

تعیین تعداد کابنан در سیستم تولید JIT (تولید بهنگام) با شرایط پویا

سید تقی حسینی^۱، سید محمد معطر حسینی^۲، بهروز کریمی^{۳*}

۱- فارغ التحصیل کارشناسی ارشد، دانشکده مهندسی صنایع، دانشگاه صنعتی امیرکبیر

۲- دانشیار دانشکده مهندسی صنایع، دانشگاه صنعتی امیرکبیر

۳- استادیار دانشکده مهندسی صنایع، دانشگاه صنعتی امیرکبیر

* تهران، صندوق پستی ۴۴۱۳-۱۵۸۷۵

B.Karimi@aut.ac.ir

(دریافت مقاله: آبان ۱۳۸۱، پذیرش مقاله: فروردین ۱۳۸۳)

چکیده - اگرچه مزایای بسیار ناشی از به کارگیری مفاهیم و فونت JIT موجب شده تا شرکتهای بیشتری به آن روی آورند، اما تغییرات خارج از کنترل برخی پارامترهای محیط تولید و اثرگذاری آنها، موجب کاهش کارایی و عملکرد این سیستم می‌شود. براساس نتایج حاصل از مرور این مقوله، تعیین تعداد کابنان و بررسی عملکرد این سیستم در حالت‌های مختلف، از موارد مورد توجه محققان بوده است. در این مقاله ابتدا نوعی مدل برنامه‌ریزی خطی عدد صحیح (ILP) برای تعیین تعداد بهینه کابنан در هر یک از ایستگاه‌های تولید ارائه و سپس به منظور کنترل تغییرات پارامترهای تولید، بر پایه مدل اول، مدل دیگری ارائه می‌شود که قابلیت تعیین تعداد کابنان متغیر و انعطاف‌پذیر را برای ایستگاه‌های تولید داشته باشد. معیارهای بهینه‌سازی شامل، حداقل سازی هزینه‌های نگهداری موجودی، رویارویی با کمبود و تغییر تعداد کابنان است. همچنین با ارائه نتایج حاصل از تحلیل مثالهای متعدد، کارایی دو روش نسبت به هم و در برابر تغییرات پارامترهایی مانند تقاضا، زمان پردازش و ظرفیت در دسترس ایستگاه‌ها مقایسه شده و برتری مدل دوم برنامه‌ریزی نشان داده می‌شود.

کلید واژگان: JIT؛ تعداد کابنان متغیر؛ برنامه‌ریزی خطی عدد صحیح.

محیط‌های دارای پارامترهای ثابت و قطعی بهتر عمل می‌کند و اصولاً کاهش و حذف منابع ایجاد تغییرات و نوسانات در سیستم، از دیگر اهداف JIT است. اما نکته قابل ذکر این است که سازمانها در هنگام پیاده‌سازی JIT با طیف وسیعی از پارامترهای متغیر مانند تقاضای متغیر و زمانهای پردازش متغیر رویه رهی شوند که تغییرات این پارامترها موجب کاهش کارایی سیستم JIT خواهد شد. تعیین تعداد کابنان به نحوی که عملکرد خوبی در مقابل تغییرات این پارامترها وجود داشته باشد، همواره از مسائل مورد مطالعه محققان بوده است. در این مقاله هدف تعیین

۱- کلیات و سوابق تحقیقاتی

در سیستم تولیدی JIT هر مرحله از فرایند، خروجی خود را در زمانی که مورد نیاز مرحله بعد باشد و به مقدار موردنیاز، پردازش کرده و به مرحله بعد تحویل می‌دهد. هدف JIT از این موضوع، علاوه بر اراضی کامل و به موقع تقاضا، کاهش سطح موجودیها اعم بر مواد اولیه، محصول نیم‌ساخته و محصول نهایی است. کابنان مهمترین ابزار برنامه‌ریزی و کنترل جریان تولید برای تحقق این هدف است. JIT نیز مانند هر سیستم تولیدی دیگری، در

کرده‌اند که در آن گلوگاه دارای چند ماشین و چند محصول است و زمانهای آماده‌سازی به اندازه کافی کوتاه نیست. روش تحلیل آنان استفاده از برنامه‌ریزی ریاضی بود و در این شرایط پیشنهاد شده که از کابنban علامت استفاده شود. لی و کو [۶] سیستمی را با ظرفیت تولید نامحدود (برای جلوگیری از رویارویی با کمبود) در نظر گرفته‌اند که در آن ایستگاه‌های تولیدی می‌توانند ساختار درختی یا موازی داشته باشند. سپس با هدف کمینه‌سازی هزینه موجودی و با استفاده از برنامه‌ریزی پویا، تعداد کابنban برای هر مرحله از تولید تعیین می‌شود. پرایس و همکاران [۷] مدل بیتران و چنگ [۱۹۸۷] را برای نمونه‌ای از کارگاه مونتاژ نهایی و با اضافه کردن محدودیتها و متغیرهای بیشتر، در حالت چند فعالیتی با فرض مشخص بودن مقدار سفارش و با معیار کمینه‌سازی زمان ساخت، توسعه داده‌اند. گراهام [۸] فرایند تک مرحله‌ای تغذیه کننده خط مونتاژ را در نظر گرفته است که در مدل آن نرخ خرابی محصولات و توزیع آماری زمان دوباره‌کاریها، ورودی به مدل است. مدل ارائه شده نوعی مدل مارکوف حالت - ثابت است که تعداد کابنban را تعیین می‌کند. چنگ و یی [۹] به جای سیستم کابنban معمولی روشی به نام سیستم کابنban عمومی - که در واقع نوعی سیستم کابنban اصلاح شده است - ارائه می‌کنند که در مقایسه با سیستم سنتی، نتایج بهتری را به دست می‌دهد. لیراتور و همکاران [۱۰] مسئله تخصیص کابنban را برای سیستم چند محصولی با در نظر گرفتن تغییرات تقاضا برای انواع مختلف محصول در نظر گرفته‌اند که در آن با استفاده از فن تجزیه و تحلیل آشونگی، روشی برای تنظیم پویای تعداد کابنban ارائه شده است. لیبرپولوس و دالسری [۱۱] سیستمی را برای کنترل کابنban ارائه می‌کنند که با دو پارامتر مشخص می‌شود: تعداد کابنban موردنیاز برای سیستم و مقدار ذخیره پایه از محصول نهایی در ایستگاه آخر این سیستم، معیارهای کمینه‌سازی هزینه‌های نگهداری و هزینه‌های

تعداد کابنban تولید در سیستم JIT است به طوری که بهترین عملکرد در مقابل پارامترهای متغیر سیستم تولید به دست آید.

در بررسی مقوله مورد بحث، برخی مقالات به طور مستقیم به تعیین تعداد کابنban پرداخته و برخی دیگر رفتار سیستم کابنban را در حالت‌های مختلف بررسی نموده‌اند. از سوی دیگر در بعضی مقالات پارامترهای سیستم تولید ثابت در نظر گرفته شده و در مقالات دیگر پارامترها به صورت متغیر بررسی شده‌اند. در مقالات مرتبط با تعیین تعداد کابنban، از تکنیکهای متعددی مانند روش‌های تحلیلی و شبیه‌سازی استفاده شده است. در مقالات تحلیلی مباحث تئوری صفت، مدل‌های برنامه‌ریزی خطی، روش‌های استکاری، و همچنین فنونی مانند الگوریتم ژنتیک^۱ و شبکه‌های عصبی^۲ استفاده شده است. در ادامه، تعدادی از این مقالات به طور اجمالی بررسی می‌شود. به دلیل کثرت مقالات، صرفاً به آنها یعنی اشاره می‌شود که با استفاده از مدل‌های تحلیلی، تعداد کابنban را تعیین کرده‌اند.

کیمورا و ترادا [۱۱] اولین کسانی بودند که سیستم کابنban را مدل‌سازی کردند. آنها نوعی مدل شبیه‌سازی^۳ ایستگاهی ارائه کردند که در آن تقاضای ایستگاه نهایی، متغیر است. بیتران و چنگ [۲] مدل کیمورا و ترادا را توسعه داده و نوعی مدل برنامه‌ریزی ریاضی در حالت قطعی برای سیستم تولید [۱] مرحله‌ای ارائه کردند. ریس و همکاران [۳] نوعی مدل‌لوزی ارائه کردند که ورودی آن تقاضای پیش‌بینی شده وتابع چگالی احتمال زمان تدارک بود. از این روش برای تنظیم پویای تعداد کابنban در ایستگاه‌های کاری استفاده می‌شود. ونگ و ونگ [۴] نیز در حالت‌های مختلف (یک ایستگاه به یک ایستگاه، چند ایستگاه به یک ایستگاه، و چند ایستگاه به چند ایستگاه) و با استفاده از روش فرایند مارکوف، تعداد کابنban را تعیین کرده‌اند. فیلیپوم و همکاران [۵] سیستمی را مدل‌سازی

1. Genetic Algorithms

2. Neural Networks

روش به کار گرفته شده است. در مقاله حاضر از برنامه ریزی خطی استفاده شده که از قابلیت کاربردی و عمومیت بیشتری برخوردار است و از دید نظری نیز دقت بالاتری نسبت به شبیه سازی دارد. آلباس و همکاران [۱۸] سه رویه جستجوی ابتکاری شامل الگوریتم ژنتیک، شبیه سازی خنکسازی^۱ و جستجوی تابو^۲ را برای تعیین تعداد کابینان با معیار کمترین هزینه ارائه کرده و آنها را از نظر سرعت دستیابی به همگرایی و یافتن تعداد بهینه کابینان مقایسه کرده اند. مارکهام و ماتیو [۱۹] نیز از دو روش شبکه عصبی مصنوعی و درخت تصمیم گیری برای تعیین تعداد کابینان در سیستم تولید JIT - که دارای تغییرات پویا باشد - استفاده کرده اند.

