

شبیه سازی سیستم تولیدی دوکارتی JIT^۱

محمد اقدسی^{*}، فریمه مخاطب رفیعی^{**} و قاسم مصلحی^{**}

دانشکده صنایع، دانشگاه تربیت مدرس

دانشکده صنایع و سیستمها، دانشگاه صنعتی اصفهان

(دریافت مقاله: ۱۳۷۴/۱۰/۱۱ - دریافت نسخه نهایی: ۱۳۷۶/۷/۲۸)

چکیده - مقاله حاضر خلاصه ای از نتایج شبیه سازی یک سیستم تولیدی دومرحله ای^۲ است که براساس فلسفه JIT بنا شده است. این سیستم تولیدی دومرحله ای یک خط مونتاژ اتوماتیک است که از دو ایستگاه مونتاژ تشکیل شده است. محصول نهایی با سوار کردن دو پیش مونتاژی^۳ با یک قطعه، کامل می شود. مدل ارائه شده برای این سیستم دومرحله ای با استفاده از زبان SLAM ساخته شده است. با ثابت در نظر گرفتن ظرفیت گاریهای^۴ حامل این پیش مونتاژیها، سعی در برآورد تعداد آنها شده است و این کار با هدف به حداقل رساندن موجودی در جریان صورت گرفته است. همچنین اثرات تغییر متوسط تقاضا و پراکندگی^۵ آن بر تعداد گاریها نیز مورد بررسی قرار گرفته اند. در انتها یک مدل شبیه سازی از یک سیستم سنتی کارگاهی برای سیستم فوق ساخته شده و برخی خصوصیات دو سیستم تولیدی با یکدیگر مقایسه گردیده اند.

Simulation of a Two Cards JIT Production System

M. Aghdasi, F. Mokhtab Rafiei and G. Moslehi

Department of Engineering, Tarbiat Modares University

Department of Industrial Engineering, Isfahan University of Technology

ABSTRACT- This paper presents a summary of the results from the simulation of a given two-stages production system which uses JIT. The system consists of an assembly line with two automated assembly cells and two assembly stock points and one manufacturing cell with three manufacturing stock points for storing reserved parts and one receiving stock. Carts with fixed capacity are used for handling the parts. A kanban is attached to each cart. The minimum number of kanbans required to operate the system without shortage in stock are estimated. The effects of changing the demand's mean and its variation on the number of carts are also investigated. Finally, a different simulation model is developed for the same production system using conventional job shop discipline and some main characteristics have been compared to the results, from the first model.

* دانشیار

** مربی و دانشجوی دکترا در دانشگاه تربیت مدرس

هدف JIT یک سیستم تولیدی است که ابزاری کارا برای دستیابی به نهایی تولید یعنی سودآوری است. در این سیستم برای رسیدن به این هدف یکسری فعالیتهای اصلاحی در جهت کاهش هزینه انجام می شود. این کاهش هزینه از طریق حذف کلیه اتلافات^۷ مثل موجودیهای اضافی و نیروی انسانی اضافی انجام می شود. به عبارتی JIT به عنوان یک فلسفه مدیریت عملیاتی شناخته شده است که در جهت حذف تمام اتلافات در یک سازمان استفاده می شود. این کار با شعار تولید به تعداد لازم در زمان مناسب یا "درست به موقع"^۸ انجام می گیرد.

سیستمهای تولید انبوه سنتی بر پایه تولید در دسته های بزرگ^۹ و در دوره های تولیدی طولانی بنا شده اند. تولید JIT به معنی تولید انبوه در دسته های کوچک و درست به موقع است، که یک راه ساده و انعطاف پذیر برای کاهش موجودی است [۱].

برای کاهش موجودی، باید یک سیستم تولیدی عملیاتی بدون ضایعات داشته باشد. چون در این صورت است که بدون نگرانی از موجودی اضافی برای ادامه دادن تولید، می توان تولید را در مواقعی که ضایعات ایجاد می شوند، قطع کرد. اصل اساسی، تولید در دسته های کوچک است. چون قطعات در اندازه های کوچک و حتی یک واحدی حمل می شوند، بازتاب بین فرایندها بسیار سریع است. کارگران تولیدی، وظیفه بازرسی را نیز به عهده داشته و با اختیار و مسئولیت توقف خط در مواقع ضروری، جلوی بروز ضایعات را می گیرند.

سیستم تولیدی JIT

همان طوری که کیمورا و تردا [۲] گفته اند، فرایندهای تولید چند مرحله ای^{۱۰} را می توان به دو گروه تقسیم کرد: سیستمهای هل دادنی^{۱۱} و سیستمهای کشیدنی^{۱۲}. بیشتر سیستمهای تولیدی در آمریکا و اروپا و ... از سیستمهای هل دادنی استفاده می کنند در حالی که سیستم JIT ژاپنی ها از سیستمهای کشیدنی بهره می برد. فرق عمده بین دو سیستم در این است که در سیستم کشیدنی (JIT)، مرحله بعدی^{۱۳} تعداد واحدهای مورد نیازش را از فرایند قبلی^{۱۴} فقط بر طبق نرخ و زمانی که آن واحدها را مصرف می کند، برمی دارد.

اهداف اصلی یک سیستم کشیدنی، همان طور که کیمورا و تردا گفته اند به شرح زیر است:

الف- حداقل کردن موجودی در زمان

ب- حداقل کردن نوسانات موجودی در جریان

ج- کوتاه کردن مدت تحویل تولید^{۱۵}

ه- جلوگیری از انتقال نوسانات تقاضا از مرحله ای به مرحله دیگر

و- کنترل بهتر از طریق تمرکز زدائی در برنامه ریزی

ز- عکس العمل بهتر به تغییرات تقاضا

ح- کاهش ضایعات

در یک سیستم کشیدنی ایده آل موجودی در هر مرحله باید صفر باشد و این در حالی است که حداکثر موجودی در سیستم کشیدنی نباید بیشتر از یک واحد باشد. تحت شرایط ایستا، وقتی تقاضا از یک مرحله بعدی به مرحله قبلی می رسد، واحد ذخیره شده در مرحله قبلی برای انجام فرایندهای لازم به مرحله بعدی منتقل می شود. خارج کردن یک واحد موجودی از فرایند قبلی، موجب تولید یک واحد دیگر در آن مرحله می شود. در نتیجه، هر مرحله "درست به موقع" وقتی که فرایند بعدی تقاضا می کند، شروع به تولید می کند، لذا، این پس خور اطلاعاتی^{۱۶} از طریق کانبان^{۱۷} به آخرین مرحله در خط^{۱۸} منتقل می شود. بر خلاف سیستم هل دادنی، پس خور اطلاعاتی در سیستم کشیدنی، در جهت رو به عقب انجام می شود، در حالی که جریان مواد در هر دو سیستم رو به جلو است.

سیستم کانبان

کانبان از نظر لغوی به معنی کارت است. ژاپنی ها تولید در هر مرحله را با دو کارت منتقل می کنند که یک کارت مجوز دریافت تعداد قطعه لازم و کارت دیگر مجوزی برای تولید تعدادی قطعه است. در بیشتر سیستمهای کانبان، هر قطعه دارای گاری مخصوصی است که تعداد مشخص و ترجیحاً اندکی از آن قطعه را می تواند حمل کند. دو کارت برای گاری وجود دارد: یک کارت به نام کانبان سفارش تولید^{۱۹} که از وقتی قطعات یک گاری تولید می شوند با گاری همراه است. وقتی تولید یک گاری کامل شد و تقاضایی از مرحله بعدی رسید، کانبان سفارش تولید از گاری

جدا شده و به محل^{۲۰} کانبان سفارش تولید در همان مرحله فرستاده می‌شود. کارت دیگر، کانبان برداشت^{۲۱} است که از مرحله بعدی عملاً جایگزین کانبان سفارش تولید شده و بر روی گاری نصب می‌شود و همراه با آن به مرحله بعدی می‌رود.

کانبان سفارش تولید بعداً جایگزین کانبان برداشت شده و کانبان سفارش تولید در مرحله قبلی می‌ماند تا مجوز تولید یک گاری دیگر را به آن مرحله بدهد. هر گاری حلقه‌ای^{۲۲} از ایستگاه کاری تولیدی با نقطه‌ای که در آن انبار می‌شود و ایستگاه کاری که در آنجا مصرف خواهد شد با نقطه‌ای که در آن ایستگاه مصرف ذخیره می‌شود و برعکس را طی می‌کند و در این حلقه یک کانبان با کانبان دیگر عوض می‌شود. بنابراین یک حلقه پیوسته از حرکت گاری بین مراحل ایجاد می‌شود.

