



Как рассчитать целесообразность роботизации в компании

Расчет потребных ресурсов и САРЕХ

- 1. Методы расчета потребного количества напольных роботов
- 2. Дополнительная инфраструктура для роботизации
- 3. Необходимое программное обеспечение
- 4. Текущая стоимость этих ресурсов и прогноз изменения цен

ВАШИ ЦЕННОСТИ В МИРЕ ПОРЯДКА

1. Методы расчета потребного количества напольных роботов



- 1. Обозначить задачу для робота
- 2. Определить оптимальный маршрут
- 3. Рассчитать количество операций на пути следования
- 4. Учесть технические характеристики

1. Методы расчета потребного количества напольных роботов



Какие задачи решают напольные роботы

Point to Point

Перемещение товара из точки А в точку Б



Point to Area

Перемещение товара из точки А в Зону Б и далее в место хранения



Goods to person

Перемещение товара из места хранения в Зоне А в точку Б с учетом времени ожидания



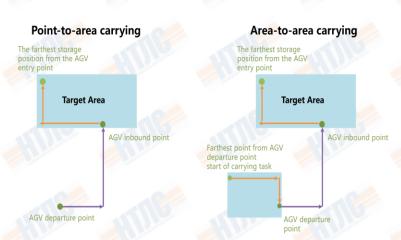
1. Методы расчета потребного количества напольных роботов



Как определить и рассчитать маршрут



Измерить расстояние от точки А до точки Б, по оптимальному маршруту с учетом наименьшего пересечения с людьми и другой техникой





Измерить расстояние от точки A до Зоны Б, по оптимальному маршруту с учетом наименьшего пересечения с людьми и другой техникой.

Измерить расстояние между точкой входа роботом в Зону Б и местом хранения в самой дальней точке Зоны Б

Учесть фактор расстояния (коэффициент среднего расстояния 0,5-0,7)



Расстояние от самого дальнего места хранения (самого дальнего угла) до рабочей станции

Учесть фактор расстояния (коэффициент среднего расстояния 0,5-0,7)

1. Методы расчета потребного количества напольных роботов



Как Рассчитать количество и время операций



- Сколько раз робот поднимает и опускает груз
- Сколько робот делает поворотов на маршруте следования
- Выбрать тип маршрута: туда, туда/обратно



- Сколько раз робот поднимает и опускает груз
- Сколько робот делает поворотов на маршруте следования
- Выбрать тип маршрута: туда, туда/обратно



- Сколько раз робот поднимает и опускает груз
- Сколько робот делает поворотов на маршруте следования
- Выбрать тип маршрута: туда, туда/обратно
- Учесть время ожидания на рабочей станции

1. Методы расчета потребного количества напольных роботов



Какие технические характеристики нужно учитывать

| Параметры | APR | LMR | FMR | |
|---|--|--|------------------------|--|
| Макс. грузоподъемность, кг | 800-1000 | 600-1500 | 1000-1500 | |
| Макс. Скорость, м/с | 1,5 | 2,0 | 1,3 | |
| Гочность позиционирования и стыковки, мм | ±5 mm, ±1 rpagyc DM code ±10 mm, ±1 rpagyc SLAM | ±5 mm, ±1 rpagyc DM code ±10 mm, ±1 rpagyc SLAM | ±10 mm, ±1 гραΔус SLAM | |
| Навигация 🥠 💮 | SLAM/DM code | SLAM/DM code | SLAM | |
| Время автономной работы, час | 6-8 | 6-8 | 6-8 | |
| Габарит <mark>ы, м</mark> м | 1283×983×170 | 940*650*253 | 1632*870*1990 | |
| AST, mm MIN (angle stacking <mark>aisl</mark> e - проход для <mark>шт</mark> абелирования) | 1800 | 1600 | 2100 | |
| Масса робота, кг | 320-450 | 135-450 | 500-600 | |
| Время за <mark>ряд</mark> ки, мин От 10 <mark>до</mark> 90% | До 120 | До 120 | До 120 | |
| Время разворота 180 | 5 | 3 | 10 | |
| Время подняти <mark>я гр</mark> уза, с | 30-40 | 5-10 | 25-70 | |