در بررسی تحقیقات گذشته در می بایم که روش‌های تحلیلی ارائه شده، معمولاً بدلیل استفاده از فنون پیچیده، به سختی قابل استفاده اند. برخی نیز با شرایط واقعی سیستم تولیدی سازگاری نداشته و در حالت واقعی نمی توانند پاسخگو باشند. به عنوان نمونه کار مارکهام و همکاران و آلباس و همکاران بدلیل استفاده از روش‌هایی مانند شبکه‌های عصبی و الگوریتم‌های ژنتیک، شاید قابلیت کاربردی کمتری در صنعت داشته باشند. آشنایی مناسب با این روشها و بخصوص تنظیم پارامترها برای حصول جواب مناسب، بسیار مهم و تعیین کننده بوده ولیکن ممکن است برای کاربران صنعتی براحتی محدود نباشد؛ در حالی که روش‌های مبتنی بر برنامه ریزی خطی، امروز در صنعت نیز براحتی قابل است. در مقاله حاضر دو روش تحلیلی بر پایه مدل‌های برنامه ریزی خطی ارائه شده است. هدف ارائه روش‌هایی بوده است که ضمن در برداشتن مشخصات و جزئیات واقعی سیستمهای تولیدی، به سادگی قابل تحلیل بوده و کاربردی باشند. این دو روش در بخش بعدی تشریح می شود.

1. Simulated Annealing

2. Tabu Search

کمیود را دارد. اتل و شوهن [۱۲] روشی ابتکاری با کارابی خوب را برای طراحی سیستم کابین ارائه کرده اند. در روش آنها از روشی تحلیلی برای مدلسازی سیستم کابین و از الگوریتم ژنتیک برای ارزیابی سیستم کابین استفاده می شود. فیلیپوم و همکاران [۱۳] روشی را برای تعیین همزمان ظرفیت ظرف متصل به کابین، تعداد کابین و توالی تولید محصولات در سیستم کارگاهی کابین ارائه کرده اند. معیار مدل، کمینه سازی هزینه ها بوده و حل مدل نیز با استفاده از روش شاخه و حد انجام می شود. معینی و همکاران [۱۴] رویه‌ای را برای تعیین مقادیر مناسب پارامترهای تصمیم گیری در حالتی که سیستم دارای تغییرات ذاتی و عدم قطبیتها است، ارائه کرده اند. روش آنها در تعیین سیستم کابین مبتنی بر روش تاگوچی است. تاکاهاشی و ناکامورا [۱۵] نوعی سیستم کنترل موجودی تطبیق پذیر را با استفاده از شبکه‌های عصبی برای سیستمهای تولیدی که تغییرات در تقاضا دارند ارائه کرده اند. تاردیف و ماسی واگ [۱۶] روشی را برای کنترل کابین ارائه کرده اند که در آن تعداد کابین می تواند با توجه به مقدار موجودی و سفارشات برگشت خورده تغییر کند. گوپتا و همکاران [۱۷] در مقاله خود مدلی را با عنوان سیستم کابین انعطاف‌پذیر ارائه کرده اند. در مقاله گوپتا و همکاران هدف، مقایسه سیستم کابین سنتی با سیستم منعطف بوده و با استفاده از شبیه سازی نشان داده شده که در شرایطی که زمان عملیات و مقدار تقاضا متغیر است یا تعمیرات و نگهداری پیشگیرانه یا خرابی ماشین آلات مطرح است، سیستم کابین منعطف در مقایسه با سیستم کابین سنتی، نتایج بهتری را از دیدگاه کاهاش زمان تکمیل کارها، نیاز به اضافه کاری و درصد استفاده از ماشین آلات، به دنبال دارد. گوپتا و همکاران در مقاله خود روشی را برای محاسبه کابین ارائه نکرده اند. در مقاله حاضر روشی برای محاسبه تعداد کابین ارائه شده که قابلیت توسعه برای سایر موارد را نیز دارد. از جمله تفاوت‌های دیگر مقاله حاضر با مقاله گوپتا و همکاران

ایستگاه در بافر ورودی خود ذخیره موجودی کافی به اندازه مصرف زمان حمل و نقل داشته باشد. تقداً و زمان پردازش، ورودیهای مدل است. تعداد کانبان تعیین شده برای هر یک از ایستگاه‌ها نیز در طول افق برنامه‌ریزی ثابت بوده و تغییر نمی‌کند. لازم است ذکر شود که در این مدل و همچنین در مدل‌های بعدی، واحد موجودی براساس ظرفیت ظرفی^۳ در نظر گرفته شده که کانبان به آن متصل می‌شود.

مدل ریاضی ارائه شده پارامترها و متغیرهایی به شرح زیر دارد.

پارامترهای مدل:

I مجموعه ایستگاه‌ها (محصولات)

T مجموعه دوره‌های تولید در طول افق

برنامه‌ریزی

CH_i هزینه نگهداری یک واحد از موجودی ایستگاه i در یک دوره

CS_i هزینه کمبود یک واحد محصول ایستگاه i

B_i ظرفیت در دسترس ایستگاه i در هر دوره

a_i ظرفیت مورد نیاز برای تولید یک واحد در ایستگاه i

r_i ضریب مصرف محصول ایستگاه i در محصول

ایستگاه i+1

U_{i,0} موجودی اولیه ایستگاه i

D_i تقداً برای محصول ایستگاه I (محصول نهایی) در دوره i

متغیرهای مدل:

X_{i,t} مقدار تولید در ایستگاه i در دوره t

K_i تعداد کانبان تخصیصی به ایستگاه i

U_{i,t} تعداد کانبان متصل به ظرفهای پر در ایستگاه i در پایان دوره

$U_{i,t}^+$ موجودی مثبت در ایستگاه i در پایان دوره t

۲- دو روش برای تعیین تعداد کانبان

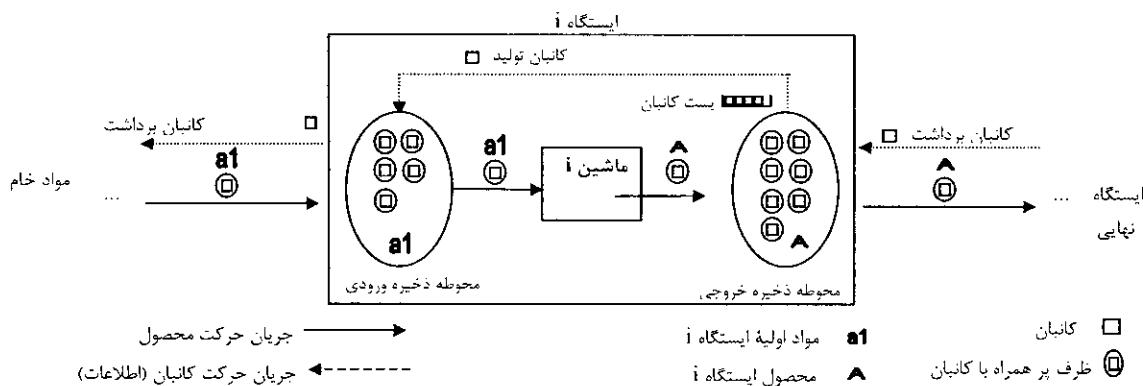
۱- روش اول: مدل برنامه‌ریزی ریاضی با تعداد ثابت کانبان

در این روش سیستم تولیدی I مرحله‌ای (I ایستگاه) بررسی می‌شود. ایستگاه نهایی، تک محصولی است اما محصولات نیم‌ساخته در هر ایستگاه با محصول ایستگاه بعدی متفاوت است. نحوه گردش کانبان مطابق "سیستم چرخه برداشت ثابت، مقدار برداشت غیرثابت" است. روش ارائه شده در این بخش تعداد کانبان تولید^۱ در هر ایستگاه (K_i) را در طول افق برنامه‌ریزی، با T دوره تعیین می‌کند، به طوری که هزینه‌های نگهداری موجودی و هزینه روباروی با کمبود محصول در ایستگاه‌ها کمینه شود. سیستم تولید مطابق حالت "سفراشات عقب افتاده" عمل می‌کند. تعداد کانبان تولیدی در واقع برابر با حداقل تعداد موجودی در بافر خروجی هر ایستگاه است. اقلام ورودی هر ایستگاه، از محصولات تولیدی ایستگاه قبل است که می‌توانند دارای ضرایب مصرف متفاوتی باشند. نمای کلی سیستم تولید، در شکل ۱ ارائه شده است. به دلیل اینکه نحوه عملکرد سیستم کانبان پیش از این در بسیاری مقالات تشریح شده [۱۷، ۱۹] از تکرار مجدد آن خودداری می‌شود.

