





INFERENČNÍ MECHANISMUS
[ŘÍDÍCÍ MECHANISMUS]

VÝPOČET NÁKLADŮ NA LOGISTICKÝ PROCES

MANIPULAČNÍ NÁKLADY NA AMORTIZACI MANIPULAČNÍHO PROSTŘEDKU

- $N_{A(1m)} = C \cdot t \quad [Kč \cdot m^{-1}] \Rightarrow N_{A(p.v.)} = C \cdot t_k \quad [Kč / \text{převavní vzdálenost}]$

MANIPULAČNÍ NÁKLADY NA EL. ENERGIU MANIPULAČNÍHO PROSTŘEDKU

- $N_{E(1m)} = e \cdot t \quad [Kč \cdot m^{-1}] \Rightarrow N_{E(p.v.)} = e \cdot t_k \quad [Kč / \text{převavní vzdálenost}]$

MANIPULAČNÍ NÁKLADY NA PALIVO MANIPULAČNÍHO PROSTŘEDKU

- $N_{P(1m)} = p \cdot t \quad [Kč \cdot m^{-1}] \Rightarrow N_{P(p.v.)} = p \cdot t_k \quad [Kč / \text{převavní vzdálenost}]$

MANIPULAČNÍ NÁKLADY NA MZDY MANIPULAČNÍCH PRACOVNÍKŮ

- $N_{M(1m)} = M \cdot t \quad [Kč \cdot m^{-1}] \Rightarrow N_{M(p.v.)} = M \cdot t_k \quad [Kč / \text{převavní vzdálenost}]$

VÝPOČET KUMULOVANÝCH NÁKLADŮ – SUMARIZACE Σ

TŘÍDĚNÍ DATABÁZE DLE KAUZALNÍCH UMÍSTĚNÍ A DRUHU [EPO]

<u>ELEMENTÁRNÍ POHYBOVÁ OPERACE:</u>	<u>DRÁHA PŘEDMĚTU:</u>
<ul style="list-style-type: none"> ➤ (g) – gravitační operace ➤ (d) – dopravní operace ➤ (dg) – dopravně gravitační operace ➤ (gd) – gravitačně dopravní operace ➤ (du) – polopřemíst'ovací operace ➤ (p) – přemíst'ovací operace ➤ (pg) – přemíst'ovací + gravitační operace ➤ (pu) – polopřemíst'ovací operace (robot) ➤ (pug) – polopřemíst'ovací + gravitační operace (robot) 	<ul style="list-style-type: none"> (a) - pevná (b) - vymezená (c) - omezená (e) - volná

S1

S2