با تعبیری که هانگ و همکاران [۳] ارائه کرده‌اند، یک کانبان، گاریها را در درون سیستم برای تأمین تقاضا در هر مرحله تولید "درست به موقع" می‌کشد. بنابراین موجودی در جریان حداقل می‌شود. یک کانبان سفارش تولید هیچگاه خانه^{۲۳} خود را ترک نمی‌کند در حالی که کانبان برداشت بین دو مرحله حرکت می‌کند. لذا کانبان سفارش تولید یک وسیله کنترل درون فرایندی است و یک کانبان برداشت یک وسیله کنترل بین فرایندی است.

عمدتاً دو نوع سیستم کانبان در محیط تولیدی JIT استفاده می‌شود سیستم دو کاردتی و سیستم یک کاردتی. در سیستم دو کاردتی همان‌طور که ذکر شد هر مرحله در طول خط با دو محل ذخیره در طرفین آن احاطه شده است، یکی بلافاصله قبل از فعالیت تولیدی است که قطعات وارد شده را نگهداری می‌کند و یکی بلافاصله بعد از فعالیت تولیدی است که قطعات تولید شده را نگه می‌دارد. کانبانهای نهایی که در این نوع سیستم کشیدنی استفاده می‌شوند کانبانهای برداشت و سفارش تولید نام دارند. کانبان برداشت، مقداری که مرحله بعدی از مرحله قبلی برمی‌دارد را مشخص می‌کند و کانبان سفارش تولید، مقداری که در یک مرحله باید تولید شود را مشخص می‌کند. سیستم یک کاردتی معمولاً قبل از به کارگیری یک سیستم دو کاردتی و به عنوان یک سیستم انتقالی توصیه می‌شود. در این سیستم هر مرحله فقط یک محل ذخیره دارد و هر گاری به یک کانبان تخصیص داده می‌شود که به آن کانبان انتقال^{۲۴} گفته می‌شود. وقتی یک گاری توسط مرحله بعدی برداشته می‌شود، کانبان انتقال

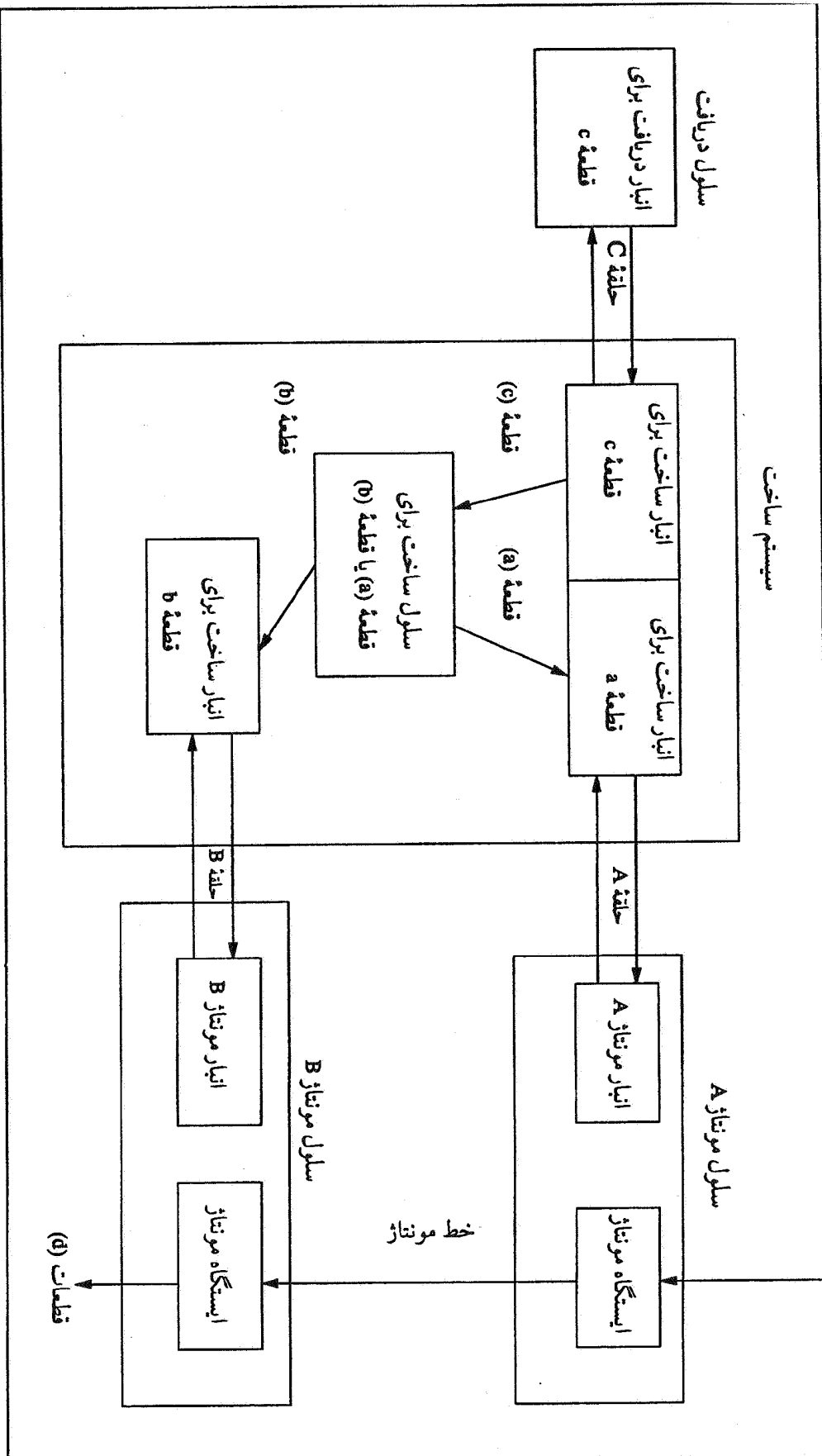
از آن جدا شده و به یک کانبان سفارش تولید در آن مرحله تبدیل می‌شود. گاری خالی که به فرایند قبلی فرستاده می‌شود مطابق با یک کانبان برداشت می‌شود.

معمولاً کار با کانبان انتقال ساده‌تر است در حالی که وقتی این کانبان با کانبان سفارش تولید توأم استفاده شود، کار کمی پیچیده‌تر می‌شود. اما برای سیستم تولیدی چند مرحله‌ای سیستم دو کاردتی مناسب‌تر است. تشریح بیشتری از سیستم کانبان در ماندن [۴] آمده است.

عملیاتی که بر پایه سیستم کانبان انجام می‌شوند یک سیستم کشیدنی را تشکیل می‌دهند که در آن مرحله قبلی فقط و فقط وقتی تولید می‌کند که تقاضایی که با حرکت کانبان بیان می‌شود از مرحله بعدی به آن برسد. آخرین نقطه کشیدنی همان بازار است. این نحوه انجام عملیات نقطه مقابل سیستمهای مرسوم و سنتی یعنی سیستم هل‌دادنی است. در یک چنین سیستمی، فرایند قبلی بدون توجه به وضعیت فرایند بعدی به تعداد زیادی تولید می‌کند و اگر نرخ برداشت فرایند بعدی کمتر از نرخ تولید فرایند قبلی باشد، موجب انباشته شدن موجودی در جریان می‌شود. در سیستم هل‌دادنی، مراحل تولیدی با تقاضای واقعی شروع به فعالیت می‌کنند که منجر به جمع شدن موجودی در تمام مراحل می‌شود. به تعبیری این موجودیهای اضافی برای رسیدن از ابتدای خط به انتهای خط همدیگر را هل می‌دهند.

هدف از این مطالعه ارائه یک مدل شبیه‌سازی با استفاده از زبان شبیه‌سازی SLAM [۵] از یک سیستم تولیدی دو کاردتی دو مرحله‌ای و تعیین تعداد گاریهای موجود درون سیستم با هدف تأمین تقاضا با حداقل موجودی در جریان است. از طرف دیگر اثرات تغییر متوسط تقاضا و پراکندگی آن و قدرت تطابق سیستم با آن نیز مورد توجه قرار گرفته است.

این مقاله از ۷ بخش تشکیل شده است. در بخش ۲، مروری بر مقاله‌های موجود در این زمینه ارائه خواهد شد و در بخش ۳، مدل یک سیستم تولیدی دو مرحله‌ای بررسی شده است. در بخش ۴، مدل شبیه‌سازی از این سیستم دو مرحله‌ای معرفی شده و ضمن بررسی اعتبار مدل، اطلاعات اولیه از مدل پایه ارائه می‌شود. در بخش ۵ نتایج مختلف از آزمایش ارائه شده و مورد تحلیل قرار می‌گیرند. در بخش ۶ مقایسه سیستم تولیدی کشیدنی با سیستم



شکل ۱- سلول ساخت به دو سلول مونتاژ در خط مونتاژ خدمت ارائه می‌کند. قطعات (a) و (b) در سلول ساخته شده و به خط مونتاژ برای مونتاژ به قطعه (d) تحویل داده می‌شوند.