مدل برنامه‌ریزی خطی ارائه شده، تعداد کانبانهای برداشت^۲ را که بین دو ایستگاه تولیدی می‌باشند، تعیین نمی‌کند. در اینجا فرض می‌شود که برداشت موجودی از هر یک از ایستگاه‌ها در ابتدای دوره انجام می‌شود، یعنی ایستگاه i+1 براساس برنامه تولید خود در دوره t مقدار مورد نیاز از محصول ایستگاه i را در ابتدای دوره t برداشت می‌کند که در بافر ورودی ایستگاه قرار می‌گیرد. همچنین بهمنظور جلوگیری از توقف تولید هر ایستگاه در ابتدای دوره - به دلیل زمانی که طول می‌کشد تا قطعات موردنیاز از ایستگاه قبل تامین شود - فرض می‌شود هر

1. Production Kanban

2. Withdrawal Kanban



شکل ۱ گردش کابین و جریان محصول در ایستگاه ۱

 $U_{i,t}^-$ کمبود موجودی در ایستگاه i در پایان دوره t $RI_{i,t}$ مقدار مورد نیاز از موجودی ایستگاه i در دوره t $J2-J6$ مجموعه متغیرهای صفر و یک

مدل برنامه ریزی خطی عدد صحیح به صورت زیر خواهد بود:

$$\min Z = \sum_{t=1}^T \sum_{i=1}^I CH_i U_{i,t}^+ + \sum_{t=1}^T \sum_{i=1}^I CS_i U_{i,t}^- \quad (1)$$

s.t:

$$RI_{i,t} = r_i X_{i+1,t} \quad t = 1, \dots, T, \quad i = 1, \dots, I-1 \quad (2)$$

$$RI_{I,t} = D_t \quad t = 1, \dots, T \quad (3)$$

$$U_{i,1} = U_{i,0} + X_{i,1} - RI_{i,1} \quad i = 1, \dots, I \quad (4)$$

$$U_{i,t} = U_{i,t-1} + X_{i,t} - RI_{i,t} \quad t = 2, \dots, T, i = 1, \dots, I \quad (5)$$

$$K_i \geq U_{i,0} \quad i = 1, \dots, I \quad (6)$$

$$X_{i,t} \leq K_i \quad t = 1, \dots, T, \quad i = 1, \dots, I \quad (7)$$

$$X_{i,1} \leq K_i - U_{i,0} \quad i = 1, \dots, I \quad (8)$$

$$X_{i,t} \leq K_i - U_{i,t-1} \quad t = 2, \dots, T, i = 1, \dots, I \quad (9)$$

$$r_{i-1} * X_{i,1} \leq U_{i-1,0} \quad i = 2, \dots, I \quad (10)$$

$$r_{i-1} * X_{i,t} \leq U_{i-1,t-1} \quad t = 2, \dots, T, \quad i = 2, \dots, I \quad (11)$$

$$a_i * X_{i,t} \leq B_i \quad t = 1, \dots, T, \quad i = 1, \dots, I \quad (12)$$

$$X_{i,1} - K_i + U_{i,0} \geq M(J2_{i,1} - 1) \quad i = 1, \dots, I \quad (8)$$

$$X_{i,t} - K_i + U_{i,t-1} \geq M(J3_{i,t} - 1) \quad t = 2, \dots, T, i = 1, \dots, I \quad (9)$$

تعریف مقدار مصرف موجودی

هر ایستگاه در هر دوره

روابط تعادل موجودی

رباطه تعداد کابین با مقدار موجودی اولیه

روابط تعداد کابین با مقدار تولید هر

ایستگاه در هر دوره

روابط مقدار تولید هر ایستگاه با

موجودی پایان دوره ایستگاه قبل

رباطه مقدار تولید با کل ظرفیت هر ایستگاه

روابط تعداد کابین با مقدار تولید

هر ایستگاه در هر دوره

$$\begin{aligned}
 r_{i-1} X_{i,i} - U_{i-1,0} &\geq M(J4_i - 1) \quad i = 2, \dots, I & (10) \\
 r_{i-1} X_{i,i} - U_{i-1,I-1} &\geq M(J5_{i,i} - 1) \quad t = 2, \dots, T, \quad i = 2, \dots, I & (11) \\
 a_i X_{i,i} - B_i &\geq M(J6_{i,i} - 1) \quad t = 1, \dots, T, \quad i = 1, \dots, I & (12) \\
 J2_i + J4_i + J6_{i,i} &= 1 \quad i = 2, \dots, I & (13) \\
 J3_{i,i} + J5_{i,i} + J6_{i,i} &= 1 \quad t = 2, \dots, T, \quad i = 2, \dots, I & (14) \\
 J2_1 + J6_{1,0} &= 1 & (15) \\
 J3_{1,i} + J6_{1,i} &= 1 \quad t = 2, \dots, T & (16) \\
 U_{i,t} = U_{i,t}^+ - U_{i,t}^- &\quad t = 1, \dots, T, \quad i = 1, \dots, I & (17) \\
 X_{i,t}, U_{i,t}^+, U_{i,t}^- &\geq 0, \quad U_{i,t} : \text{UNRESTRICTED} \quad t = 1, \dots, T, \quad i = 1, \dots, I-1 & \\
 K_i : \text{INTEGER} &\quad i = 1, \dots, I-1 & \\
 J2_i, J3_{i,T}, J4_i, J5_{i,i}, J6_{i,i} &= (0,1) \quad t = 1, \dots, T, \quad i = 1, \dots, I & (18)
 \end{aligned}
 \left. \begin{array}{l}
 \text{روابط مقدار تولید هر} \\
 \text{ایستگاه با} \\
 \text{رابطه مقدار تولید با ظرفیت} \\
 \text{روابط بین متغیرهای صفر} \\
 \text{و یک مدل} \\
 \text{روابط موجودی آزاد با موجودی مثبت} \\
 \text{تعريف محدوده} \\
 \text{متغیرهای مدل}
 \end{array} \right\}$$

ناشی از تعداد قطعات ایستگاه قبل - که در این ایستگاه مصرف می شوند - می توانند موجب شوند که تعداد تولید در ایستگاه، کمتر از تعداد کابناین‌های آزاد باشد. روابط (۷) تا (۱۲) برای تعیین تعداد تولید هر ایستگاه و در هر دوره به کار می رود که با برقرار شدن روابط (۱۳) تا (۱۶) بین متغیرهای صفر و یک مدل، مقدار تولید به صورت زیر است:

$$A = \text{MIN}\{A, B, C\} = \text{تعداد تولید در هر ایستگاه در هر دوره}$$

$A = \text{تعداد کابناین آزاد در ابتدای دوره}$
 $B = \text{مقدار موجود از محصولات ایستگاه قبل که در تولید این ایستگاه استفاده می شود.}$

$C = \text{مقدار زمان در دسترس از ظرفیت ایستگاه}$
 $\text{با توجه به اینکه } U_{i,t}^+ \text{ و } U_{i,t}^- \text{ در رابطه (۱) کمینه می شود و با در نظر گرفتن رابطه (۱۷)، معلوم می شود که همیشه در جواب بهینه به دست آمده، رابطه } U_{i,t}^+ - U_{i,t}^- = 0 \text{ برقرار است. محدودیتهای ذکر شده در روابط (۱۸) نیز مشخص کننده متغیرهای مدل است.}$

تابع هدف مدل (رابطه (۱)) به دنبال کمینه سازی هزینه های نگهداری موجودی و هزینه های رویارویی با کمبود است. روابط (۲) الی (۵) روابط تعادل برای تعداد کابناین‌های متصل به ظرفهای پر در ایستگاه / در پایان دوره / است. این روابط بدین معنا است که در ایستگاه / تعداد کابناین متصل به ظرفهای پر در پایان دوره / بعلاوه تعداد کابناین که در طول دوره / به ظرفهای پر متصل خواهد شد (تعداد تولید شده)، منها تعداد کابناین آزاد شده در دوره / (مقدار مصرف $RI_{i,t}$)، برابر با تعداد کابناین متصل به ظرفهای پر در پایان دوره / است.

هنگامی که در سیستم، موجودی اولیه وجود داشته باشد، طبیعتاً تعداد کابناین در سیستم، مقداری بزرگتر از یا مساوی با تعداد موجودی اولیه خواهد بود زیرا به هر موجودی یک کابناین متصل است. رابطه (۶) این موضوع را نشان می دهد.

در سیستم کابناین، تعداد تولید در هر ایستگاه و در هر دوره، برابر با تعداد کابناین‌های آزاد در آن ایستگاه است، اما عواملی مانند محدودیت در ظرفیت ایستگاه یا محدودیت

۲-۲-روش دوم: مدل برنامه‌ریزی ریاضی با تعداد کابین اتوبوس متغیر

دوره تعیین می‌کند؛ با این تفاوت که تعداد کابین برای هر ایستگاه، دیگر ثابت نبوده و می‌تواند از یک دوره زمانی به دوره دیگر تغییر کند. سایر مشخصات مدل مانند نحوه گردش کابین و نحوه برداشت موجودیها، مانند مدل قبل (تعداد کابین ثابت) است. ذیلًا پارامترها و متغیرهای جدیدی را که علاوه بر پارامترها و متغیرهای مدل قبل استفاده می‌شود، معرفی می‌کنیم.

پارامترها:

$$K_{i,0} \quad \text{مقدار اولیه برای تعداد کابین ایستگاه } i \text{ (به دست آمده از روش اول)}$$

$$\alpha \quad \text{نسبت تغییرات مجاز تعداد کابین در ایستگاه‌ها}$$

$$\text{نسبت به } K_{i,0}$$

متغیرها:

$$K_{i,t} \quad \text{تعداد کابین تخصیص داده شده به ایستگاه } i \text{ در دوره } t$$

$$K_{i,t}^+ \quad \text{تعداد افزایش یافته کابین در ایستگاه } i \text{ از دوره } t \text{ به دوره } t-1$$

$$K_{i,t}^- \quad \text{تعداد کاهش یافته کابین در ایستگاه } i \text{ از دوره } t \text{ به دوره } t-1$$

در اینجا به دلیل بزرگی مدل و بهمنظور جلوگیری از تکرار روابط، صرفاً تغییرات مدل دوم نسبت به مدل اول ارائه می‌شود.

