

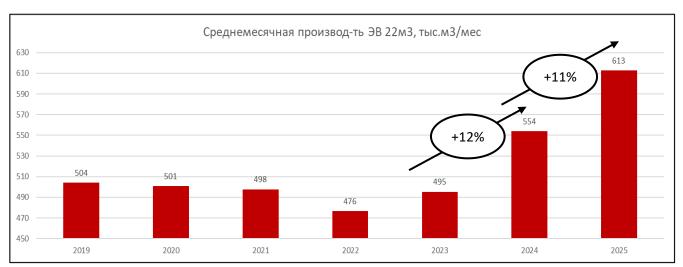
Восточная горнорудная компания

FORUM

- Самый большой парк горнотранспортной техники:
 - 200+ карьерных самосвала высокой грузоподъёмности и 30+ больших экскаваторов
 - 80+ тракторно-бульдозерной техники
- Самый протяжённый конвейер в России 23 км
- 4 900 сотрудников
- 15,1 млн тонн угля / 183 млн м3 горной массы в 2024 году

Результаты ВГК в 2025 году:

- 20+ млн. руб. экономический эффект за 1 месяц работы MAS
- –15 мин. незапланированного простоя на дозаправку (агент Refuel)
- –25% Ранних сходов и поздних выходов в пересменку



Оперативное управление горнотранспортным комплексом



На любом предприятии есть большое количество потерь, связанных с вариабельностью производственных операций и простоев



> 12 000

отклонений от нормативов технологического регламента за смену наблюдается на горном предприятии

< 0.1%

от общего количества отклонений обрабатывается обычным диспетчером в смену

Оперативное управление горнотранспортным комплексом



Ключевые проблемы

- Поток данных превышает возможностей человека решения запаздывают.
- События разрознены и без единого контекста теряются причинноследственные связи и приоритеты.
- Много вовлечённых, что создает коммуникационный шум и хаос взаимодействия

Итог - рост простоев и потерь производительности: оперативный персонал реагирует постфактум вместо управления рисками и выработкой "здесь и сейчас".

Примеры показателей эффективности

| Комплекс | = | 08:00 - 10:00 | 10:00 - 12:00 | 12:00 - 14:00 | 14:00 - 16:00 | 16:00 - 18:00 |
|-------------|--------|--|--------------------------------|-------------------------------|-------------------------------|-------------------------------|
| | | 40346 +6583 | 37786 +4023 | 36935 +3172 | 22952 -10811 | 31170 +218 |
| | | 251 ₪ 33543 ② 3623 ◎ 251 | 30578 | Ø 30395 ⊕ 3839 ⊕ 102 | Ø 17011 | 24185 ② 1843 ⊙ 34 🗵 2936 |
| | | △ 2929 | ∆b 2590 | △b 2599 | | △h 2172 |
| ЭКГ 20 /30 | #A 3.7 | 2496 / 2080 +416 | 2208 / 2080 +128 | 1920 / 2080 -160 | 384 / 2080 -1696 | 2016 / 1907 +109 |
| 5 🗸 | | ☑ 2496 | 2208 | 22 1920 | 384 | ☑ 1824 🗵 192 |
| | | 43.6 № 3.3 | 92.9 ■ 3.5 | 88.7 № 4.4 △ 219.6 | 7.0 ■ 5.5 △ 222.3 | 18.7 №# 3.5 |
| | | | | | 8C 489 | |
| WK 20 /97 | #A 3.8 | 2880 / 2253 +627 | 1920 / 2253 -333 | 2016 / 2253 -237 | 864 / 2253 -1389 | 1824 / 2066 -242 |
| 6 🗸 | | ☑ 2880 | 1920 | 2016 | ☑ 864 | ☑ 1632 🗵 192 |
| _ | | ③ 28.6 ±8 2.6 	 224.3 | 33.1 ■ 2.7 △ 220.3 | 48.5 ■ 3.0 △ 210.5 | ⑤ 11.1 ≠# 3.0 | ③ 37.3 ⋈間3.0 <u>A</u> 215.0 |
| | | | Mo | • | BEP3B | II II II II II |
| WK 20 /98 | IA 4.3 | 2688 / 1907 +781 | 2016 / 1907 +109 | 1920 / 1907 +13 | 1248 / 1907 -659 | 1632 / 1748 -116 |
| 6 🗸 | | ☑ 2688 | 2016 | 23 1920 | iii 1248 | ☑ 1440 区 192 |
| | | ♠ 57.8 ★ 3.0 ♠ 222.6 | 91.9 ■ 3.6 227.2 | 125.4 ■ 3.6 △ 226.1 | 21.9 № 2.7 226.3 | 12.9 ■ 3.1 △ 218.0 |
| | | | | | 58P 3B | IIII I III |
| WK 20 /101 | #4 3.2 | 2688 / 2253 +435 | 2400 / 2253 +147 | 2592 / 2253 +339 | 960 / 2253 -1293 | 2400 / 2066 +334 |
| 6 🗸 | | ☑ 2688 | ₫ 2400 | ☑ 2592 | 20 960 | ☑ 2208 🗵 192 |
| | | 97.4 □ 82.7 □ 219.8 | 93.8 ■ 224.7 | 105.8 ⊯ | | 64.6 № 2.8 |
| | | | | | БВРЭВ | |
| R 9400 E /7 | /A 4.0 | 2112 / 173 +1939 | 2016 / 173 +1843 | 1632 / 173 +1459 | 384 / 173 +211 | 0 / 159 -159 |
| 1 🗸 | | ☑ 2112 | 2016 | ☑ 1632 | 384 | |
| | | | 31.6 № 3.4 | 18.8 № 3.7 | 3.7 ■ 3.5 △ 217.8 | O #I |
| | | <u>, </u> | | | B. 58P 3B | ТО,КР,ППР ЭВ |