ستنی انجام می شود. در بخش ۷ نتیجه گیری ارائه شده است.

۲- مروری بر تحقیقات موجود

تحقیقات نسبتاً زیادی در زمینه برنامه ریزی و کنترل عملیات در سیستم JIT انجام شده که به صورت مقاله های متعددی به چاپ رسیده اند. در برخی از آنها نظریه سیستم مورد تحلیل قرار گرفته و در بعضی نیز تحلیل براساس مدل های شبیه سازی و رفتار سیستم انجام شده است. در اینجا مروری اجمالی بر تحقیقات انجام شده بر پایه مدل های شبیه سازی در این زمینه ارائه می شود.

شبیه سازی سیستم JIT را می توان به دو گروه تقسیم کرد: ۱- تحلیلی مستقل از سیستم کشیدنی، ۲- تحلیلی مقایسه ای از سیستم های کشیدنی و هل دادنی. تحلیل های مقایسه ای دو سیستم بر مبنای مقایسه عملکرد سیستم ها تحت دو سیاست بالا هستند و تحلیل های مستقل عمدتاً بر روی بررسی قدرت انطباق سیستم کانبان با شرایط متفاوت متمرکزند. مقاله های بررسی شده نیز بر همین منوال در جدول ۱ گروه بندی شده اند.

اثرات تغییر در زمان های پردازش و برنامه اصلی تولید (تغییرات در تقاضا) و قوانین مختلف در تعیین توالی عملیات^{۲۵} در ایستگاه های نامتعادل (یعنی وقتی زمان های پردازش در ایستگاه ها با یکدیگر نه تنها مساوی نیستند بلکه از یکدیگر فاصله هم دارند) و سطوح موجودی در عملکرد سیستم در شکلهای مختلف مورد بررسی قرار گرفته اند. در همه مطالعات شبیه سازی شده نامبرده در جدول ۱، با فرض هیچ نوع کمبودی از مواد اولیه، عرضه کننده نادیده گرفته شده است.

جمع بندی مقاله های مرور شده منجر به نتایج زیر شده است:

۱- مطالعات بعضی مطالعه گران مثل کراجوسکی و همکاران [۶]، فالون و براون [۷] نشان می دهد. که کاهش همزمان زمان های آماده سازی و اندازه دسته تولید تنها راه مؤثر کاهش موجودی و بهبود ارائه خدمات به مشتری است. عدم موفقیت در کاهش زمان های آماده سازی موجب می شود که اندازه دسته تولید را نتوان کاهش داد و لذا مدت زمان تحویل افزایش می یابد.

۲- برخی مثل لی [۸] اثرات قوانین مختلف در تعیین توالی را مورد بررسی قرار داده و نشان داده که قانون SPT^{۲۶} موجب بهبود عملکرد سیستم JIT می شود. از طرف دیگر برکلی و کرایس [۹]

ارجحیت قوانین بر پایه FCFS^{۲۷} را نسبت به سایر قوانین نشان داده اند.

۳- سارکروهاریس [۱۰] و گوپتا و گوپتا [۱۱] نشان داده اند که یک سیستم کشیدنی که برخی از عملیات آن نامتعادل باشد بسیار بهتر کار می کند.

۴- مطالعات زیادی نشان داده اند که افزایش موجودی (افزایش تعداد کانبان) در محیط JIT اثر معکوسی بر روی عملکرد سیستم دارد و سطح موجودی در جریان را افزایش می دهد. در میان این مطالعات ویلدا و همکاران [۱۲] و گوپتا و گوپتا نشان دادند که در سطح بالای موجودی ذخیره، نه تنها نرخ خروجی بهبود نمی یابد بلکه به تدریج نیز کاهش می یابد. چاترویدا و گلهر [۱۳] عدم حساسیت بهره وری^{۲۸} را نسبت به سطح کانبان ها بررسی کردند. لی [۱۴] نشان داد که یک افزایش در سطح کانبان باعث کاهش دیرکرد کار می شود اما منجر به افزایش سطح موجودی در جریان نیز می شود.

۵- هانگ و همکاران و گوپتا و گوپتا گزارش دادند که افزایشی در تغییرات زمان های پردازش و نرخ تقاضا موجب کمبود موجودی می شود و هانگ و همکاران تحت شرایط بالا افزایش در نرخ های اضافه کاری را نیز گزارش داده اند. ریز و همکاران [۱۵] نشان دادند که در حالتی که زمان های پردازش قطعی اند سیستم کشیدنی بهتر کار می کند ولی در حالی که تقاضا متغیر است سیستم هل دادنی مناسبتر است.

۶- در میان محققان که مطالعات مقایسه ای بین سیستم های کشیدنی و هل دادنی را انجام داده اند، ریز و همکاران گزارش داده اند که با کاهش زمان سیکل و زمان های آماده سازی می توان صرفه جویی قابل ملاحظه ای انجام داد. همچنین لی برتری سیستم JIT را در رابطه با کاهش کل زمان انجام کار نسبت به سیستم هل دادنی نشان داده است. ۷- ابراهیم پور و فاتحی [۲۲]، فالون و براون، لی و ریز و همکاران در مطالعات مقایسه ای به طور سازگاری گزارش داده اند که اجرای یک سیستم کشیدنی در مقایسه با سیستم هل دادنی باعث کاهش موجودی در جریان می شود.

۳- مدل یک سیستم تولیدی دو مرحله ای JIT

سیستم تولیدی دو مرحله ای شکل ۱ سه حلقه کانبان برداشت دارد.

جدول ۱ - گروه‌بندی مقاله‌ها

نویسنده (نویسندگان)	مستقل	مقایسه‌ای
کی‌مورا، تردا (۱۹۸۱)	×	×
هانگ، ریز، تیلور III (۱۹۸۳)	×	
اسکورر (۱۹۸۴)	×	
ابراهیم‌پور، فاتحی (۱۹۸۵)		×
فالون، براون (۱۹۸۷)		×
کراجوسکی، کینگ، ریتزمن، ونگ (۱۹۸۷)	×	
لی (۱۹۸۷)	×	
فیلیپون، ریز، تیلور III، هانگ (۱۹۸۷) [۱۶]	×	
گراول، پیرسس (۱۹۸۸) [۱۷]	×	
سارکر، هاریس (۱۹۸۸)	×	
ویدلا، دودک، اسمیت (۱۹۸۸)	×	
گوپتا، گوپتا (۱۹۸۹)	×	
لی (۱۹۸۹)		×
ریز، هانگ، تیلور III (۱۹۸۹)		×
سارکر، فیتزموون (۱۹۸۹) [۱۸]		×
اندیجانی، کلارک (۱۹۹۱) [۱۹]	×	
برکلی، کران (۱۹۹۱)		×
چاتروید، گلهر (۱۹۹۲)	×	
سامی‌کراست، راسل، تیلور III (۱۹۹۲) [۲۰]	×	
یاوز و ساتیز (۱۹۹۵) [۲۱]	×	

● حلقه A - گاریها بین انبار مونتاژ و انبار سلول^{۲۹} ساخت A حرکت کرده و به انبار مونتاژ A برمی‌گردند.

● حلقه B - گاریها بین انبار مونتاژ B و انبار سلول ساخت B حرکت کرده و به انبار مونتاژ B برمی‌گردند.

● حلقه C - گاریها بین انبار سلول ساخت و انبار دریافت حرکت کرده و به انبار سلول ساخت برمی‌گردند. قطعات وارده C در سلول به یکی از دو قطعه a و یا قطعه b تبدیل می‌شوند.
کسانی که به عنوان حمل‌کننده گاریها در هر یک از حلقه‌ها کار

می‌کنند، حاملین نامیده می‌شوند.

سیستم ارائه شده در شکل ۱، از اجزای زیر تشکیل شده است:

● دو ایستگاه مونتاژ برای مونتاژ قطعه a در ایستگاه A و برای مونتاژ قطعه b در ایستگاه B

● یک سلول ساخت که قطعات c را به قطعه a یا قطعه b تبدیل می‌کند.

● یک انبار دریافت که گاریهای دریافتی شامل قطعات c در آن نگهداری می‌شوند.

● یک انبار مونتاژ A برای نگهداری گاریهای پر شامل قطعات a در سلول مونتاژ A .

● یک انبار مونتاژ B برای نگهداری گاریهای پر شامل قطعات b در سلول مونتاژ B .

● یک انبار ساخت A برای نگهداری گاریهای خالی و پر مربوط به قطعه a و همچنین نگهداری گاریهای خالی و پر مربوط به قطعه c

● یک انبار ساخت B برای نگهداری گاریهای خالی و پر مربوط به قطعه b محدودیتهای زیر در مدل مربوط به شکل ۱ در نظر گرفته شده است:

● هیچ قطعه‌ای از a یا قطعه‌ای از b تا دریافت کانبان سفارش تولید متناظر آن تولید نمی‌شود. نتیجتاً سلول ساخت تا دریافت کانبان سفارش تولید بی‌کار می‌ماند.

