

杭州匠兴科技有限公司MES系统软件

产品名称	杭州匠兴科技有限公司MES系统软件
公司名称	杭州匠兴科技有限公司
价格	18888.00/个
规格参数	
公司地址	萧山区闻堰街道时代大道4887号湘湖科创园一号楼407室
联系电话	0571-82133796 17746833083

产品详情

一、MES系统软件概述

杭州匠兴科技有限公司（www.hzjux.com）MES系统软件是传递信息，使从“订单登录”到“最终产品”整个生产活动的信息得到优化；在MES执行过程中：实时采集人、机、料、法、环等生产过程数据信息，自动引导计划管理、设备管控、质量管理及异常响应等所有工厂生产执行活动。

MES系统软件在执行过程中，以减少整个工厂的非增值活动为目的；既可以改进资产运作的回报率，也改进按时交付、库存周转、毛利和现金流绩效；达到驱动工厂快速、增效的数据决策活动。

匠兴MES系统软件提供整个企业、供应链与客户信息的双向沟通，及时及精确地传递相关生产活动的关键信息；其中对离散制造行业的MES系统软件，采用最新信息技术和网络技术，接合精益生产、敏捷生产和智能制造而精心打造的一套车间制造执行系统MES，具体如下图：

匠兴MES系统软件分为：设备层、控制层、执行层及计划层等4个层级：

- 设备层：通过传感技术、智能仪表、RFID、条码等数据通信技术，实时采集车间设备、物料及其它生产要素的信息数据；
- 控制层：通过DCS、DNC、PLC、SCADA等系统实现设备层与执行层数据的传输与控制；
- 执行层：计划管理、质量管理、仓库管理、物料响应管理、按灯/异常管理、赋码管理、看板管理、设备管理、刀模具管理和数据交互接口等模块；
- 计划层：MES的计划系统可以同用友、金蝶、SAP、Oracle、鼎捷等ERP系统进行无缝集成；

实施MES系统后，能使工厂各级管理人员能够清楚了解，工厂能看到正在发生什么，而且能看到应该发生什么才会符合目标；从而使制造过程实现完整闭环生产管理，从而大幅提升计划达成率，缩短生产周期、提高产能。

二、匠兴MES系统软件的功能及特点

MES系统软件:生产计划与调度

1. 强调显示交货期延迟等错误信息
2. 强调显示生产计划变动率
3. 显示工序间的移转、订单与订单间的关系
4. 作业自动分割、负荷均衡化分派
5. 资源优先度的设定
6. 合流以及分歧工序的分派
7. 基础数据（资源产能）的有效期间设置
8. 指定资源方向的后续资源制约
9. 自定义资源的选择和评价功能
10. 设置准备、生产时间等中断时间的上限值
11. 准备多种参数进行模拟排产
12. 为了使每个工序的准备时间最小化而归并产品
13. 分派一部分订单、工序、资源、产品等的筛选功能
14. 考虑与库存关联以及各期间安全库存的原料制约
15. 考虑了缓冲时间的正向、逆向分派
16. 考虑了订单优先度等规则的分派功能
17. 考虑了复杂关联条件后，订单与订单间得自动关联功能
18. 考虑了将计划指令直接下达到设备机台

MES系统软件：生产控制与现场数据采集

1. 强调按生产计划执行生产作业
2. 向工序推送SOP、工艺图纸图档
3. 监控生产进度、生产节拍
4. 控制零件最大批量、最小批量
5. 异常呼叫上报、记录异常中断时间
6. 物料呼叫、派料签收
7. 用料批次控制、制程防呆
8. 产品唯一标识号管理
9. 关联产品涉及的人、机、料信息
10. 生产设备运行监控与性能参数采集

MES系统软件：仓储物流管理

1. 供应商响应订单进度跟踪（研发、计划、生产、入库、物流）
2. 供应商到货及时率考核
3. 供应商到货入库环节监控（接收、质检、入库相关响应时间、额定时间）
4. 实时库存、安全库存、盘点管理
5. 批次、序列号、有效期（订单挪用出货、拆箱、先进先出）
6. 库位管理（库位约束、上架规则、拣货路径优化、防错）
7. 立体库位排列优化算法
8. 拉动式备料、派料计划

- 9.派料路线规划、派料过程防错
- 10.产线用料呼叫
- 11.线边仓库管理
- 12.倒冲料管理
- 13.自动盘点方案
- 14.调拨、其他库存移动管理
- 15.发货包装管理
- 16.呆滞料、库存周转率、实务缺料状况统计

MES系统软件: 设备管理与控制

- 1.设备台账（父子关系、借入借出、保管）
- 2.备品备件、耗品管理（安全存量、请购、领用、延迟率）
- 3.设备监控和控制（设备工艺参数、安全运行、自动化控制）
- 4.设备维修管理（维修任务、故障分析存档、维修关键步骤、停机检修计划）
- 5.设备保养、巡检、点检、润滑作业（提醒、不遗漏、记录过程）
- 6.刀具、模具、工夹具、量具管理
- 7.设备利用率、产能比对、设备成本费用比对

原文网址：<http://www.hzjux.com/MESxitong/>