برنامه‌ریزی در سیستم JIT نیز مانند هر سیستم تولیدی دیگری در شرایطی که با پارامترهای ثابت و قطعی از قبیل زمان فرایند ثابت و تقاضای ثابت سروکار داشته باشیم، ساده‌تر بوده و کارایی مدل‌های برنامه‌ریزی بیشتر است. اما در صورتی که این سیستم در عمل پیاده‌سازی شود، مشاهده می‌شود که سیستم تولیدی مملو از عدم قطعیت‌های گوناگون مانند تغییرات تقاضا، تغییرات زمان فرایند و مانند آن است. مجموع این عوامل موجب می‌شود که آن دسته از مدل‌های برنامه‌ریزی که عدم قطعیت‌ها را در نظر نمی‌گیرند، کارایی خود را از دست بدهند. در ادامه روشی برای رویارویی با تغییرات پارامترهای تولید ارائه می‌شود که سعی می‌کند با ارائه تعداد متغیر کابین، در مقابل تغییرات پارامترهایی مانند تقاضا و زمان پردازش نتایج بهتری را ارائه کند. در این روش مانند روش اول، مدل برنامه‌ریزی، در ابتدای افق برنامه‌ریزی تحلیل و تعداد کابین در همان ابتدا برای کلیه ایستگاه‌ها مشخص می‌شود.

مدلی که در این روش ارائه می‌شود، بهبودی برای مدل ارائه شده در بخش قبلی است. این مدل نیز با معیار کمینه‌سازی هزینه‌های نگهداری موجودی و هزینه رویارویی با کمبود محصول نهایی، تعداد کابین را برای سیستم تولیدی I مرحله‌ای در طول افق برنامه‌ریزی با T

$$\min Z = \sum_{t=1}^T \sum_{i=1}^I CH_i U_{i,t}^+ + \sum_{t=1}^T \sum_{i=1}^I CS_i U_{i,t}^- + \sum_{t=1}^T \sum_{i=1}^I CK(K_{i,t}^+ + K_{i,t}^-) \quad (19)$$

$$k_{i,t} = k_{i,t-1} + k_{i,t}^+ - k_{i,t}^- \quad t = 2, \dots, T, \quad i = 1, \dots, I \quad (20)$$

$$k_{i,1} = k_{i,0} + k_{i,1}^+ - k_{i,1}^- \quad i = 1, \dots, I \quad (21)$$

$$k_{i,t} \leq k_{i,0} + \alpha * K_{i,0} \quad t = 1, \dots, T, \quad i = 1, \dots, I \quad (22)$$

$$k_{i,t} \geq k_{i,0} - \alpha * K_{i,0} \quad t = 1, \dots, T, \quad i = 1, \dots, I \quad (23)$$

$$K_{i,t}^+, K_{i,t}^- \geq 0, \quad t = 1, \dots, T, \quad i = 1, \dots, I-1$$

$$K_{i,t} : \text{INTEGER} \quad i = 1, \dots, I-1$$

روابط مرتبط با تغییرات
کابین

تعریف محدوده
متغیرهای مدل

در اینجا برای مقایسه نتایج به دست آمده از تحلیل مدل با عملکرد واقعی سیستم JIT، مثالی به طور کامل ارائه می شود. با توجه به اینکه مدل دوم جامعتر از مدل اول است، مثال عددی برای مدل دوم ارائه شده است. در این مثال خط تولید دارای ۴ ایستگاه و افق برنامه ریزی دارای ۶ دوره تولید است. پارامترهای ورودی در این مثال به شرح زیر است:

$$I = 4 \quad CK = 1 \quad K_{i,0} = 26, 56, 42, 22$$

$$T = 6 \quad T = 6 \quad B_i = 480, 480, 480, 480$$

$$\alpha = 0.2 \quad CH_i = 2, 1.5, 3.5, 3.7$$

$$a_i = 9, 10, 18, 22 \quad U_{i,0} = 16, 32, 20, 14$$

$$CS_i = 2, 2, 2, 12 \quad r_i = 0.5, 2, 1, 1$$

$$D_i = 10, 16, 22, 22, 18, 15$$

با توجه به نتایج تحلیل مدل، مقادیر هزینه نگهداری، هزینه رویارویی با کمبود، هزینه تغییر تعداد کابینا و هزینه کل چنین است.

$$\text{هزینه نگهداری} = 862 \quad \text{هزینه رویارویی با کمبود} = 0 \quad \text{هزینه کل} = 871$$

مقادیر مربوط به سایر متغیرهای مدل شامل تعداد کابینا هر یک از ایستگاهها در هر دوره زمانی ($K_{i,i}$)، مقدار مصرف موجودی در هر دوره ($RI_{i,i}$) و تعداد کابینهای متصل به ظروف پر در هر ایستگاه ($U_{i,i}$) نیز در جدول ۱ آورده شده است.

همانطور که در جدول مشاهده می شود تعداد کابین ایستگاهها ثابت نبوده و با تغییر دوره ها می تواند تغییر کند. ایستگاه ۱ در دوره ۱ دارای ۲۶ کابین بوده و تغییری نسبت به تعداد اولیه کابین ($K_{1,0}$) ندارد. ملاحظه می شود که تعداد تولید نیز برابر ۱۰ واحد یعنی مساوی با تعداد کابین آزاد ایستگاه است. اما در دوره ۲ مشاهده می شود که تعداد کابین ایستگاه ۱، با ۱ واحد افزایش برابر ۲۷ واحد می شود و با توجه به اینکه $U_{1,1}$ برابر ۱۵ است، تعداد تولید ایستگاه ۱ در دوره ۲ مساوی ۱۲

در این مدل متغیر $K_{i,i}$ معرف تعداد کابین ایستگاه i در دوره t بوده و متغیرهای $K_{i,i}^+$ و $K_{i,i}^-$ مقدار افزایش یا کاهش در تعداد کابین ایستگاه i را در دوره t نشان می دهند. $K_{i,0}$ مقدار اولیه برای تعداد کابین ایستگاه i است که از حل مدل قبل به دست آمده. درصد تغییرات مجاز $K_{i,i}$ نسبت به مقدار اولیه $K_{i,0}$ است.

روابط (۲۰) و (۲۱) نشان می دهد که تعداد کابین ایستگاه می تواند از یک دوره به دوره دیگر متفاوت باشد. رابطه (۲۰) برای دوره های $T = 2, 3, \dots$ و رابطه (۲۱) برای دوره اول است. هزینه تغییر تعداد کابینها با توجه به ضریب جرمیه CK در تابع هدف در نظر گرفته شده است.

روابط (۲۲) و (۲۳) بیان می کنند که تغییرات کابین در هر دوره نمی تواند بیش از $\alpha \cdot K_{i,0}$ باشد. این محدودیتها به این دلیل در نظر گرفته شده که ممکن است در شرایط واقعی، تغییرات کابین تا سطح تعیین شده ای مانند $\alpha \cdot K_{i,0}$ امکان پذیر باشد. به عنوان مثال در صورتی که تعداد کابین ایستگاه i می تواند در فاصله ۸ تا ۱۲ تغییر کند. در صورتی که مقدار α برابر صفر در نظر گرفته شود، تعداد کابین ثابت خواهد بود و جوابها دقیقا با جوابهای اولیه ($K_{i,0}$) برابر می شود.

سایر روابط در این مدل مانند روابط ارائه شده در مدل قبل است جز اینکه در این مدل i به $K_{i,i}$ تبدیل شده است.

۳-۲-مثال عددی

برای حل مسائل عددی از نرم افزار Industrial LINGO/PC – Release 3.0 استفاده شده است. این نرم افزار قابلیت حل مدل های برنامه ریزی ریاضی با ۸۰۰۰ محدودیت و ۱۶۰۰۰ متغیر را دارد. البته زمان حل به تعداد متغیرها و محدودیتها به مخصوص متغیرهای صفر و یک و عدد صحیح مساله بستگی دارد.

قبل یا ظرفیت در دسترس ایستگاه وجود داشته، مقدار تولید با توجه به این محدودیتها تعیین شده است. بررسی تأثیر تغییرات هر یک از پارامترهای ورودی متغیر بر عملکرد مدلها بر نامه‌ریزی ارائه شد و مقایسه نتایج دو مدل نسبت به هم، مواردی است که در بخش بعدی بررسی خواهیم کرد.

واحد است. تطابق مقادیر $K_{i,i}$, $X_{i,i}$, $U_{i,i}$, $RI_{i,i}$ در سایر ایستگاه‌ها و دوره‌ها با محدودیتهای مدل، به سادگی قابل بررسی است. در تمامی ایستگاه‌ها و دوره‌ها که، حالت عادی مقدار تولید هر ایستگاه برابر با تعداد کانبان آزاد آن ایستگاه است. در مواردی که محدودیتی در رابطه با تعداد قطعه در دسترس از ایستگاه