● هر گاری a و هر گاری b فقط یک کانبان سفارش تولید و یک کانبان برداشت دارند. هر گاری c فقط یک کانبان برداشت دارد.

● هر گاری a و b و c می‌تواند فقط تعداد مشخصی از قطعات را حمل کند.

جریان در سیستم ارائه شده در شکل ۱، به شرح زیر است:

● کانبان برداشت از گاری پر شامل b جدا شده و در محل نگهداری آن قرار داده می‌شود. سپس قطعه b به تعدادی که لازم است از گاری b برداشته شده و عملیات مونتاژ در سلول B انجام می‌گیرد.

● اگر یک گاری در سلول مونتاژ B خالی شود، یک کانبان برداشت به آن متصل شده و گاری به سلول ساخت B برگردانده می‌شود. کانبان برداشت از گاری جدا می‌شود.

● اگر یک گاری پر b در دسترس باشد، کانبان برداشت به آن متصل شده و گاری پر به انبار مونتاژ B برگردانده می‌شود. قبل از اینکه گاری پر b برگردانده شود، کانبان سفارش تولید برداشته شده و در محل نگهداری آن قرار داده می‌شود. اگر گاری پر b در دسترس نباشد کانبان با گاری منتظر می‌ماند تا یک گاری پر شود.

● قراردادن کانبان سفارش تولید در محل نگهداری آن در سلول ساخت علامتی برای تولید قطعات b است. بعد از اینکه گاری از قطعات b پر شد، در انبار ساخت B به نحوی که کانبان سفارش تولید به آن متصل است قرار می‌گیرد.

● برای ساخت قطعه b یا a نیاز به قطعه c است. قبل از اینکه قطعه c استفاده شود، کانبان برداشت از گاری پر شامل آن قطعه جدا شده و در محل نگهداری مخصوص قرار داده می‌شود. سپس قطعه c مورد استفاده قرار می‌گیرد.

● اگر یک گاری خالی c در دسترس باشد، یک کانبان برداشت به آن متصل شده و به محل انبار دریافت برده می‌شود. در نقطه ارسال، کانبان برداشت، از گاری جدا می‌شود. اگر یک گاری پر c در دسترس باشد، کانبان برداشت به آن متصل شده و گاری پر c به انبار ساخت برده می‌شود. در صورت نبودن گاری پر c ، گاریها در محل انبار دریافت منتظر می‌شوند و در موقع مناسب یعنی در دوره ثابت به محل عرضه‌کننده ارسال شده و به صورت پر برگردانده می‌شوند.

● ترتیب مشابهی از قدمهای فوق در سلول مونتاژ A صورت می‌گیرد.

۴- مدل شبیه‌سازی

یک مدل شبیه‌سازی بر پایه سیستم دوکارتی بالا با استفاده از زبان شبیه‌سازی SLAM ساخته شده است که شبکه آن در شکل ۲ ملاحظه می‌شود.

از یک سلول ساخت استفاده شده و ظرفیت گاری a و گاری b و گاری c ، به ترتیب ۲ و ۴ و ۷ قطعه است. تعداد گاریهای در دسترس بین اجراها مختلف بوده و در جدول ۲ نشان داده شده‌اند. جدول ۳ شرایط اولیه و اطلاعات ورودی را نشان می‌دهند.

اعتبار مدل: معیار سنجش برای اعتبار مدل، بررسی نتایج حاصل از اجرای مدل با در نظر گرفتن مقادیر ثابت برای تقاضا و سایر پارامترها با نتایج حاصل از مرور دستی بر نحوه گذران سیستم صورت گرفته است. در این دو حالت پارامترهای مدل دارای نتایج یکسانی شده‌اند که می‌تواند دلیلی برای صحت مدل و انجام آزمایش باشد.

تعادل: باید توجه کرد که تعادل، دستیابی به حالت پایدار از یک سیستم است و نه دستیابی به مقادیر خاصی از حالت سیستم که در یک اجرای خاص احتمالاً مشاهده می‌شوند. تعادل، شرایط حدی