1. Методы расчета потребного количества напольных роботов



| Расчет кол-ва рабочих станций | | | | | | |
|---|-------|------------|-------|------------|-------|--|
| Направление | Отбор | Пополнение | Отбор | Пополнение | Отбор | |
| Кол-во рабочих часов в смену (h) | 9 | 9 | 8 | 8 | | |
| К <mark>ол</mark> -во строк зака <mark>за</mark> в смену | 6000 | 6000 | 0 | 0 | | |
| Hit Rate (Строка / стеллаж / паллет) | 1,29 | 1,56 | 2,1 | 1,9 | 1, | |
| Время на обработку однйо стр <mark>о</mark> йи (S / LINE) | 12 | 12 | 12 | 12 | 1 | |
| Время ожи <mark>дани</mark> я стеллажа/паллета (s) | 15,4 | 18,8 | 25,2 | 22,8 | 20,4 | |
| Время смены паллета / стеллажа (s) | 6 | 6 | 6 | 6 | (| |
| О <mark>бщ</mark> ие требовани <mark>я к</mark> эффективност <mark>и (</mark> LINE / h) | 666,7 | 666,7 | 0,0 | 0,0 | 0,0 | |
| Эффективность одной рабочей станции (line/h) | 216,0 | 227,4 | 242,3 | 237,5 | 231, | |
| Кол-во рабоч <mark>их</mark> станций | 3,1 | 2,9 | 0,0 | 0,0 | 0,0 | |
| Кол-во рабочих станций (округлить вверх) | 4 | 3 | 0 | 0 | | |

| | Расчет ко <mark>л-в</mark> а роб | отов | | | |
|---|----------------------------------|-------|-------|-------|-------|
| Дальняя точка склада (m) | 70 | 70 | 107 | 107 | 107 |
| коэффициент среднего расстояния | 0,5 | 0,5 | 0,6 | 0,6 | 0,6 |
| Среднее расстояние (М) | 35 | 35 | 64,2 | 64,2 | 64,2 |
| Средняя скорость (m/s) | 0,7 | 0,7 | 0,7 | 0,7 | 0,7 |
| Время подъема груза (s) | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 |
| Среднее кол-во подъемом за за дачу | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 |
| Общее время подъема груза (s) | 8 | 8 | 8 | 8 | 8 |
| Время развор <mark>от</mark> а (s) | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| Кол-во разворотов за задачу | 13 | 13 | 13 | 13 | 13 |
| общее время разворота(s) | 39 | 39 | 39 | 39 | 39 |
| В <mark>ре</mark> мя "туда" (s) | 50,0 | 50,0 | 91,7 | 91,7 | 91,7 |
| Время "туда-обратно" (s) | 147,0 | 147,0 | 230,4 | 230,4 | 230,4 |
| Время смены робота (s) | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 |
| Время простоя стеллажа/ паллета (s) | 15,4 | 18,8 | 25,2 | 22,8 | 20,4 |
| Кол-во роботов на 1 раб.ст | 7,9 | 6,9 | 8,4 | 9,0 | 9,7 |
| Кол-во роботов | 24,3 | 20,3 | 0,0 | 0,0 | 0,0 |
| Повыша ющий коэффициент | 1,2 | 1,2 | 1,2 | 1,2 | 1,2 |
| Общее кол-во роботов | | 53,5 | | | |
| Общее кол-в <mark>о р</mark> оботов(округли <mark>ть вв</mark> ерх) | 40 | 54 | | | |
| Кол-во за рядных станций | | 9 | | | |