جدول ۱ مقادیر متغیرهای مدل

		تناوب ۱	تناوب ۲	تناوب ۳	تناوب ۴	تناوب ۵	تناوب ۶
ایستگاه ۱	$K_0=۲۶$ $U_0=۱۶$	$K=۲۶$	$K=۲۷$	$K=۲۷$	$K=۲۱$	$K=۲۱$	$K=۲۱$
		$X=۱۰$	$X=۱۲$	$X=۱۵$	$X=۶$	$X=۱۵$	$X=۶$
		$RI=۱۱$	$RI=۱۵$	$RI=۱۲$	$RI=۱۵$	$RI=۶$	$RI=۱۵$
		$U=۱۵$	$U=۱۲$	$U=۱۵$	$U=۶$	$U=۱۵$	$U=۶$
	$K_0=۵۶$ $U_0=۲۲$	$K=۵۴$	$K=۵۴$	$K=۵۴$	$K=۵۴$	$K=۵۴$	$K=۵۴$
		$X=۲۲$	$X=۳۰$	$X=۲۴$	$X=۳۰$	$X=۱۲$	$X=۳۰$
		$RI=۳۲$	$RI=۲۲$	$RI=۲۰$	$RI=۲۴$	$RI=۳۰$	$RI=۱۲$
		$U=۲۲$	$U=۳۰$	$U=۲۴$	$U=۳۰$	$U=۱۲$	$U=۳۰$
ایستگاه ۲	$K_0=۴۲$ $U_0=۲۰$	$K=۴۲$	$K=۴۲$	$K=۴۲$	$K=۴۲$	$K=۴۲$	$K=۴۲$
		$X=۱۶$	$X=۱۱$	$X=۱۰$	$X=۱۲$	$X=۱۰$	$X=۶$
		$RI=۹$	$RI=۱۰$	$RI=۱۶$	$RI=۲۱$	$RI=۱۸$	$RI=۱۰$
		$U=۲۷$	$U=۲۸$	$U=۲۷$	$U=۱۸$	$U=۱۵$	$U=۶$
	$K_0=۲۲$ $U_0=۱۴$	$K=۲۲$	$K=۲۲$	$K=۲۳$	$K=۲۲$	$K=۲۲$	$K=۲۲$
		$X=۹$	$X=۱۰$	$X=۱۶$	$X=۲۱$	$X=۱۸$	$X=۱۰$
		$RI=۱۰$	$RI=۱۶$	$RI=۲۲$	$RI=۲۲$	$RI=۱۸$	$RI=۱۰$
		$U=۱۳$	$U=۷$	$U=۱$	$U=۰$	$U=۰$	$U=۰$
ایستگاه ۴	$D=۱۰$		$D=۱۶$	$D=۲۲$	$D=۲۲$	$D=۱۸$	$D=۱۰$
	$D=۱۰$						

۵ مثال در ۳ دفعه با استفاده از روش اول و دوم حل شده است. در دفعات اول، دوم و سوم به ترتیب داده‌های ورودی تقاضاً دارای توزیع نرمال با میانگین ۱۵ و انحراف معیارهای ۳، ۶ و ۹ است. داده‌های تصادفی داده شده با استفاده از نرم‌افزار آماری MINITAB Release 11.12 تولید شده است.

نتایج تحلیل مثالها در شکل ۲ ارائه شده است. ۵ مثال اول دارای الگوی تقاضای $N(3, 15)$ ۵ مثال دوم الگوی تقاضای $N(15, 6)$ و ۵ مثال سوم دارای الگوی تقاضای $N(9, 15)$ است. با توجه به این شکل ملاحظه می‌شود که در تمامی موارد، روش دوم نتایج بهتری را نسبت به روش اول داشته است. در روش دوم، مقدار α برابر ۰، ۰ و هزینه تغییر هر واحد کابینا، CK ، نیز برابر ۱ واحد در نظر گرفته شده است. نکته قابل توجهی که در تحلیل مثالها بدست می‌آید این است که در سواردی که پراکندگی الگوی تقاضاً بیشتر است، در صد کاهش هزینه روش دوم نسبت به روش اول نیز بیشتر است. همچنین با افزایش پراکندگی تقاضاً، فاصله بین دو نمودار - که مربوط به دو روش اول و دوم است - نیز بیشتر شده است. یعنی مقدار کاهش هزینه در روش دوم افزایش یافته است. به تعبیر دیگر می‌توان چنین نتیجه گرفت که اثر پراکندگی تقاضاً بر هزینه کل در روش اول بیشتر از روش دوم است، یعنی با افزایش مقدار پراکندگی تقاضاً، نسبت افزایش هزینه کل در روش اول بیش از روش دوم است.

این مطلب در جدول ۲ بهتر قابل مشاهده است. در این جدول میانگین هزینه روش‌های اول و دوم و درصد کاهش هزینه روش دوم نسبت به روش اول آورده شده است. همچنین در شکل ۳ نمودار درصد کاهش هزینه بر حسب مقادیر پراکندگی تقاضاً نشان داده شده است.

۳- بررسی اثر تغییرات پارامترهای ورودی در عملکرد روش‌های ارائه شده

همانطور که پیش از این هم گفته شده، سیستم تولیدی JIT اصولاً سیستمی انعطاف‌پذیر است. بنابراین قابلیت انعطاف خوبی را در رویارویی با تغییرات عوامل دارای عدم قطعیت دارا می‌باشد، اما بدینهی است که این تغییرات عوامل باید تحت کنترل قرار گیرند و هرگونه خروج از حدود کنترل، مسلماً موجب افزایش هزینه‌ها و کاهش راندمان خواهد شد. عدم قطعیتها می‌توانند به مواردی مانند موجودی نیم‌ساخته بیشتر، کارایی کمتر ماشین‌آلات، زمان طولانیت تکمیل سفارش، تعداد سفارشات کامل نشده، و نیاز بیشتر به اضافه کاربهای منجر شوند. در ادامه با ارائه نتایج حل مسائل مختلف، درجه تاثیر ناشی از تغییر تعدادی از این پارامترها در عملکرد مدلها نشان داده می‌شود.

۳-۱- تغییرات تقاضا

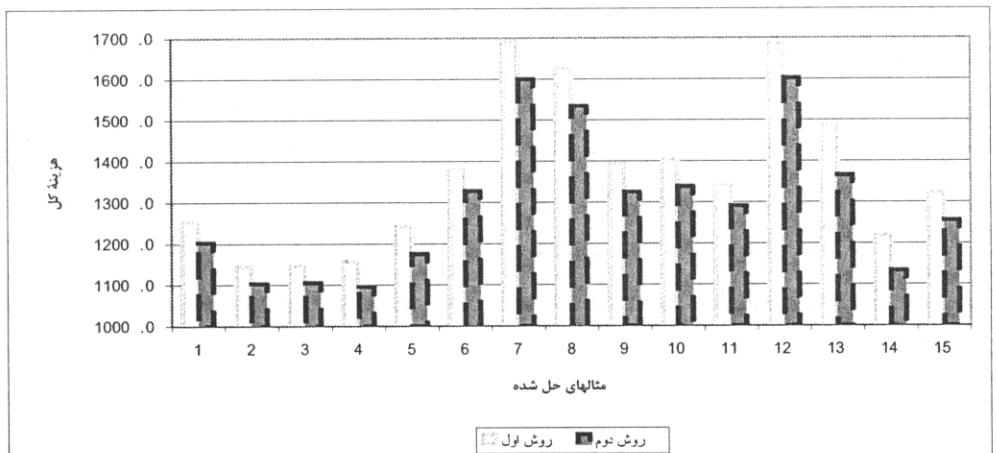
تقاضاً، یکی از متداول‌ترین پارامترهای غیرقطعی در سیستمهای تولیدی است که تغییر آن می‌تواند تأثیر زیادی بر سیستم تولیدی داشته باشد. مهمترین علت تغییر تقاضای محصول نهایی، تغییرات بازار مصرف است. در ادامه ابتدا تأثیر تغییر در پراکندگی و سپس تأثیر تغییر میانگین تقاضاً را بر عملکرد دو مدل بررسی می‌کنیم.

۳-۱-۱- اثر پراکندگی الگوی ورودی تقاضاً بر عملکرد سیستم

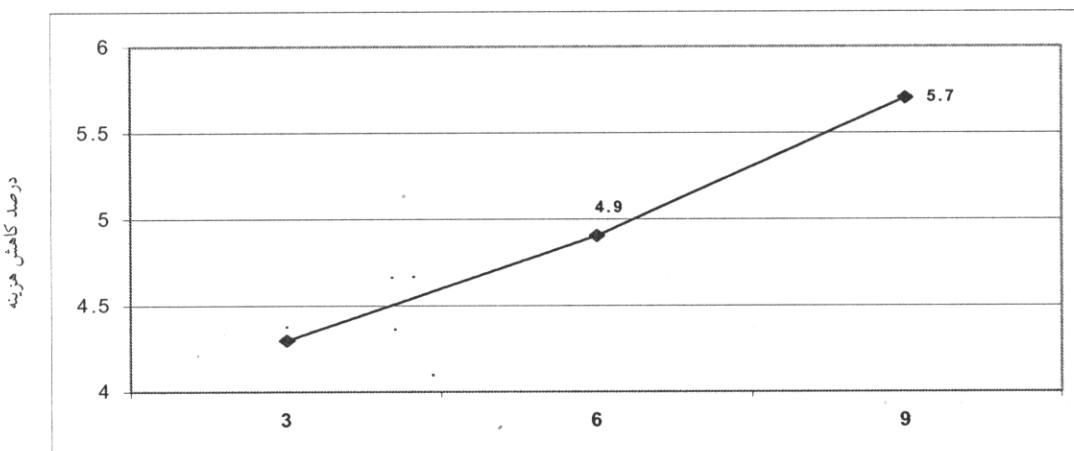
این تغییرات برای پارامترهایی که الگوی آنها وابسته به زمان باشد، معتر است. در مورد مدل برنامه‌ریزی خطی ارائه شده، تقاضاً فقط به این صورت است. منظور از پراکندگی زیاد در الگوی ورودی پارامتر، تغییرات زیاد آن پارامتر از دوره‌ای به دوره دیگر است. برای بررسی تأثیر پراکندگی تقاضاً بر عملکرد سیستم کابینا، ۵ مثال شامل ۵ ایستگاه و ۸ دوره تولید طراحی و تحلیل شده است. این

جدول ۲ رابطه بین درصد کاهش هزینه (روش دوم نسبت به روش اول) با پراکندگی تقاضا

الگوی تقاضا	میانگین هزینه در روش اول	میانگین هزینه در روش دوم	درصد کاهش هزینه
N(۱۵ و ۳)	۱۱۸۸/۶	۱۱۳۷/۰	% ۴/۳
N(۱۵ و ۶)	۱۴۹۹/۴	۱۴۲۰/۷	% ۴/۹
N(۱۵ و ۹)	۱۵۸۰/۲	۱۴۹۰/۴	% ۵/۷



شکل ۲ نمودار مقایسه هزینه کل مثالهای حل شده



شکل ۳ نمودار درصد کاهش هزینه بر اساس تعدادگیر تقاضا

اکنڈگے تقاضا

تقاضا در شکل ۴ ترسیم شده است.