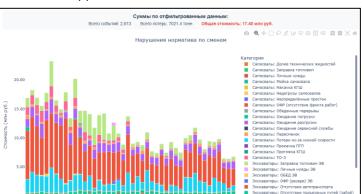
| Итого | 8.5 | | 8.8 | | 8.2 | | | 0087 | | | | | | 15.85 | | | | | |
|-------------------------------------|-----|--------|----------------------|----------|-------------|----------|--------|---------------------------|---------|---------|----|---------|-----|---------------|-----|---------|----|-------|--|
| Цикл погрузки, % | | 109.58 | 58 7 110.51 ▼ | | 10 136.21 🕶 | | | Самосвал | | | | | | Минуты | | | | | |
| Скорость на магистрали общая, км/ч | | 24.1 | 9 | 24.6 ^ | 9 | 24.6 > | ^ PC 2 | | 2000/94 | | | | | 0.27 → 9.07 - | | | | | |
| Простои энергетиков, ч | | 0 | 10 | 0 > | 10 | 0 > | | ✓ Экскаватор | | | | | | Минуты/рейс | | | | | |
| Полнота погрузки, % | 7 | 102.86 | 7 | 102.67 🕶 | 6 | 101.64 🕶 | | 4 БАЛЛОВ 4 БАЛЛОВ | | | | | | | | | | | |
| Отсутствие КС на рейс, мин/рейс | 8 | 0.52 | 10 | 0.4 🕶 | 5 | 0.65 📤 | | Ожидание погрузки на ре | | | | | еи | L, MUH | he | ИС | | ^ | |
| Ожидание погрузки на рейс, мин/рейс | 7 | 2.35 | 6 | 2.53 🕶 | 4 | 2.92 🕶 | | Overgouse gospycka up poi | | | | | ~ × | | /00 | ×- | | > | |
| КТГ Экскаваторы, % | 10 | 94.39 | 10 | 89.47 🕶 | 10 | 89.8 📤 | 10 | 94.1 📤 | 10 | 94.4 🛋 | 10 | 93.37 🕶 | 10 | 92.95 🕶 | 10 | 91.98 🕶 | 10 | 89.4 | |
| КТГ Самосвалы, % | 10 | 95.2 | 9 | 93.77 🕶 | 9 | 93.92 - | 9 | 93.23 🕶 | 9 | 93.5 📤 | 9 | 93.76 📤 | 10 | 94.78 - | 10 | 94.48 🕶 | 10 | 94.7 | |
| КИО экспл. Экскаваторы, % | 9 | 93.14 | 10 | 95.54 📤 | 9 | 93.34 🕶 | 9 | 93.55 📤 | 7 | 91.34 🕶 | 6 | 90.4 🕶 | 10 | 94.82 - | 10 | 95.23 - | 10 | 9 | |
| КИО экспл. Самосвалы, % | 10 | 98.23 | 10 | 98.24 📤 | 10 | 97.36 🕶 | 10 | 97.09 🕶 | 10 | 97.28 📤 | 10 | 97.06 🕶 | 10 | 97.07 - | 10 | 97.5 ∸ | 10 | 97.6 | |
| Показатель | | 09:00 | | 10:00 | | 11:00 | | 12:00 | | 13:00 | | 14:00 | | 15:00 | | 16:00 | | 17:00 | |

Основной инструмент в борьбе с потерями – OES.MAS (Multi-Agent System)