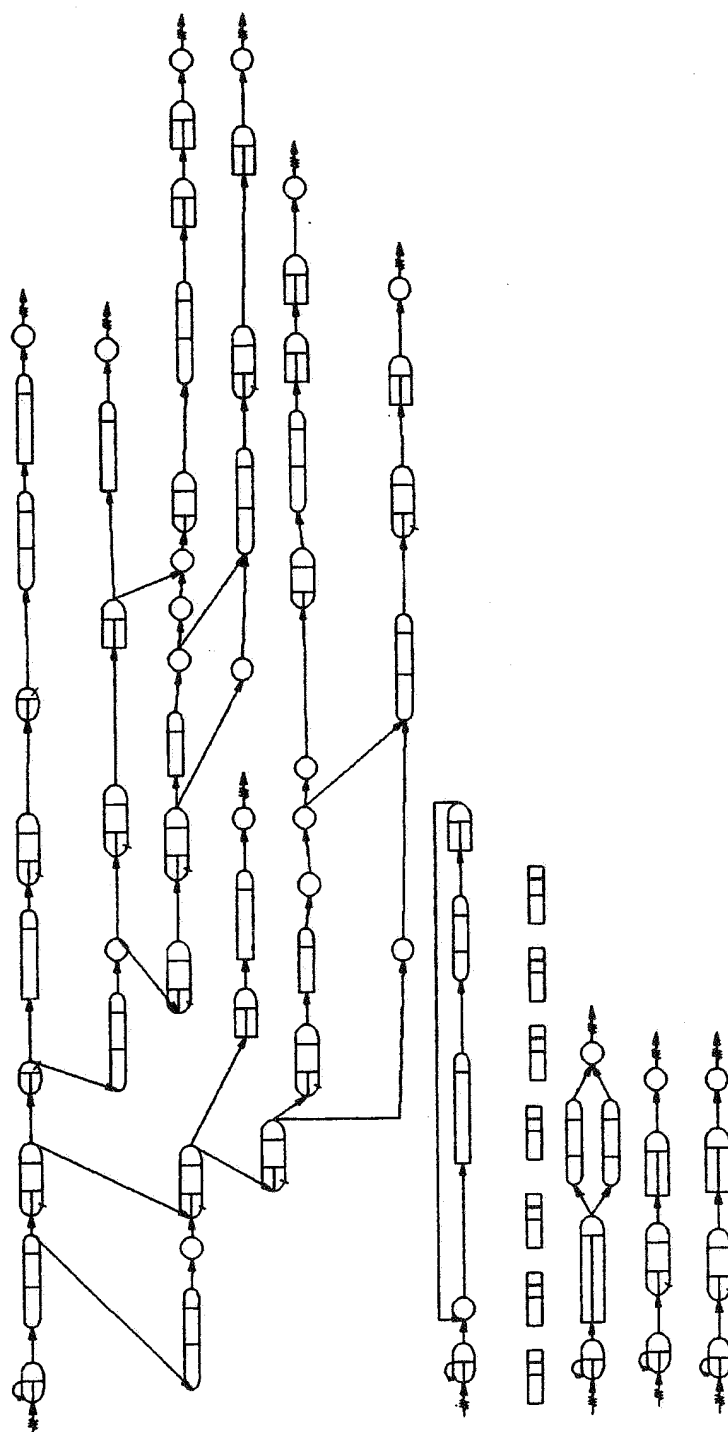
جدول ۲- شرایط اولیه

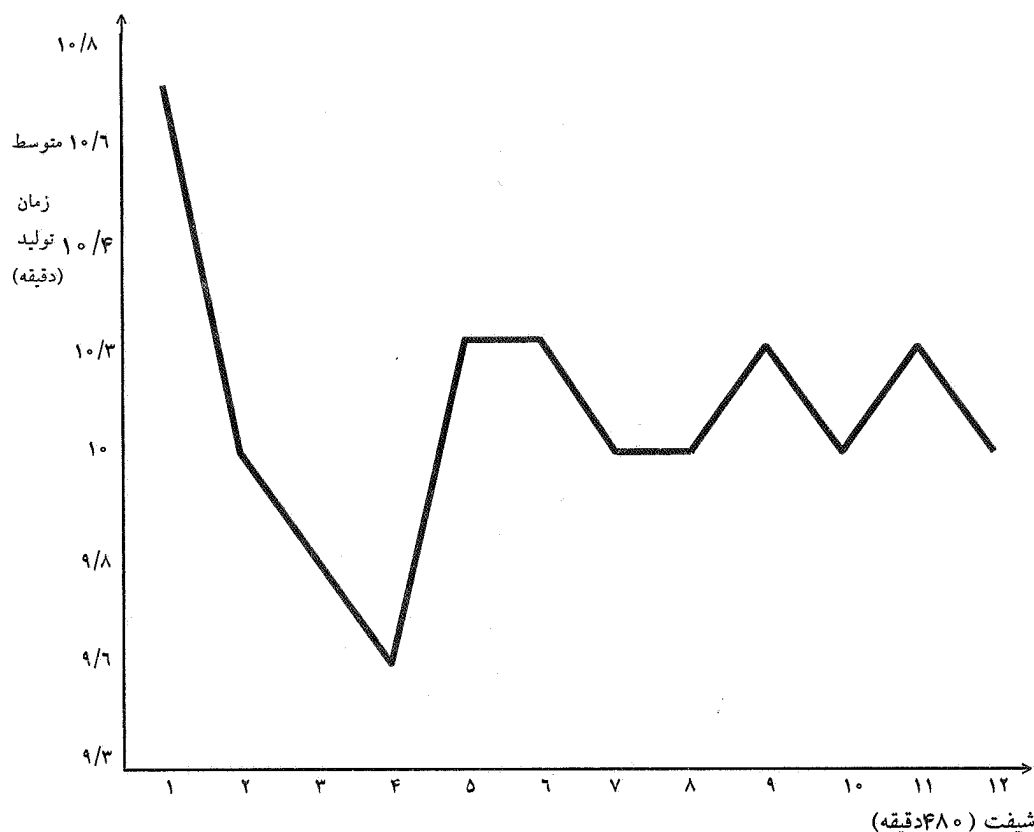
اجرا	گاری a	گاری b
۱	۱	۱
۲	۲	۱
۳	۱	۲
۴	۲	۲
۵	۳	۲
۶	۳	۳
ظرفیت گاری (قطعه بر گاری)		۴

جدول ۳- اطلاعات ورودی

نوع اطلاعات	توزیع زمانی
زمان آماده سازی ساخت قطعه (a) یا قطعه (b)	۱
زمان ساخت قطعه (a)	۱
زمان ساخت قطعه (b)	۶
زمان مونتاژ قطعه a به d	6 ± 4
زمان مونتاژ قطعه b به d	6 ± 2
زمان حمل گاری پر a از انبار ساخت A به انبار مونتاژ A	۲
زمان حمل گاری خالی a از انبار مونتاژ A به انبار ساخت A	۲
زمان حمل گاری پر b از انبار ساخت B به انبار مونتاژ B	۱
زمان حمل گاری خالی b از انبار مونتاژ B به انبار ساخت B	۱
زمان حمل گاری پر C از انبار دریافت به انبار ساخت A	۱
زمان حمل گاری خالی C از انبار ساخت A به انبار دریافت	۱
ورود گاری پر C (سیکل سفارش)	تعداد گاری در هر ۲۴۰ دقیقه
فاصله زمانی بین ورود دو تقاضای متوالی	10 ± 2

شکل ۲- شبکه SLAM سیستم دوکارتی





شکل ۳ - متوسط زمان مونتاز (در اجرای ۲)

شیفت) لازم است تا سیستم به نقطه تعادل برسد. اطلاعات این ۱۹۲۰ دقیقه از اطلاعات جمع‌آوری شده، حذف می‌شود. حالت تعادل برای سایر مشخصه‌های عملکرد سیستم مانند تعداد موجودی قطعات a و b نیز بررسی شدند که نتیجه بالا را تأیید می‌کنند. در طول مطالعه نیز برای هر اجرای متفاوت نقطه تعادل به دست آمده و اطلاعات تا قبل از رسیدن به نقطه تعادل حذف شده‌اند.

شرایط شروعی: مدت زمانی لازم است که حالت سیستم مستقل از شرایط اولیه شود. یکی از معمولترین راههای شروعی در شبیه‌سازی، حالت بی‌کاری و خالی بوده و یا به عبارتی شروع از صفر است. این حالت یعنی در شروع اجرا، تمام صفها خالی بوده و تمام منابع و یا تجهیزات بی‌کارند.

ایده آل خواهد بود اگر شرایط اولیه به نحوی انتخاب شوند که متناظر با شرایط تعادلی باشند. البته معمولاً این ایده آل به سختی حاصل می‌شود. بنابراین معمولاً هر شرایط اولیه‌ای بهتر از حالت

است که هدف رسیدن به آن است. تفاوت بین وضعیت فعلی در شبیه‌سازی و وضعیت تعادلی آن معمولاً با افزایش زمان شبیه‌سازی، کاهش می‌یابد. بنابراین، مسئله یافتن نقطه‌ای است که تا قبل از آن نقطه، نتایج متأثر از شرایط اولیه‌اند. روش کانوی [۲۳] برای تعیین نقطه تعادل در این مطالعه مورد استفاده قرار گرفته است. قبل از اجرای مدل و بر اساس جمع‌آوری اطلاعات در هر ۴۸۰ دقیقه که معادل یک شیفت کاری است، نتیجه زیر حاصل شده است.

بعد از هر شیفت، هر آمار جمع‌آوری شده را می‌توان بر حسب تابعی از زمان رسم کرد، که حاصل، شاخصی برای رفتار سیستم است. روش کانوی در هر بار، از بین نقاط در مجموعه به دست آمده به دنبال نقطه‌ای است که نه حداقل و نه حداکثر باشد.

در شکل ۳، متوسط زمان مونتاز قطعه d (در اجرای اول) در هر ۴۸۰ دقیقه حساب شده است. مقدار پنج‌مین تکرار اولین نقطه‌ای است که نه حداقل و نه حداکثر است. بنابراین ۱۹۲۰ دقیقه اول (چهار

جدول ۴ - متوسط تعداد تولید و درصد تقاضای تأمین شده

اجرا	متوسط تعداد تولید قطعه d	درصد تقاضای تأمین شده
۱	۴۷/۰	۹۸/۳
۲	۴۷/۵	۱۰۰
۳	۴۷/۳	۹۸/۶
۴	۴۸/۳	۱۰۰
۵	۴۸/۳	۱۰۰
۶	۴۸/۳	۱۰۰

جدول ۵- درصد گردش کانبان

اجرا	درصد گردش گاری a	درصد گردش گاری b	متوسط درصد گردش کانبان
۱	۱۰۰	۱۰۰	۱۰۰
۲	۷۷	۱۰۰	۸۵
۳	۱۰۰	۸۷	۹۱
۴	۷۸	۸۶	۸۲
۵	۵۲	۸۶	۶۶
۶	۵۲	۵۸	۵۵

برای اجتناب از این مشکل، پس از یک دوره مفروض متوقف می‌شود. در این مطالعه طبق نظر فیشرمن [۲۴]، دوره زمان ۳۸۴۰ دقیقه و معادل ۸ شیفت است. با این روش هیچ محدودیتی روی تعداد نهادهای ورودی و یا موجود در سیستم گذاشته نمی‌شود. بنابراین بعد از تکمیل اجرا، نهادها هنوز در سیستم بوده و منابع نیز در حال استفاده‌اند.

اطلاعات ورودی ثابت در نظر گرفته شده و در جدول ۳ ارائه شده‌اند. هدف اصلی از این مطالعه تعیین تعداد گاریهای a و b برای تأمین تقاضا و حداقل گاری c برای کمینه کردن تعداد موجودی در جریان از قطعات a و b است.

جدول ۴ متوسط تعداد تولید شده از محصول نهایی d را در اجراهای مختلف نشان می‌دهد. بررسی درصد تقاضای تأمین شده برای شش اجرای اصلی نشانگر این است که اضافه کردن یک گاری از

صفر است. برای مدل دوکارتی مورد نظر، شرایط اولیه گاریهای پر از a و b و c است.

شرایط توقف: مسئله‌ای مشابه با تعیین شرایط ورودی برای تعیین شرایط و برای توقف شبیه‌سازی وجود دارد. برای مثال، یک شبیه‌سازی می‌تواند با توقف در ایجاد نهادهای جدید و برگرداندن سیستم به حالت خالی و بی‌کار متوقف شود، این کار معمولاً منجر به جمع‌آوری اطلاعات جهت دار به خصوص در صورت کوتاه بودن زمان شبیه‌سازی می‌شود.