2. Дополнительная инфраструктура для роботизации



Выделенная сеть Wi-Fi



Система управлением складом



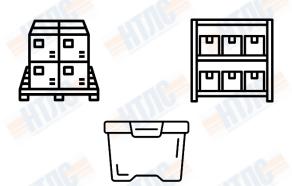
Аксессуары для навигации



Сервер



Аксессуары для товара

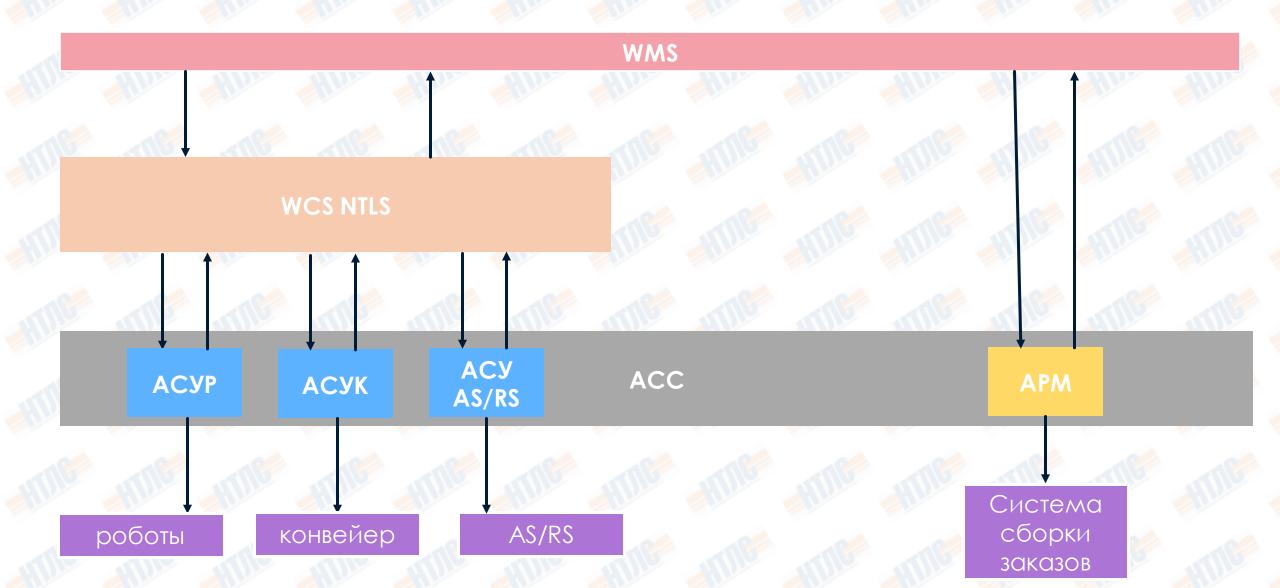


Зарядные станции



3. Необходимое программное обеспечение





4. Текущая стоимость этих ресурсов и прогноз изменения цен



| Тип оборудования | Цена | Комментарий | Прогноз изменения цен |
|----------------------|-------------------|---|---|
| Робот AMR | От 2 500 000 руб. | Зависит от типа робота | Рост по причине санкций на 15% в ближайший год |
| Зарядная станция | От 300 000 руб. | 1 <mark>з</mark> арядка на 3 робота | Р <mark>о</mark> ст по причине санкций на 15% в ближайший год |
| ΠΟ WCS | От 1 000 000 руб. | Зависит от кол-ва роботов и кол-ва вендеров | Не предвидится, т.к индивидуален для каждог <mark>о</mark> проекта |
| IT Инфраструктура | От 1 000 000 руб. | Точки WiFi и Сервер | Рост по причине санкций на 15% в ближайший год |
| Аксессуарыдля товара | От 1 000 руб. | Тара, стеллажи, паллеты | Рост по причине удорожания сырья на 10% в ближайший год |



ООО «Новейшие Технологии ЛС»

+7 (495)748-97-77

+7 (800)200-92-73

www.nt-ls.ru

info@nt-ls.ru