Модуль измерения потерь

- При любом отклонении от норматива запускается настраиваемый набор событий для контроля нормы времени и отработки потери в течение смены
- **Каждая потеря**, статус ее обработки и решения **отображаются в MAS-Мониторе** передовом интерфейсе для работы с потерями в смене
- MAS-Монитор покажет, каков потенциал экономического эффекта от снижения потерь в объемах и деньгах



ИИ-агенты для работы с потерями

- **30+ ИИ-агентов** следят за ключевыми потерями (заправка, простои, циклы, недогрузы) и «подталкивают» операторов техники напрямую
- Жизненный цикл каждого события: «событие → предупреждение → нарушение → директива» фиксируется в системе
- Ролевая модель + real-time отчёты показывают статус работы агентов и ключевые зоны потерь внутри каждой смены





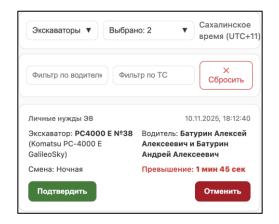
Внедрение ИИ – это не ИТ проект



MAS.Road_Monitor.

ИИ агент отслеживает дорожную ситуацию на основе телеметрии от самосвалов, видит снижение скорости на участках, заужения дорог и выдает рекомендации диспетчеру направить технику на конкретный участок с приоритизацией эффекта.





MAS.Operator_Control.

ИИ агент отслеживает работу машиниста ЭВ по основным параметрам:

- •Скорость погрузки,
- •Угол поворота платформы,
- •Недогрузы самосвалов

При обнаружении отклонений выдает сообщение горному диспетчеру, с рекомендациями по работе с машинистом.

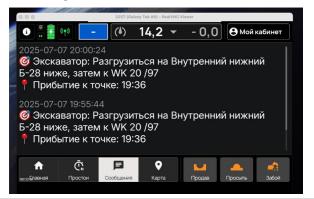
Автоматическая балансировка комплексов



MAS устраняет причины простоев и падения производительности в смене

- **30+ ИИ-агентов** следят за ключевыми потерями (заправка, простои, циклы, недогрузы) и «подталкивают» операторов техники напрямую
- **Каждая потеря**, статус ее обработки и решения **отображаются в MAS-Мониторе** передовом интерфейсе для работы с потерями в смене
- Real-time отчёты показывают **статус выполнения каждой директивы**

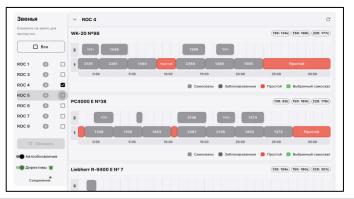
Директивы на планшет



Truck_Balance направляет самосвалы и не допускает простоев экскаваторов

- **Нейросетевой алгоритм** рассчитывает, сколько КС окажутся у каждого экскаватора, и выявляет будущие простои
- Балансировщик стабилизирует потоки **парк самосвалов работает как «рой»** без простоя экскаваторов
- Система проверяет десятки вариантов и предлагает оптимальную расстановку

Экран с прогнозом очередей



Внедрение ИИ – это не ИТ проект



Оператор техники



Диспетчер



Линейный руководитель



Типичное поведение роли

 Работает по звонку диспетчера и не следит за эффективностью Перегружен отчетностью и работает в ручном режиме Видит потери постфактум в отчетности и не реагирует на большую их часть



Трансформация в рамках системы OES

- Вовремя реализует четкие директивы, выдаваемые ИИбалансировщиком
- Проактивно реагирует на уведомления от ИИ-агента по предупреждению простоев и по факту нарушений
- Знает подробную статистику своих нарушений и зон роста эффективности

- Следит за ключевыми показателями и вмешивается при необходимости
- За счет ИИ-агентов, автоматизирующих функции диспетчера, успевает реагировать на ключевые события в карьере
- Контролирует корректную настройку цифровой системы и исполнение директив

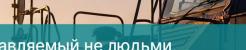
- Постоянно ищет точки роста объемов внутри смены и системно снижает потери в диалоге с ИИ
- Работает в смене с операторами, систематически нарушающими технологический регламент
- Нацеливает ИИ-агентов на области с наибольшими потерями

Ролевая модель диспетчера должна включать **активную** позицию в отношении производственной эффективности:

- проактивно предупреждать проблемы
- реагировать на отклонения в момент их возникновения
- постоянно **искать** точки роста и возможности снижения потерь



Мы создаем новый стандарт отрасли - экосистему, которая станет операционной системой горного бизнеса



Карьер, управляемый не людьми, а искусственным интеллектом

Система, которая сама выполняет цели производства и дает оптимальные задания каждому оператору

Подход в котором эффективность на порядок выше, а культура и дисциплина встроены в саму ткань производства

и этот стандарт начинается здесь и сейчас