۵- نتایج مختلف حاصل از آزمایش

هدف آزمایش ارزیابی پارامترهای سیستم با تغییر دادن تعداد گاریهای پر از a و b در سلولهای مونتاژ A و B است. شش اجرا با استفاده از شرایط اولیه موجود در جدول ۲ انجام شده است. بقیه

نوع a، باعث شده است که متوسط تعداد تولید شده در اجرای ۲ نسبت به اجرای ۱ افزایش یابد و صد درصد تقاضا تأمین شود. در اجرای ۳ نیز که تعداد گاری b دو برابر تعداد گاری a است عدم تعادل در تعداد قطعات a و b باعث کاهش تعداد تولید شده است. در اجراهای ۵ و ۶ نیز اضافه کردن گاریهای a و یا b اثر قابل توجهی نسبت به اجرای ۴ نداشته‌اند و لذا اجرای ۲ متشکل از دو گاری از نوع a و یک گاری از نوع b با اجرای ۴ دارای دو گاری a و دو گاری b توانسته‌اند ۱۰۰٪ تقاضا را تأمین کنند. البته بررسی جدول ۵ یعنی درصد گردش کانبان یا به عبارتی دیگر درصد استفاده از موجودی، نشان می‌دهد که اجرای ۲ با ۸۵٪ گردش کانبان نسبت به اجرای ۴ با ۸۲٪ گردش کانبان ترجیح دارد. زیرا در اجرای ۴ با اضافه کردن گاریها هر چند تعداد تولید بیشتر شده است ولی بخشی از موجودی به صورت استفاده نشده باقی می‌ماند. لذا اجرای ۲ به عنوان پایه برای تحلیلهای بعدی انتخاب می‌شود.

جدول ۶ نیز میزان متوسط تعداد موجودی اجراهای ۱ الی ۶ را نشان می‌دهد که میزان متوسط موجودی از قطعه b برای اجرای ۴ و ۲ نیز مؤید نتیجه بالا است.

جدول ۷ بهره‌وری سلول ساخت یعنی درصد اوقاتی که سلول ساخت مشغول است را نشان می‌دهد. قابل توجه است که بهره‌وری کمتر از صد درصد از ویژگیهای سیستم JIT است و مدعی است که افزایش تقاضا تا حدود ۱۰ درصد را می‌تواند با امکانات موجود تأمین کند. این سیستم نیز به نحوی تنظیم شده است که بتواند با توجه به ظرفیت بلااستفاده سلول ساخت، با افزایش نرخ تقاضا خود را تطبیق دهد. صحت این ادعا نیز در ادامه شبیه‌سازی مورد بررسی قرار خواهد گرفت. از طرفی بهره‌وری کم در اجراهای ۱ و ۳ ناشی از پایین بودن سطح تولید است که خود ناشی از کم بودن قطعات در سلولهای مونتاژ است و بهره‌وری در اجرای ۴ الی ۶ یکسان است که ناشی از تأمین شدن صد درصد تقاضا است.

بهره‌وری حاملین برای شش اجرا بسیار پایین است. برای اجرای ۲ که اجرای پایه است، بهره‌وری حامل ۱ برابر ۱۹۹۵/۰ و بهره‌وری حامل ۲ برابر ۴۹۴/۰ است. این بهره‌وری پایین نشان می‌دهد که احتمالاً یک حامل برای کلیه حمل و نقلها در همه انبارها کافی خواهد بود.

جدول ۸ متوسط بهره‌وری سلولهای مونتاژ را نشان می‌دهد.

پایین بودن بهره‌وری در اجرای ۱ نسبت به بهره‌وری در اجرای ۲، ناشی از کم بودن قطعه a است که با افزایش یک واحد به تعداد گاری a، بهره‌وری افزایش می‌یابد. در اجرای ۳ نیز بخاطر موجود بودن بیش از اندازه قطعه b، بهره‌وری سلول مونتاژ کاهش یافته و در اجراهای ۴ الی ۶ نیز افزایش بیشتر گاری a یا گاری b اثری مشابه در افزایش بهره‌وری سلولهای مونتاژ داشته‌اند. از پایین بودن متوسط بهره‌وری در اجرای ۲ (اجرای پایه) می‌توان چنین برداشت کرد که احتمالاً می‌توان سطح تولید را افزایش داد.

برای بررسی این نظریه زمان ورود بین دو تقاضا در اجرای ۲ از 2 ± 10 دقیقه به 2 ± 9 در اجرای ۷ و به 2 ± 8 در اجرای ۸ کاهش یافته است. که خود نشانگر افزایش نرخ ورود در این دو اجراست. خلاصه نتایج آن همراه با نتایج اجرای ۲ در جدول ۹ نشان داده شده است. همان‌طور که از نتایج معلوم است، افزایش تقاضا در اجرای ۷ که تا حدود ۱۰ درصد است با افزایش بهره‌وری سلولهای مونتاژ و افزایش متوسط تولید در شیفتهای همراه بوده است. بهره‌وری حاملین به خصوص در حلقه‌های A و C یعنی برای حامل ۱ افزایش قابل ملاحظه‌ای داشته است. متوسط زمان انتظار برای سلول ساخت نیز افزایش یافته است. که همه این نتایج با اضافه شدن تقاضا و متوسط تولید قابل توجیه است. افزایش تقاضا در اجرای ۸ که تا حدود ۲۰ درصد است اثرات ناپایداری در سیستم ایجاد می‌کند زیرا با اینکه سلول ساخت دائماً مشغول ساخت قطعات است ولی میزان تولید تغییر نکرده و بهره‌وری سلول مونتاژ b هم پایین آمده است و زمان انتظار نیز برای سلول ساخت بالا رفته است، لذا سیستم می‌تواند تنها با افزایش تقاضا تا میزان ۱۰ درصد خود را تطبیق دهد.

برای بررسی اثرات در افزایش واریانس تقاضا، ضمن ثابت در نظر گرفتن متوسط فاصله زمان ورود، فاصله زمانی بین ورود دو تقاضای متوالی در اجرای ۹ به 3 ± 10 و در اجرای ۱۰ به 4 ± 10 افزایش داده شده است و در اجرای ۱۱ به 1 ± 10 کاهش داده شده است که نتایج حاصل از این تغییرات در مقایسه با اجرای پایه در جدول ۱۰ مشاهده می‌شوند.

همان‌طور که ملاحظه می‌شود در اجرای ۹ و ۱۰ که دامنه تغییرات در نرخ ورود نسبت به اجرای ۲ بیشتر شده است، سیستم توانسته خود را با این تغییرات تطبیق دهد و این نشان می‌دهد که سیستم JIT توانسته است خود را نسبت به افزایش دامنه نرخ ورود تقاضا

جدول ۶- میزان متوسط تعداد موجودی

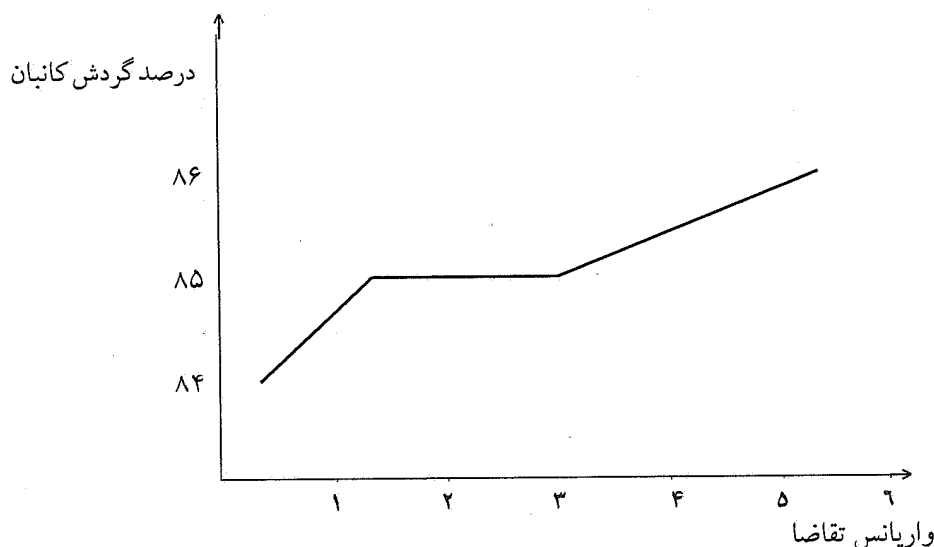
اجرا	قطعه a	قطعه b
۱	۱/۴۳	۱/۷۵
۲	۱/۹۶	۱/۷۲
۳	۱/۳۶	۳/۲۹
۴	۱/۹۶	۳/۴۷
۵	۱/۹۹	۳/۴۷
۶	۱/۹۹	۳/۴۷

جدول ۷- بهره‌وری سلول ساخت

اجرا	متوسط بهره‌وری
۱	۰/۸۹
۲	۰/۹۰
۳	۰/۸۸
۴	۰/۹۱
۵	۰/۹۱
۶	۰/۹۱

جدول ۸- متوسط بهره‌وری سلولهای موتناژ

اجرا	سلول موتناژ a	سلول موتناژ b
۱	۰/۶۰۵	۰/۵۸۷
۲	۰/۶۰۸	۰/۵۸۷
۳	۰/۵۸۹	۰/۵۹۲
۴	۰/۶۱۷	۰/۶۱۶
۵	۰/۶۱۷	۰/۶۱۶
۶	۰/۶۱۷	۰/۶۱۶



شکل ۴ - رابطه افزایش دامنه نوسانات تقاضا با درصد گردش کانبان

استفاده شده از گاری C به ۱۸ رسیده است که می توان چنین برداشت کرد که گردش گاری C افزایش یافته است. با افزایش دامنه تغییرات تقاضا در اجرای ۹ تعداد گاری C و متوسط دریافتی آن نسبت به اجرای پایه تغییر نکرده است ولی با افزایش بیشتر دامنه تغییرات تقاضا در اجرای ۱۰ و همچنین با کاهش دامنه تغییرات تقاضا در اجرای ۱۱، حداقل تعداد گاری C افزایش یافته است.

