

ОПТИМИЗАЦИЯ ПЕРЕМЕЩЕНИЯ ТОВАРОВ В ПРОИЗВОДСТВЕННЫХ ЦЕХАХ И В ТОРГОВЫХ ЗАЛАХ

М. Д. ТАРАСЕВИЧ

*УО «Брестский государственный технический университет», Брест, Беларусь,
makstar348@gmail.com*

Научный руководитель – Л. И. Вабищевич, доцент, к. т. н.

Введение. В работе описываются экономические преимущества использования беспилотных грузовых тележек в производственных цехах, в торговых залах, приводится экономическое обоснование.

Материалы и методы. Использован новый метод ориентации и навигации тележки в заданном помещении [1].

Результаты и обсуждение. Беспилотная грузовая тележка позволит автоматизировать процесс перемещения товаров со склада по торговому залу, между оборудованием в производственных цехах, что позволит значительно снизить человеческий труд, ускорить транспортировку товаров и повысить производительность труда [2, 3]. Даже при нулевом экономическом росте повышение производительности труда позволит экономить ресурсы и более рационально их распределять. Это значит, что в перспективе можно ожидать рост производства: сэкономленный труд задействуется на других участках.

Заключение. Следует резюмировать, что беспилотный транспорт представляет собой инновационную и перспективную область развития, однако для его успешного внедрения необходимо решить ряд существующих проблем и вызовов. Работа над улучшением безопасности, разработка новых типов управления позволит создать благоприятные условия для развития беспилотного транспорта и его успешного использования в различных отраслях экономики [4, 5].

Список цитированных источников

1. Патент на полезную модель ВУ13516, Республика Беларусь, МПК G01C21/04 / Устройство ориентации и навигации тележки мобильного робота при его перемещении по горизонтальной поверхности в заданном помещении // В. Н. Шуть, Е. В. Василук, И. С. Туз, М. Д. Тарасевич, Е. В. Швецова, заявитель и патентообладатель учреждение образования «Брестский государственный технический университет».
2. Шуть, В. Н. Интеллектуальные робототехнические транспортные системы / В. Н. Шуть, Л. Персия. – Брест : Издательство УО «БрГТУ», 2017. – 230 с.
3. Пегин, П. А. Современные тенденции развития бортовых интеллектуальных транспортных систем / П. А. Пегин, Д. В. Капский, В. В. Касьяник, В. Н. Шуть. – СПб : СПбГАСУ, 2019. – 198 с.
4. Shuts, V. Mobile Autonomous robots – a new type of city public transport / V Shuts, V. Kasyanik // Transport and Telecommunication. – 2011. – V. 12, No 4. – P. 52–60.
5. Шуть, В. Н. Городской автоматический транспорт / В. Н. Шуть // Транспорт Урала. – 2022. – № 1 (72). – С. 3–7.