با مقایسه نتایج حل مثالها در حالت افزایش میانگین تقاضا با حالت اولیه، مشاهده می‌شود که تعداد کابین‌ها در استگاه‌های مختلف در حالت افزایش تقاضا، افزایش یافته است که البته این موضوع قابل پیش‌بینی بوده است؛ همچنین هزینه‌ها در حالت افزایش تقاضا به مقدار قابل

٣-١-٢- اثر میانگین الگوی ورودی تقاضا بر

عملکرد سیستم

برای مشاهده تاثیر تغییر میانگین تقاضا بر عملکرد سیستم،
۵ مثالی که الگوی تقاضای N(۱۵,۳) داشتند با اعمال
تغییراتی در مقادیر تقاضا، بار دیگر حل شد. تغییرات
موردنظر عبارت است از اضافه کردن ۵ واحد به میانگین
تقاضا. نمودار تغییرات هزینه براساس تغییرات الگوی

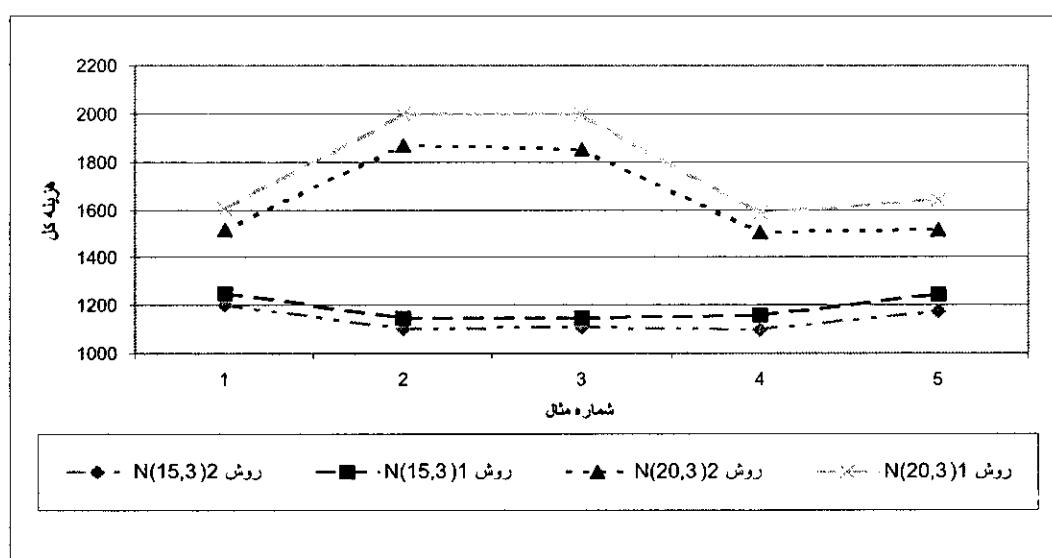
مثالهای مختلف، تاثیر این تغییرات را بر عملکرد مدل مطالعه می‌کنیم.

α پارامتری است که در روش دوم (که قابلیت تغییر تعداد کابینا را دارد)، معرفی شده. با افزایش α ، در واقع قابلیت انعطاف‌پذیری در تعداد کابینا افزایش می‌یابد. افزایش قابلیت تغییر تعداد کابینا نیز به نوبه خود، منجر به دستیابی به نتایج بهتر خواهد شد. اما مسئله قابل توجه این است که تغییرات در تعداد کابینا می‌تواند به تغییر مقادیر تولید ایستگاه‌ها در دوره‌های مختلف منجر شود و این تغییر، بخصوص در ایستگاه ۱ می‌تواند به اعمال نوسانات در تقاضای پیمانکار فرعی و در نتیجه افزایش هزینه پیمانکار فرعی متنه شود که این موضوع البته مغایر با اهداف سیستم تولیدی JIT است. لذا ضروری است که در تعیین مقدار α ، این موضوع نیز مد نظر قرار گیرد.

با توجه به موارد بالا بررسی درجه تاثیر α بر عملکرد سیستم تولیدی مدنظر قرار گرفته است. این بار نیز برای مثالهای ۵ ایستگاه، ۸ تناوب استفاده شده است. ۵ مثال ابتدایی که دارای تقاضا با الگوی $N(15,3)$ بودند، در نظر گرفته شد. این ۵ مثال در بخش ۳-۱ با استفاده

توجهی افزایش می‌یابد. با توجه به شکل ۴، در تمامی مثالها، افزایش هزینه قابل مشاهده است. علت افزایش هزینه‌های نگهداری، افزایش تعداد کابینا است که به افزایش سطح موجودیها منجر می‌شود. همچنین افزایش سطح تقاضا موجب شده است که سیستم در برخی دوره‌ها توانایی ارضای کامل تقاضا را نداشته باشد که این موجب افزایش هزینه‌های کمبود شده است. اما نکته قابل توجه این است که در حالت افزایش تقاضا، روش دوم - که دارای قابلیت تغییر تعداد کابینا است - عملکرد خوبی را نشان می‌دهد. این مطلب در شکل ۴ با توجه به فاصله بین نمودارهای روش اول و دوم در حالت‌های $N(15,3)$ و $N(20,3)$ قابل تشخیص است. در حالت افزایش میانگین تقاضا، کاهش هزینه‌های روش دوم نسبت به روش اول برابر 46% و در حالت اولیه برابر 43% است.

۲-۳- تغییرات در نسبت تغییرات تعداد کابینا (α)
در این بخش تغییرات مربوط به پارامتر α را - که برابر با نسبت تغییرات مجاز تعداد کابینا در ایستگاه‌ها نسبت به $K_{i,0}$ است - بررسی کرده و با ارائه نتایج تحلیل

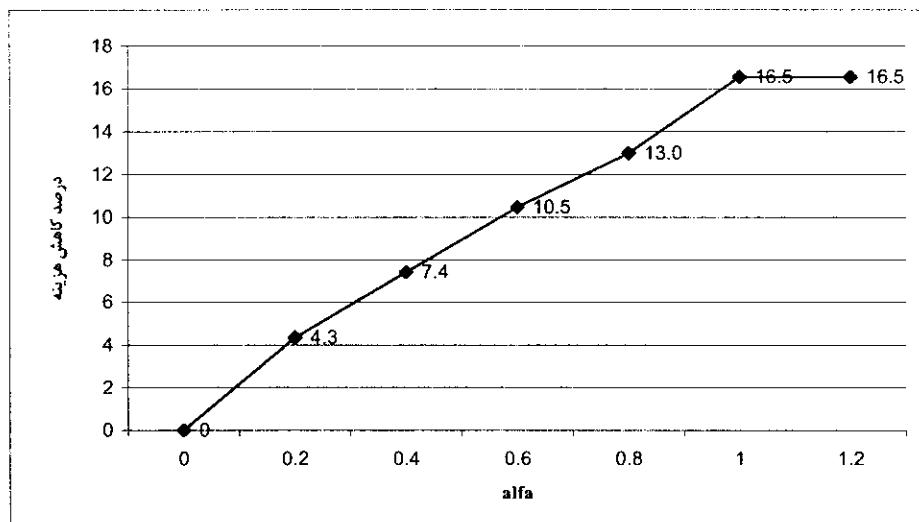


روش اول

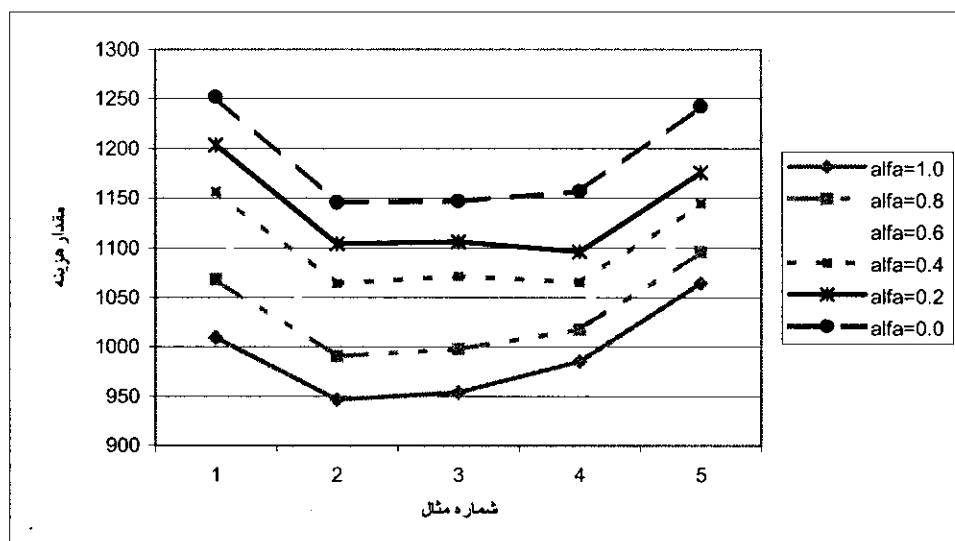
شکل ۴ نمودار تغییرات هزینه براساس تغییرات میانگین تقاضا

حال تمامی ۵ مثال مزبور با تغییرات اعمال شده برای مقادیر α تحلیل شده است. نمودار درصد کاهش هزینه کل روش دوم نسبت به روش اول بر اساس افزایش مقدار α نیز در شکل ۵ ترسیم شده است. همچنین نمودار تغییرات هزینه کل براساس افزایش مقدار α در شکل ۶ ترسیم شده، در این شکل نمودار $\alpha = 0$ مربوط به جوابهای به دست آمده از روش اول است و نمودارهای $\alpha = 0, 2$ تا $0, 10$ مربوط به جوابهای روش دوم.