به عبارتی چون دوره سفارش در مورد قطعه C ثابت است، افزایش متوسط تقاضا اثر بیشتری بر روی متوسط دریافتی و نه بر روی تعداد گاری لازم می گذارد. در حالتی که تغییر در افزایش واریانس تقاضا به تعداد بیشتری گاری C نیاز دارد، هر چند که متوسط دریافتی در هر سیکل تغییر قابل ملاحظه ای نمی کند.

در زمینه سیستم های تولیدی دوکارتی همان طور که در بخش ۲ گذشت، مطالعات زیادی انجام شده است ولی هنوز هم جا برای مطالعات بیشتر باقی است. به طور مثال برای ادامه مطالعات در گزارش موجود می توان اثر کاهش تعداد حاملین بین سلولها و همچنین اثر تغییر در تعداد گاری C و ظرفیت گاریها و اثرات آن بر روی رفتار سیستم چه از نظر بهره وری و چه از نظر اقتصادی را نیز در نظر گرفت.

تطبیق دهد.

در اجرای ۱۱ نیز که دامنه تغییرات کمتر شده است. متوسط بهره وری سلولهای مونتاژ کاهش یافته و تغییر قابل ملاحظه ای در تولید رخ نداده است.

شکل ۴ رابطه افزایش دامنه نوسانات تقاضا با درصد گردش کانبان را نشان می دهد که چگونه با افزایش واریانس تقاضا درصد گردش کانبان افزایش می یابد.

نکته قابل توجه دیگر تعداد گاری C است. با انجام شبیه سازی، حداقل تعداد گاری C که اثر محدودکننده ای بر روی تأمین تقاضا و تعداد گاریهای a و b و درصد گردش کانبان نداشته باشد، به دست آمده است که نتایج در جدول ۱۱ مشاهده می شود.

همان طور که بیان شد نحوه سفارش از قطعه C بر اساس سفارش در دوره ثابت است و نتایج نشان می دهد که حداقل گاری C برای این سیستم ۱۹ واحد است و در هر ۴۸۰ دقیقه ۱۳ الی ۱۴ گاری در هر نوبت ارسال و دریافت می شود.

در جدول ۱۲ نیز اثر افزایش در دامنه تغییرات تقاضا و همچنین اثر افزایش در متوسط تقاضا بر روی تعداد گاری C نشان داده شده است. با افزایش نرخ ورود در اجراهای ۷ و ۸، متوسط دریافتی از گاری C افزایش یافته است که خود نشان دهنده نیاز بیشتر به تولید قطعات a و b است. در عین حال حداکثر تعداد

جدول ۹- نتایج اثرات افزایش نرخ ورودی در اجرای ۲

اجرای ۲	اجرای ۷	اجرای ۸	
متوسط بهره‌وری سلول مونتاژ a	۰/۶۰۸	۰/۶۸۳	۰/۶۸۸
متوسط بهره‌وری سلول مونتاژ b	۰/۵۸۷	۰/۶۶۸	۰/۶۶۴
متوسط تولید در شیفت	۴۷/۵	۵۳/۲	۵۳/۲
درصد گردش کانبان	۸۵	۱۰۰	۱۰۰
بهره‌وری حامل ۱	۰/۱۹۹۵	۰/۲۱۹۴	۰/۲۲۱۱
بهره‌وری حامل ۲	۰/۰۴۹۴	۰/۰۵۴۸	۰/۰۵۴۸
متوسط زمان انتظار یک گاری برای سلول ساخت (دقیقه)	۴/۸۳۳	۲۰/۶۱۶	۲۰/۷۳۱
درصد تقاضای تأمین شده	۱۰۰	۱۰۰	۸۹

جدول ۱۰- نتایج اثر افزایش در دامنه تغییرات نرخ ورودی در اجرای ۲

اجرای ۲	اجرای ۹	اجرای ۱۰	اجرای ۱۱	
متوسط بهره‌وری سلول مونتاژ A	۰/۶۰۸	۰/۶۰۷	۰/۶۰۸	۰/۵۹۶
متوسط بهره‌وری سلول مونتاژ B	۰/۵۸۷	۰/۵۹۷	۰/۵۸۸	۰/۵۸۸
متوسط تولید در شیفت	۴۷/۵	۴۸	۴۷/۷	۴۷/۸
درصد گردش کانبان	۸۵	۸۵	۸۶	۸۴
بهره‌وری حامل ۱	۰/۱۹۹۵	۰/۲	۰/۱۹۸۶	۰/۱۸۶۶
بهره‌وری حامل ۲	۰/۰۴۹۴	۰/۰۵	۰/۰۴۹۶	۰/۰۴۹۴
متوسط زمان انتظار یک گاری برای سلول ساخت (دقیقه)	۴/۸۳۳	۵/۱۷۸	۶/۳۰۵	۴/۶۵۲
درصد تقاضای تأمین شده	۱۰۰	۱۰۰	۱۰۰	۱۰۰

جدول ۱۱- خلاصه نتایج گردش گاری c

اجرا	متوسط استفاده شده	حداکثر استفاده شده	متوسط دریافتی در هر ۴۸۰ دقیقه
۱	۱۱/۵۹	۱۹	۱۳/۴
۲	۱۱/۳۴	۱۹	۱۳/۷
۳	۱۱/۵۷	۱۹	۱۳/۴
۴	۱۱/۱۵	۱۹	۱۴/۰
۵	۱۱/۱۵	۱۹	۱۴/۰
۶	۱۳/۸۵	۲۲	۱۴/۰

جدول ۱۲- حداقل تعدادی گاری c در شرایط مختلف

اجرا	متوسط استفاده شده	حداکثر استفاده شده	متوسط دریافتی در هر ۴۸۰ دقیقه
۲(پایه)	۱۱/۳۴	۱۹	۱۳/۷
۷	۹/۸۹	۱۸	۱۵/۱
۸	۹/۹۱	۱۸	۱۵/۱
۹	۱۱/۲۹	۱۹	۱۳/۹
۱۰	۱۳/۵۴	۲۱	۱۳/۷
۱۱	۱۳/۶۷	۲۱	۱۳/۷

۶- مقایسه سیستم تولیدی کشیدنی (JIT)

هر چند که در این مطالعه هدف اصلی یک بررسی مستقل از رفتار یک سیستم تولیدی دو مرحله‌ای JIT است ولی برای روشنتر شدن اذهان در مورد ارجحیت این سیستم تولیدی کشیدنی نسبت به یک سیستم تولیدی هل دادنی که فعالیتی مشابه را انجام می‌دهد، یک مدل شبیه‌سازی شده از سیستم تولیدی هل دادنی به زبان SLAM نیز ساخته شد. برای اینکه بتوان یک مقایسه مناسب را انجام داد باید تفاوتهای

دو مدل را برای رسیدن به یک نقطه مشترک بررسی کرد. به این خاطر در مدل اخیر بعد از رسیدن به نقطه تعادل و با توجه به اینکه هدف، تولید همان تعداد محصول تولید شده از مدل JIT است، کلیه محدودیتهایی که می‌توانند به نحوی مانع رسیدن به سطح تولید مطلوب شوند حذف کرده تا در همان مدت (در همان تعداد شیفت) تولید مطلوب حاصل شود. در شرایط یکسان یعنی با در نظر گرفتن خرابی سلولهای ساخت و مونتاژ و هیچ گونه محدودیت در عرضه قطعه نوع c و ظرفیت

جدول ۱۳ - مقایسه سیستم تولیدی JIT با سیستم تولیدی هل دادنی

سیستم JIT (اجرای ۲)	سیستم هل دادنی	
۲۲	۴۱	تعداد گاری c
۲	۲۴	تعداد گاری a
۱	۱۲	تعداد گاری b
۰	۷	موجودی محصول نهایی در پایان هر شیفت
۰	۷	موجودی پیش مونتاژی در پایان هر شیفت
۶	۱۲	موجودی قطعه c در پایان هر شیفت
۲	۴	موجودی قطعه a در پایان شبیه سازی
۱	۵	موجودی قطعه a در پایان شبیه سازی
۰/۹	۰/۶۹	بهره وری سلول ساخت
۰/۷۹۵	۰/۱	بهره وری گاری a
۰/۹۳	۰/۰۲۵	بهره وری گاری b
۴۷/۵	۴۷/۵	تولید متوسط
۴/۸۳۳	۱۴/۴۲۲	متوسط زمان انتظار یک قطعه
۱۰۰	۱۰۰	درصد تقاضای تأمین شده

معلوم شد که ظرفیت زیاد گاریها که معمولاً در سیستم هل دادنی مرسوم است منجر به افزایش بیشتر سطح موجودیهای قطعات در جریان و محصول نهایی می شود.

