] î0 5r • KAWASAKI STEEL GIHO Vol.27 (1995) No.2

-%0 5r d ,0 5ð í!Õ #Õ#Ø'ö#. © « ¸ Ò

New Steelmaking and Hot Rolling Production Control System at Chiba Works

+ê1Â ¿μ(Mikio Funatani) '‰ • ,q#è(Shigeo Takemoto) &,, • •μ (Yoshio Kamio)

0[" :

Synopsis :

At new Steelmaking and Hot Rolling Plants of Chiba Works, two plants were connected together directly and both of the slab transfer time from steelmaking to hot rolling and its reheating time were made to be zero, and the plants have been controlled by process computer perfectly and automatically. The production control system has been reconstructed to cope with the operation of the new plants on a distribution system using a UNIX computer. The consistent production time was reduced by achieving function sharing between human judgement and calculation / checking by computer. In this system, central control function of control variables is added for reinforcing automation and labor saving, and a data analysis system using personal comput er is adopted for supporting the development and build -up of new products.

(c)JFE Steel Corporation, 2003

•ec blîª?} 70t[ArM

千葉製鉄所新製鋼・熱延生産管理システム*

New Steelmaking and Hot Rolling Production Cotrol System at Chiba Works

		要旨	
		د المربع الم	
5 <u>-</u>			
.			
·]			
*			
-			
b			
1			
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·			
			i i
-1			ł
<u>x</u>			
<u> </u>			
<u></u>			
·			
· _ ·			
	in a second to the second to t		

	Before renovation After renovation Image: Construction of the second of the
2	٨
·	
,	
x. 	
	③ No.4 Steelmaking Plant ⑥ No.3 Hot Rolling Plant ⑨ SUS Plant Fig. 1 Plants layout at Chiba Works
_	その一因である。
5	
•	•
	¥
	次システムの経験より、製鉄所での人、物、設備からなる生産構造 をベースとする生産管理の仕組みとして生産管理システムをとらえ た <u>たした</u> 生産管理を支える情報処理システムの各部品を、人間系 製鋼命令組でいえば、各オーダの納期、下工程からの材料要求、

92 			
①Return to unplanned order	3.2 自動化・省力化された工場への操業支援 予確新週 週・毎番工程は一直動化、劣も化を激産的に通過したで、		
- 			
المعلم المعلم المعلم المعلم ا معلم المعلم ا			
1 1 12			
å			
.			
<u>ب</u>			
₫ 			

千葉製鉄所新製鍋・熱延生産管理システム

93

_

	▲ ユー・ボー・レット・レーマーマンの市街地北ボム」とでき	Minuta	
- ·	•		
h.		<u>- 1-</u>	
·			
· _	_		
۔ بولونیں کورین	たことよりシステム規模の削減が実現できた。 3.2.2 制御変数の随時変更機能 新製品開発や操業レベルの改善のため、実験操業として、制御変	420	Waiting time for execution (AVE.)
ur 			
	JTK =		
Ъ <u>,</u>			
Ē			
*2			
· · · · ·			
, * 			
; •			
(_			
<u>)</u>			
<u> </u>			
k			
··· · · ·	··	J	
<u> </u>	,		
u	· ••		
·			



•	
	Ê
<u></u>	
• .	4
5. m···	
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
a La comuna e a comuna e com	
n an	
- 1. 	
<u>k</u>	
· •	
5	
	-
4 •	·
•• 2t 	
<u>.</u>	
۶ 	
e	



Fig. 7 Connection diagram of host computer with EWS

