



xOpt (クロスオプト)

複数の物流機器を対象とした最適計画自動立案ソフトウェア



xOpt概要

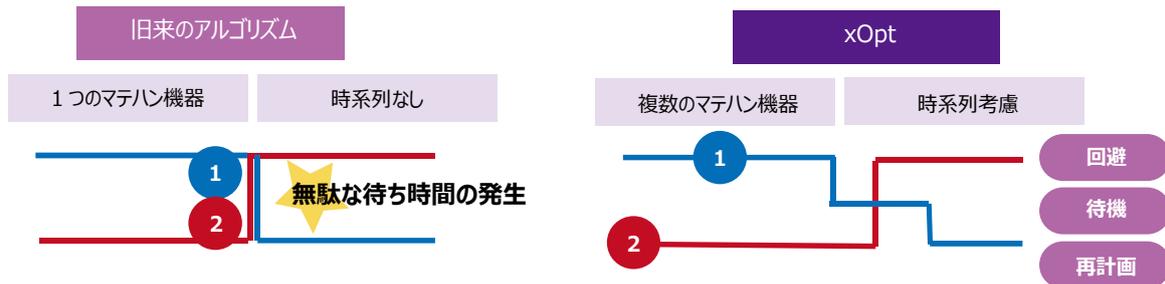
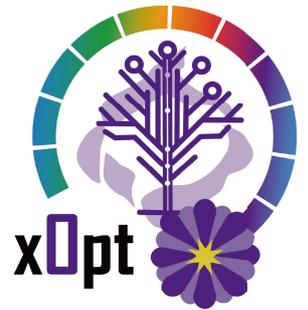
xOpt(クロスオプト)は物流業界からの要望により生まれた複数移動体を対象とした経路・行動計画の最適化を行う最適計画自動立案ソフトウェアです。モジュールとなっているため、周辺システムの開発・他システム(シミュレーション・コントローラ)への組み込み等を行うことでご利用いただけます。

【xOptの計算出力】

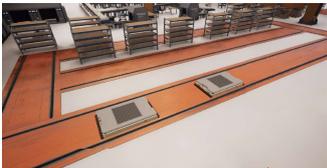
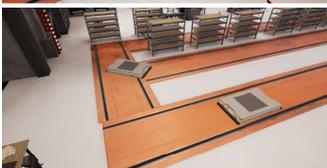
- ・各移動体に対するタスク割り当て
- ・各移動体の経路
- ・各移動体のアクション(速度/行動)

【xOptのポイント】

- ・1台ではなく複数台数の群制御を対象としたアルゴリズム
- ・時系列性を加味しており、他移動体の車速・状態を加味した最適化を行う
- ・移動体のプラントモデル(ふるまいを表すモデル)との連携が可能のため車両の物理挙動を加味することが可能
- ・モジュールでの提供のため、他システム(既存のコントローラシステム等)への組み込みが可能
- ・エレベータ・シャッター機能もオプションとして追加することが可能



既存ソフトウェアとxOptの比較

既存のソフトウェア	xOpt
 デッドロック発生	 車速の減速により 各々が移動できている
 経路の調停がなされておらず これ以上進めなくなる	 AGV全体の稼働状況を 鑑みて、他AGVが通っている 際は迂回ルートを選択
 エレベータやシャッター機能がなく 1フロア構造	 エレベータやシャッター機能で 階層構造 緊急時のシミュレーション可能



株式会社 iPX

【Head Office】〒141-0021 東京都品川区上大崎 2-25-2 新日黒東急ビル13F
Tel: 03-6277-2048 Fax: 03-6277-0283

HP



Youtube



iPX Products

