

Controlling System for Cargo Berth and Automated Warehouse

(Satoru Takahashi) (Haruyuki Tanaka) (Isao
Ichihara) (Hironobu Tahara) (Toshio Abe)
(Nobuo Hasegawa)

:

1/3

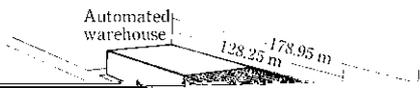
2

Controlling System for Cargo Berth and Automated Warehouse

要旨

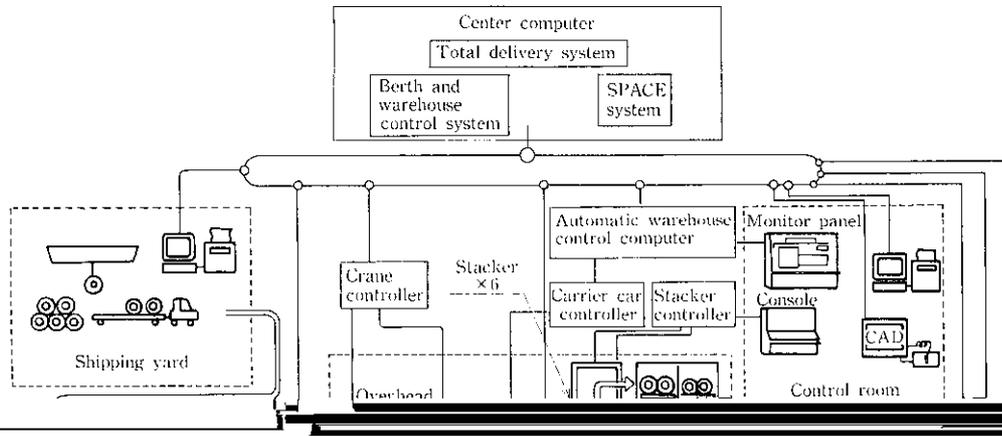


製品岸壁および立体自動倉庫の操業管理システムの範囲は、トレーラによる倉庫への製品搬入から岸壁クレーンによる船積みまでであり、製鉄所の製品全品種および関連会社の製品を対象としている。本倉庫では同規模の通常の倉庫の1/2の面積で作業を定稼し



(2) 迅速な荷役の実施

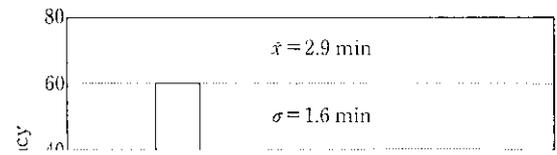
とくに出庫時に荷役作業が迅速に行えるように、作業の効率化

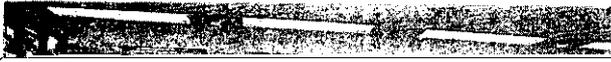


- (2) 各移載台車は、2機の天井クレーンのいずれの走行ヤードにおいても製品の受け渡しが可能である。従って2機の天井クレーンが同時に荷役作業を実施する場合には、移載台車の取り合
- (2) スタッカークレーン、移載台車の運行状態を監視する。
- (3) 受信した荷役指示を機器個々の動作に分解して、適宜、荷役機器の動作指示を出力する。

6.2 船倉形状の登録

船倉形状入力 CAD サブシステムは、予め登録されている船倉形状パターンの中から、今回入港する船の船倉に合うパターンを選び





8 結 言