از روش دوم و با در نظر گرفتن $\alpha = 0, 2$ حل شده بود. برای بررسی تاثیر α بر نتایج روش دوم، تمامی ۵ مثال با مقادیر مختلف α حل شده که مقادیر در نظر گرفته شده، علاوه بر $0, 2, 0, 4, 0, 6, 0, 8, 0, 10$ و $0, 12$ البته لازم است ذکر شود که در حالتی که مقداری α بیش از ۱ است، با در نظر گرفتن رابطه (20) در مدل برنامه ریزی دوم، $K_{i,j}$ می تواند منفی باشد اما با توجه به اینکه $K_{i,j}$ متغیری عدد صحیح است، دامنه تغییرات $K_{i,j} + \alpha * K_{i,0}$ از صفر تا $K_{i,0}$ خواهد بود. به هر



شکل ۵ نمودار درصد کاهش هزینه روش دوم براساس افزایش مقدار α



شکل ۶ نمودار تغییرات هزینه براساس افزایش مقدار α

ترتیب بخصوص در مورد افقهای برنامه‌ریزی تولیدی که تعداد دوره‌های بیشتری داشته باشند، پس از چند دوره اولیه حالتی پایدار در مقادیر تولید ایستگاهها خواهیم داشت که مشکلی برای پیمانکاران به وجود نمی‌آورد.

۳-۳- تغییرات در زمان در دسترس ایستگاه در هر دوره (B_i) و زمان پردازش ایستگاه (a_i)

اصولاً زمان در دسترس هر یک از ایستگاه‌ها باید به طور مفید صرف تولید قطعات شود، اما به دلایلی مانند توقفهای برنامه‌ریزی نشده ایستگاه (خرابی ماشین‌آلات)، عدم حضور اپراتورهای تولید (غیبت ناخواسته کارکنان) و مانند آن، این زمان ممکن است کاهش یابد. همچنین زمان تولید یک واحد از محصول ایستگاه i نیز - که در واقع زمان پردازش ایستگاه i نامیده می‌شود - می‌تواند غیرقطعی بوده و تغییرات ناخواسته‌ای داشته باشد. دلایل این تغییرات می‌توانند مواردی باشد مانند تولید قطعاتی که کیفیت مطلوبی نداشته و منجر به ضایع شدن قطعه تولیدی می‌شوند، استهلاک ابزار یا عدم مهارت لازم نیروی کار که موجب کاهش بهره‌وری و کاهش نرخ تولید می‌شود.

در این بخش اثر تغییرات ظرفیت ایستگاه‌ها بر عملکرد مدل بررسی شده و از بررسی تاثیر زمان پردازش ایستگاه خودداری می‌شود. دلیل این است که اگرچه دلایل تغییر در a_i می‌تواند با دلایل تغییر B_i متفاوت باشد، اما تاثیر این تغییرات اغلب یکسان است. در واقع نتایج ناشی از افزایش a_i را می‌توان مشابه نتایج ناشی از کاهش B_i و همچنین نتایج ناشی از کاهش a_i را مشابه نتایج ناشی از افزایش B_i در نظر گرفت. از این موضوع بدین صورت نیز می‌توان استفاده کرد که اثرات منفی ناشی از تغییر یکی از این دو پارامتر را با تغییر دیگری می‌توان خشی کرد. به عنوان مثال اگر ظرفیت در دسترس ایستگاهی کاهش یافته و موجب بروز محدودیت ظرفیت و افزایش هزینه کمبود شود، در صورت امکان می‌توان با

اولین نکته‌ای که در شکل‌های ۵ و ۶ مشاهده می‌شود این است که با افزایش α ، کارایی روش دوم نیز افزایش می‌یابد. همچنین افزایش مقدار α ، به کاهش هزینه کل در کلیه مثال‌ها منجر شده است. علت آن است که با افزایش α انعطاف‌پذیری در تعداد کابینات ایستگاه‌ها بیشتر شده و در نتیجه مقادیر تولید می‌توانند با توجه به وضعیت تقاضا و موجودی پایان دوره تغییر کنند و به همین دلیل هزینه‌های نگهداری موجودی و هزینه‌های رویارویی با کمبود که سیستم متحمل می‌شود نیز کاهش می‌یابد. همچنین با توجه به شکل ۵ مشاهده می‌شود که درصد کاهش هزینه کل براساس افزایش مقدار α دارای حالتی تقریباً خطی است. نکته دیگر در این نمودار این است که با افزایش α از مقدار ۱،۰ به ۱،۲، دیگر هیچ کاهشی در مقدار تابع هدف (هزینه کل) مشاهده نمی‌شود. در مثال‌های تحلیل شده، هزینه هر واحد تغییر تعداد کابینات در ایستگاه‌ها (CK) برابر ۱ در نظر گرفته شده است. لذا با افزایش α که منجر به تغییرات بیشتر در تعداد کابینات ایستگاه‌ها می‌شود، هزینه تغییر تعداد کابینات نیز افزایش می‌یابد، تا جایی که حتی با افزایش α هزینه‌های تغییر تعداد کابینات، دیگر اجازه تغییر بیشتر را نمی‌دهد. در مثال‌های بالا، این حالت در تغییر α از ۱ به ۱،۲ روی داده است.

اما موضوعی که پیش از این هم در رابطه با تغییرات کابین مطرح شد، عدم مطلوبیت تغییرات مقادیر تولید برای پیمانکاران است، زیرا تغییرات مقادیر تولید در ایستگاه‌ها و بخصوص ایستگاه ۱، به منزله تغییرات تقاضا برای پیمانکاران است. اما نکته قابل توجهی که با مشاهده مقادیر تولید ایستگاه‌های مختلف ($X_{i,i}$) در مثال‌های بالا روشن می‌شود، این است که اگرچه تغییرات تعداد کابینات موجب نوسان در مقدار تولید ایستگاه‌ها می‌شود، اما کلیه ایستگاه‌ها پس از طی چند دوره ابتدایی، به حالتی پایدار در مقادیر تولید می‌رسند و تغییرات مقادیر تولید نسبت به زمان، حالتی ثابت و تکرار شونده پیدا می‌کند. بدین

روی نمی‌دهد. علت آن است که مقادیر ۴۸۰ و ۴۰۰ به طور کامل جوابگو بوده و بیش از ظرفیت موردنیاز تولید در ایستگاه‌ها است. در واقع با داشتن این مقادیر، محدودیتهای مرتبط با ظرفیت ایستگاه‌ها محدودیتهای مازاد است.

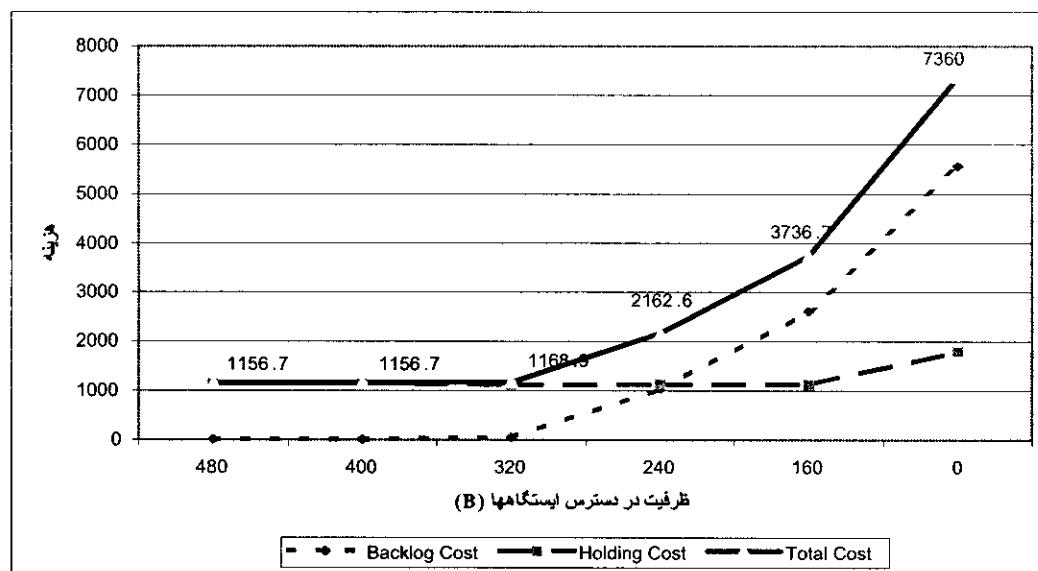
با کاهش بیشتر ظرفیت از ۴۰۰ به ۲۲۰، تغییرات قابل مشاهده است. هزینه نگهداری تقریباً ثابت و هزینه کمبود و هزینه کل افزایش یافته است. در این حالت محدودیتهای مرتبط با ظرفیت در یک یا چند ایستگاه فعال بوده و این بدین معنی است که ظرفیت ایستگاه‌های تولیدی دیگر جوابگوی مقدار موردنیاز برای تولید نبوده است. با کاهش بیشتر ظرفیت ایستگاه‌ها، افزایش در هزینه‌ها بخصوص هزینه روپارویی با کمبود، با شدت بیشتری مشاهده می‌شود. در نهایت کمترین مقدار برای ظرفیت ایستگاه‌ها صفر است که در این حالت امکان تولید در ایستگاه‌ها دیگر وجود نداشته و هزینه کمبود به بیشترین مقدار آن می‌رسد.

کاهش a این محدودیت را جبران کرد. از این‌رو به دلیل تشابهی که در نتایج تغییر این دو پارامتر وجود دارد، از بررسی پارامتر a خودداری می‌شود.

