロセス	モジュール/ステ	プロセス	割当	搬送時間	ビヘイビア
<input checked="" type="checkbox"/>	加工設備(F3)	加工工程	梱包作業台...	梱包工程			
<input checked="" type="checkbox"/>	取付部品置き...	部品供給	加工設備(F3)	加工工程			OBOP
<input checked="" type="checkbox"/>	洗浄機(F1)	洗浄作業	加工設備(F3)	加工工程			OBOP

経路固定:
割当 搬送作業

閉じる

何かご質問などございましたら、下記アドレスまでお気軽にお問い合わせください。
E-mail : gdfindi_support@lexer.co.jp



<http://www.lexer.co.jp/>