

# Příklad - Aktuální čas plánování (Požadavek na plánování)

Pomocí parametru **Aktuální čas plánování** lze změnit datum a čas, který systém považuje za přítomnost. Není-li vyplněno toto pole, je bráno jako přítomnost datum naplánování, které je zaokrouhleno dle nastavení v konfiguraci ([Konfigurace APS](#), pole **Režim zaokrouhlení času**).

**Požadavek na plánování - Nový**

**Obecné**

Název: 2022-11-11 12:42:25

Spuštěný požadavek na plánování:

Výsledek plánování: Čeká

Status požadavku na plánování: Otevřený

☒ Čeká na spuštění

☐ Poslední ve frontě

Simulace: Production plan

☒ Kapacity

☐ Odsazení plánu

☒ Lead Time

Administrative Lead Time: 0

Automatické odsazení: 999d

Úroveň logování: Celý log

Minimální zpoždění: 1h

☐ Napláňovat nejdříve bezpečnostní zásoby

☒ Střídání prostředků

☒ Spotřeba kapacity potvrzenými příkazy

☒ Spotřeba materiálu potvrzenými příkazy

☒ Spotřeba materiálu dokončenými příkazy

☐ Výroba celého množství

Typ plánu: Omezeno

Priorita: 50

Vyžádal(a): SERVIS ELVAC

Ukončovací kód:

Soubor logu:

Plain Plan Output:

XML:

Název APS Machine:

ID procesu APS:

IP adresa APS:

**Termíny**

Popis: Zadejte Popis ...

Aktuální čas plánování: 12.11.2022 8:00:00

Aplikovaný aktuální čas:

Datum zažádání: 11.11.2022 12:42:25

Datum zahájení předzpracování:

Doba trvání předzpracování:

Datum ukončení předzpracování:

Datum zahájení plánování:

Doba trvání plánování:

Datum ukončení plánování:

Datum zahájení publikování:

Doba trvání publikování:

Datum ukončení publikování:

Datum zahájení postprocesingu:

Doba trvání postprocesingu:

Datum ukončení postprocesingu:

Datum vynuceného ukončení procesu APS:

Doba trvání běhu:

**Počet záznamů**

Počet výrobních požadavků:

Počet materiálových toků:

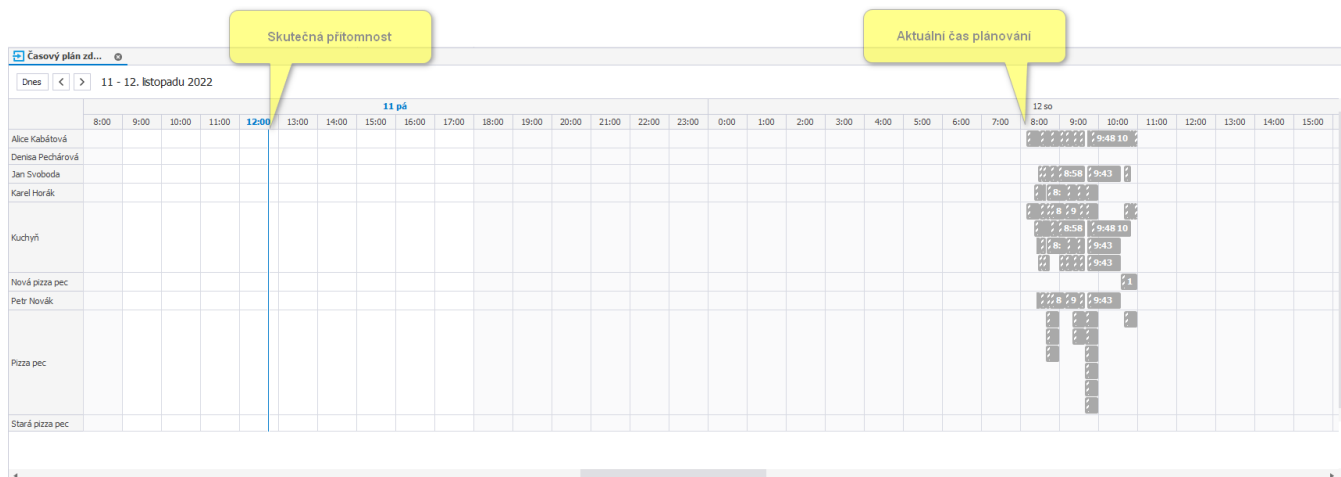
Počet položek:

Počet zdrojů operací:

Počet operací:

Ok Storno

Po naplánování můžeme vidět (například v [časovém plánu zdrojů](#)), že systém naplánoval příkazy od aktuálního času plánování dále:



Tohoto můžeme využít například v simulacích, kdy porovnáváme výsledné plány při různých vstupních parametrech.