۱-۳-۳-۱- بودسی اثر تغییرات بر زمان در دسترس ایستگاه i (B_i)

برای مشاهده تاثیر تغییرات این پارامتر بر مدل برنامه‌ریزی خطی، مثالی با ۵ ایستگاه و ۸ دوره در نظر گرفته شده است. مقدار اولیه ظرفیت ایستگاه‌ها ۴۸۰ بوده و این مثال با مقادیر مختلف برای ظرفیت ایستگاه تحلیل شده است. در تمامی موارد برای کلیه ایستگاه‌ها ظرفیت یکسان در نظر گرفته شده اما واضح است که این موضوع از کلیت بحث نخواهد کاست. نمودار تغییرات هزینه‌ها براساس تغییرات ظرفیت در دسترس ایستگاه در شکل ۷ آورده شده است.

با مشاهده شکل ملاحظه می‌شود که با کاهش ظرفیت در دسترس ایستگاه از ۴۸۰ به ۴۰۰ تغییری در هزینه‌ها



شکل ۷ نمودار تغییرات هزینه براساس ظرفیت در دسترس ایستگاه‌ها

سیستم تولید، روش دوم نسبت به روش اول برتری دارد. همچنین با توجه به مطالب بررسی شده در این مقاله، مطالب زیر به عنوان زمینه‌های مطرح برای کارهای آتی پیشنهاد می‌شود:

- ارائه مدل برنامه‌ریزی خطی برای تعیین تعداد کانبان در سیستم تولیدی N محصولی در ایستگاه نهایی.
- در نظر گرفتن هزینه‌های آماده‌سازی در تابع هدف مدل‌های برنامه‌ریزی خطی ارائه شده.
- ارائه مدل برنامه‌ریزی خطی در حالتی که گردش کانبان مطابق "سیستم مقدار برداشت ثابت، چرخه برداشت غیرثابت" باشد.
- وارد کردن حداقل سطح سرویس‌دهی در محدودیتهای مدل به صورتی که تعداد سفارشات برگشت‌خورده تحت کنترل قرار گیرد.

بررسی سایر پارامترها مانند موجودی اولیه ایستگاه‌ها، ضرایب مصرف موجودی، هزینه نگهداری و کمبود یک واحد موجودی و تاثیر آنها بر عملکرد مدلها.

۵- منابع

- [1] Kimura, C.; Terada, K; "Design and Analysis of Pull System: a Method of Multi Stage Production Control"; *International Journal of Production Research*, Vol. 19, (1981); pp. 24.
- [2] Bitran, G.; Chang, L.; "A Mathematical Programming Approach to a Deterministic Kanban System"; *Management Science*, Vol. 33, No. 4, (1987), pp. 427-441.
- [3] Rees, I. P.; Philipoom, P. R.; Taylor III, B. W.; Huang P. Y.; "Dynamically Adjusting the Number of Kanbans in a JIT Production System Using Estimated Values of Lead Time"; *IIE Transactions*, Vol. 19, No. 2, (1987); pp.199-207.
- [4] Wang, I.; Wang, T.; "Determining the

۴- جمع‌بندی و نتیجه‌گیری

در این مقاله برای تعیین تعداد کانبان، دو مدل برنامه‌ریزی خطی ارائه شد. در مدل اول که تعداد کانبان ثابت را در نظر می‌گیرد سعی شده شرایطی واقعی که در سیستم تولیدی وجود دارد در نظر گرفته شود. همچنین مدل برنامه‌ریزی خطی با استفاده از نرم‌افزار Industrial LINGO/PC – Release 3.0 برنامه‌نویسی شده و نمونه مثالهای تحلیل شده با استفاده از این نرم‌افزار آورده شده است. سیستم تولیدی JIT ممکن است با تغییرات پارامترهای مختلفی روبرو شود که این تغییرات به کاهش کارایی مدل برنامه‌ریزی خطی در سیستم تولیدی منجر شود. برای مقابله با آثار منفی پارامترهای غیر قطعی، مدلی ارائه شده که قابلیت انعطاف و تغییر در تعداد کانبان ایستگاه‌ها را دارد. این مدلها در بخش دو ارائه شده است.

در بخش سوم تاثیر تغییرات پارامترهای ورودی سیستم تولید بر عملکرد مدل‌های ارائه شده، بررسی شده است. همچنین در شرایط تغییر پارامترهای غیر قطعی، کارایی دو روش نسبت به یکدیگر مقایسه شده است. براساس نتایج تحلیل مثالهای مستعد، افزایش پراکندگی الگوی تقاضا و همچنین افزایش میانگین تقاضا، در هر دو روش موجب افزایش هزینه‌ها می‌شود، اما نسبت افزایش هزینه کل در روش دوم کمتر از روش اول بوده و در واقع کارایی روش دوم در برابر این تغییرات بهتر است. همچنین افزایش زمان پردازش محصولات یا کاهش ظرفیت در دسترس ایستگاه‌ها موجب افزایش هزینه‌ها در هر دو روش می‌شود. در این حالت نیز روش دوم به دلیل داشتن قابلیت تغییر تعداد کانبان، کارایی بهتری دارد. همچنین افزایش "سبت تغییرات تعداد کانبان" در روش دوم، به دلیل افزایش انعطاف‌پذیری تعداد کانبان در مقابل تغییرات سایر پارامترها، به طور قابل ملاحظه‌ای موجب دستیابی به نتایج بهتر می‌شود. به طور کلی نتیجه‌گیری می‌شود که در برابر تغییرات پارامترهای

- [11] Liberopoulos G.; Dallery Y.; "On the Optimization of a Single-Stage Generalized Kanban Control System in Manufacturing"; *Proceeding of the INRIA/IEEE Symposium on emerging technologies and factory Automation, Paris, France, Oct, 10-13, (1995)*, 437-44.
- [12] Ettl M.; Schwehn M.; "A Design Methodology for Kanban Controlled Production Lines Using Queuing Networks and Genetic Algorithms"; *IMMD VII, University of Erlangen-Nurberg, Martensstr, 3, 91058 Erlangen, Germany (1996)*.
- [13] Philipoom P.R.; Ress L. P.; Talor B. W.; "Simultaneously Determining the Number of Kanbans, Container Sizes, and the Final-Assembly Sequence of Products in a Just-in-Time Shop"; *International Journal of Production Research, Vol. 34, No. 1, (1996)*; pp .51-69.
- [14] Moeeni F.; Sanchez S. M.; Vakharia J.; "A Robust Design Methodology for Kanban System Design"; *International Journal of Production Research, Vol. 35, No. 10, (1997)*; pp .2821-2838.
- [15] Takahashi K.; Nakamura N.; "Applying a Neural Network to the Adaptive Control for JIT Production Systems"; *Proceeding of the 1999 IEEE, International Conference on Control Applications; Kohala Coast-Island of Hawaii, Hawaii ,USA, August 22-27; 1999*.
- [16] Tardif V.; Masseidvaag L.; "An Adaptive Approach to Controlling Kanban Systems"; George Group, One Galeria Tower, 13355 Noel Road, Suite 1100, Dallas, Texas, 75240, (Submitted to the European Journal of Operational Research) (1999).
- Number of Kanbans: a Step Towards Non-Stock-Production"; *International Journal of Production Research, Vol. 28, No. 11, (1990)*; pp. 2101-2115.
- [5] Philipoom, P.R.; Rees, L.P.; Taylor, B.W.; Huang, P.Y.; "A Mathematical Programming Approach for Determining Work-Center Lot-Sizes in a Just-In-Time System With Signal Kanbans"; *International Journal of Production Research, Vol. 28, No. 1, (1990)*; pp . 1-15.
- [6] Li A.; CO, H. C.; "A Dynamic Programming Model for the Kanban Assignment Problem in a Multistage Multiperiod Production System"; *International Journal of Production Research, Vol. 29, No. 1, (1991)*; pp. 1-16.
- [7] Price, W.L.; Gravel, M.; Nsakanda, A.L.; Cantin, F.; "A Mathematical Programming Model of a Kanban Job-Shop"; *International Journal of Production Research, Vol. 26, No. 6, (1992)*; PP 1105-1118.
- [8] Graham, I.; "Comparing Trigger and Kanban Control of Flow-Line Manufacture"; *International Journal of Production Research, Vol. 30, No. 10, (1992)*; pp. 2351-2362.
- [9] Chang, T. M.; Yih, Y.; "Generic Kanban Systems for Dynamic Environments"; *International Journal of Production Research, Vol. 32, No. 4, (1994)*; pp. 889-902.
- [10] Liberature G.; Nicosia S.; Valigi P.; "Dynamic Allocation of Kanbans in a Manufacturing System Using Perturbation Analysis"; *Departmento di Ingegneria Elettronica, Universita di Roma, Tor Vegaia, via della Ricerca Scientifica 00133 Roma-Italy*; (1995).

- A.; "Kanban Setting Through Artificial Intelligence: a Comparative Study of Artificial Neural Networks and Decision Trees"; *Integrated Manufacturing Systems*, MCB University Press [ISSN 0967-6061] 11/4 (2000), 239-246.
- [20] Monden Y.; *Toyota Production System, An Integrated Approach to Just-in-Time*; Second Edition; Industrial Engineering and Management Press; Institute of Industrial Engineers; Norcross, Georgia, (1993).
- [17] Gupta S. M.; Al-Turki Y. A.Y.; Perry R. F.; "Flexible Kanban System"; *International Journal of Operations & Production Management*; Vol. 19, No. 10, (1999); pp. 1065-1093.
- [18] Alabas C.; Altiparmak F.; Dengiz B.; "The Optimization of Kanbans with Genetic Algorithms, Simulated Annealing, and Tabu Search"; *Gazi University*; Department of Industrial Engineering, Celal Bayar Bulv, Maltepe 06570, Ankara, Turkey (2000).
- [19] Markham I. S.; Mathieu R G.; Wray B.