۷- نتیجه گیری

در این مقاله شبیه سازی یک سیستم تولیدی در مرحله ای که براساس فلسفه JIT بنا شده ارائه شده است. در مدل پیشنهادی برای این سیستم تولیدی دو مرحله ای یک خط مونتاژ اتوماتیک که از دو ایستگاه مونتاژ تشکیل می شود در نظر گرفته شده است. محصول

مشابه گاریهای نوع c و a و b مشاهده شد که برای تولید به مقدار مساوی در همان تعداد شیفت مورد مطالعه، حجم موجودی قطعات در جریان و موجودی محصول نهایی بیشتر از قبل می شود. برخی از نتایج مهم این مقایسه در جدول ۱۳ آورده شده اند. بررسی نتایج نشان می دهند که بالا بودن تعداد گاریها ناشی از این ویژگی سیستم هل دادنی است که هر مرحله کاملاً جدای از مراحل دیگر و بدون هیچ ارتباط اطلاعاتی به طور مستقل به تولید ادامه می دهد و همین امر نیز موجب بالا رفتن موجودی در جریان و موجودی محصول نهایی شده است. با بررسی ظرفیتهای متفاوتی برای گاریها

مقایسه سیستم تولیدی کشیدنی با سیستم تولیدی هل دادنی برای مدل پیشنهادی نشان می‌دهد که در سیستم تولیدی هل دادنی حجم موجودی قطعات در جریان و موجودی محصول نهایی بیشتر از حالت مشابه آن در سیستم تولیدی کشیدنی است. بالا بودن تعداد گاریها در سیستم تولیدی هل دادنی ناشی از این ویژگی است که در این نوع سیستمها هر مرحله کاملاً جدای از مراحل دیگر و بدون هیچ ارتباط اطلاعاتی به طور مستقل به تولید ادامه می‌دهد و همین امر نیز موجب بالا رفتن موجودی در جریان و موجودی محصول نهایی شده است.

نهایی با سوار کردن دو پیش مونتاژی با یک قطعه کامل می‌شود. در این سیستم تولیدی از گاریهایی برای حمل پیش مونتاژها استفاده شده است که ظرفیت آنها ثابت در نظر گرفته شده و سعی می‌شود که تعداد آنها با هدف به حداقل رساندن موجودی در جریان به دست آید. اثر تغییر متوسط تقاضا و پراکندگی آن بر تعداد گاریها نیز مورد بررسی قرار گرفته اند. نتایج نشان می‌دهند که افزایش متوسط تقاضا اثر بیشتری بر روی متوسط دریافتی و نه بر روی تعداد گاری لازم می‌گذارد. در حالتی که با افزایش پراکندگی تقاضا به تعداد بیشتری گاری نیاز خواهد بود، هرچند که متوسط دریافتی در هر سیکل تغییر قابل ملاحظه ای نمی‌کند.

واژه نامه:

- | | | |
|-----------------------------------|--------------------------------|---|
| 1. Just - in - time | 12. pull systems | 23. home stage |
| 2. two stages production systems | 13. succeeding stage | 24. Conveyance kanban |
| 3. sub-assembly | 14. preceding stage | 25. sequencing |
| 4. containers | 15. production lead time | 26. Shortest Processing Time |
| 5. work-in-process | 16. feed back | 27. First- Come, First-Served |
| 6. variance | 17. Kanban | 28 . utilization |
| 7. wastes | 18. line | ۲۹. یک نوع استقرار فیزیکی تجهیزات |
| 8. just In time | 19. Production ordering kanban | است که در آن گروهی از ماشین آلات و ابزار |
| 9. lot | 20. Post | برای تولید قطعات به کار برده می‌شوند (Cell) |
| 10. multi-Stage production system | 21. Withdrawal kanban | |
| 11. push systems | 22. cycle | |

مراجع

- Schroer, B., "Microcomputer Analyzes 2-card Kanban System For 'Just-In-Time' Small Batch Production," *IE*, Vol.10, PP. 25-40, 1984.
- Kimura, O., and Tereda, H., "Design and Analysis of Pull System: A Method of Multi-stage Production Control," *International Journal of production Research*, Vol. 19, PP. 241-253, 1981.
- Huang, P. Y., Rees, L. P., and Taylor III, B. W., "A Simulation Analysis of the Japanese Just-in-time Technique (with kanbans) for a Multi-line, Multi-stage Production System," *Decision Sciences*, Vol. 14, PP. 326-343, 1983.
- Monden, Y., *Toyota Production System*, Industrial Engineering and Management Press, Atlanta, 1993.
- Pritsker, A. A. B., and Pegden, C. D., *Introduction to Simulation and SLAM II*, Halsted press, West Lafayette, Indiana.
- Krajewski, L. J., King, B. E., Ritzman, L.P., and Wong, D. S., "Kanban, MRP, and Shaping the Manufacturing Environment," *Management Science*, Vol. 33, PP. 39-57, 1987.
- Fallon, D., and Browne, J., "Simulating JIT Systems," *International Journal of Operations and Production Management*, Vol. 8, PP. 30-45, 1987.

8. Lee, L. C., "A Comparative Study of the Push and Pull Production Systems," *International Journal of Operations and Production Management*, Vol. 9, PP. 5-19, 1989.
9. Berkley, B. J., and Kiran, A. S., "A Simulation Study of Sequencing Rules in a Kanban Controlled Flow Shop," *Decision Sciences*, Vol. 22, PP. 559-582, 1991.
10. Sarker, B. R., and Harris, R. D., "The Effect of Imbalance in a JIT Production System: a Simulation Study," *International Journal of Production Research*, Vol. 26, PP. 1-18, 1988.
11. Gupta, Y.P., and Gupta, M. C., "A System Dynamics Model for a Multi-stage Multi-line Dual-card JIT Kanban system," *International Journal of Production Research*, Vol. 27, PP. 309-352, 1989.
12. Villeda, R., Dudek, R., and Smith, M. L., "Increasing the production Rate of a JIT Production System With Variable Operation Time," *International Journal of Production Research*, Vol. 26, PP. 1749-1768, 1988.
13. Chaturvedi, M., and Golhar, D. Y., "Simulation Modelling and Analysis of a JIT Production System," *Production Planning and Control*, Vol. 3, PP. 81-92, 1992.
14. Lee, L. C., "Parametric Appraisal of the JIT System," *International Journal of Production Research*, Vol. 25, PP. 1415-1429, 1987.
15. Rees, L. P., Huang, P. Y., and Taylor III, B. W., "A Comparative Analysis of an MRP Lot-for-lot System and a Kanban System for a Multistage Production Operation," *International Journal of Production Research*, Vol. 27, PP. 1427-1443, 1989.
16. Philipoon, P. R., Rees L. P., Taylor III, B.W., and Huang, P. Y., "An Investigation of the Factors Influencing the Number of Kanbans Required in the Implementation of the JIT," *International journal of production Research*, Vol. 25, PP. 457-472, 1987.
17. Gravel, M., and Price, W. L., "Using the Kanban in a Job Shop Environment," *International Journal of Production Research*, Vol. 26, PP. 1105-1118, 1988.
18. Sarker, B. R., and Fitzsimmons, J. A., "The Performance of Push and Pull Systems: a Simulation and Comparative Study," *International Journal of Production Research*, Vol. 27, PP. 1715-1731, 1989.
19. Andijani, A. A., and Clark, G. M., "Kanban Allocation to Serial production Lines in a Stochastic Environment. In: *JIT Manufacturing Systems: Operational Planning and Control Issues*," A. Satir (ed.) (Amsterdam: Elsevier), 175-190, 1991.
20. Sumichrast, R. T., Russell, R. S., and Taylor III B. W., "A Comparative Analysis of Sequencing Procedures for Mixed Model Assembly Lines in a JIT Production System," *International Journal of Production Research*, Vol. 30, PP. 199-214, 1992.
21. Yavuz, I. H., and Satir, A., "A Kanban - based Simulation Study of a Mixed Model Just-in-time Manufacturing Line," *International Journal of Production Research*, Vol. 33, PP. 1027-1048, 1995.
22. Ebrahimpour, M., and Fathi, B. M., "Dynamic Simulation of a Kanban Production Inventory System," *International Journal of Operations and Production Management*, Vol. 5, PP. 5-14, 1985.
23. Conway, R.W., "Some Tactical Problems in Digital Simulation," *Management Science*, Vol. 19, PP. 25-369, 1963.
24. Fishman, G.S., "A Study of Bias Consideration in Simulation Experiments," *Operation Research* Vol. 20, PP. 4-25, 1972.