l.p.	Pomysł	Działanie	Sposób weryfikacji	Kto jest potrzebny Firma X	Zadania PP/DP	Działania	Wpływ na cel projektu [1 - duży, 10 - mały]	Długość wdrożenia [1 - krótkie, 10 - długie]	Trudność wdrożenia [1- łatwe, 10 trudne]	Suma [im mniej, tym lepiej]	QUICK-WINS	Ocena	30	31	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
1	Kaskadowy start produkcji (po przerwach)	Próba na żyw	Pomiar l. wy	KAVO	Pomiar		5	1	1	7	2				~~T~~	~~T~~															
2	System komunikacji w zespole z kitterem / magazynem (transport wewnętrzny)	Stworzenie li	Pomiar opóź	MAMI, Osob	Stworzenie f		4	2	1	7	3		~~P~~														P	T			
3	**Mobilny wózek z fornirem przy składaniu kanapek**	Określenie k	Pomiar czasu	Zespół pras	przyg. warsz		1	3	4	8	7			~~W~~		~~P~~	~~P~~			~~T~~	~~T~~						P	T			
5	Wymiana rolek za lepakiem	Weryfikacja	Zbadanie liczby wystąpień	~~Stworzenie f~~			5	4	1	10	5																Q				
4	Pomoc z biura	Przedstawier	Pomiar l. wy	KAVO	Pomiar		5	1	4	10	5			~~P~~		~~T~~															
6	**Przestawienie lepaka, organizacja bufora i wydłużenie transportera**	Warsztat ger	Pomiar czasu	Zespół Pras,	Przyg. warsz		1	4	5	10	9			~~W~~						S	S	S	S	S			W	T			
7	Przenośnik pod kątem żeby kanapka trafiała na środek	Podniesienie	~~Pomiar czasu~~	UR	Pomiar		7	2	2	11	4		~~P~~		~~T~~													T			
8	Wykonanie nowych modeli na piłę	Subiektywna	Porównanie	MAKA, UR	Symulacje cy		4	3	4	11	7		~~P~~										~~S~~				Q				
24	Dodatkowe godziny (osoba) do obsługi transportu, prostych prac, czynności	Stworzenie li	L. wyprodukowanych	KAVO	Stworzenie f		1	5	5	11	10			~~W~~		~~P~~				~~T~~							P	T			
9	**Zbalansowanie w % modeli na dany dzień**	Pogłębiona a	Zebranie info	MAMI, DALC	Pogłębiony v		1	3	7	11	10		~~Q~~	~~W~~	~~P~~					~~T~~	~~T~~										
10	Dyscyplina	Stworzenie c	subiektywne	Zespół Pras	Przyg. warsz		10	1	1	12	2																				
11	Zbalansowanie produkcji z innymi działami	Patrz pkt #9	Patrz pkt #9	Patrz pkt #9	Patrz pkt #9		7	3	2	12	5		~~Q~~																		
12	**Bufor przed prasą dyktuje tempo dostosowane do liczby modeli**	Ustalenie do	pomiar KPI p	Zespół pras	Przyg. warsz		5	4	3	12	7			~~W~~						~~T~~	~~T~~							T			
13	Opróżnianie kontenera i bigbag - infromacja z minimum 30 minutowym wyprzedzeniem	Patrz pkt #2	Patrz pkt #2	Patrz pkt #2	Patrz pkt #2		1	6	5	12	11																				
14	Wyższe wynagrodzenie za dobrą realizację celu	Opracowanie wstępnej pr		KAVO, SEKR,	Stworzenie i		4	2	8	14	10																				
15	**Wydłużony podajnik (kaskadowy) przed klejeniem**	Symulacja cy	Pomiar czasu	KAVO	Symulacje cy		1	7	7	15	14									S	S	S	S	S			W	T	P		
16	Rywalizacja między obszarami	Patrz pkt #14	Patrz pkt #14	Patrz pkt #14	Patrz pkt #14		7	4	5	16	9																				
17	**1 składający - 2 elektrony**	Patrz pkt #6	Patrz pkt #6	Patrz pkt #6	Patrz pkt #6		4	5	7	16	12									~~T~~	~~T~~						W	T			
18	Inspektor jakości	Pogłębiony wywiad dot. jakości			Wywiad		1	9	6	16	15																Q				
19	Podajnik formatek do aplikatora z wbudowaną kontrolą wymiarów	Symulacja cy	Pomiar czasu	KAVO	Symulacje cy		1	8	9	18	17									S	S	S	S	S			P				
20	Wyłączenie trzech pras z tyłu	Symulacja cy	Pomiar KPI przed i po cyfr		Symulacje cy		10	3	6	19	9									S	S	S	S	S							
21	Grupowanie "niechodliwych" wyprasek na 1 dzień	Patrz pkt #9	Patrz pkt #9	Patrz pkt #9	Patrz pkt #9		10	3	6	19	9																				
22	Skrócenie czasu przygotowania obszaru do pracy (techniczne czyszczenie pras)	Sprawdzenie technicznych		KAVO			7	6	6	19	12																P				
23	Automatyzacja konwojerów z barierami na czujnik	Wstępna wy	Pomiar KPI p	KAVO	Symulacje cy		4	7	8	19	15									S	S	S	S	S			P/T	T			
26	Dodatkowy mikser do kleju dla działu fornir	Wstępna wycena, przygot		KAVO	Wywiad z ek		7	8	5	20	13																Q/P				
25	Większa uwaga Utrzymania Ruchu dla robota	Zebranie dodatkowych h da		MAMI, KAVC	Stworzenie f		7	6	7	20	13		~~P~~		~~I~~	~~I~~	~~I~~			~~I~~	~~I~~	~~I~~	~~I~~	~~I~~			Q				
27	Zmienne ekipy na przerwach (dublerzy)	Określenie e	Pomiar KPI p	MAMI, KAVC	Pomiar		4	8	8	20	16			~~W~~															P		
28	Wizualizacja kiedy skończą się prasowania	Opracowanie	Do ustalenia	Do ustalenia	Do ustalenia		4	9	8	21	17																Q				
29	~~Zaawansowana robotyka, roboty na szynach~~						1	10	10	21	20																				
30	~~Napędzany transporter z dedykowanymi miejscami na kanapki~~						5	8	9	22	17			~~W~~																	
31	Dodatkowa osoba obsługująca logistykę i prasy z tyłu dla pięciu modeli	Pomiar na ży	KPI przed i p	-	Pomiar																										
32	Prasy z przodu + czwarta osoba donosi okleinę	Symulacja	KPI przed i p	-	Symulacje cy																										
33	Prasy z przodu + podajnik bez kontroli wymiarów	Symulacja	KPI przed i p	-	Symulacje cy																										

Legenda
T - Testy
P - przygotowanie
W - warsztat
I - zbier. danych
Q - wywiad
S - symulacja

Plan	Uwagi	Przed	Po	Efekt	Uwagi	Efekt
		0	8	0,9%	*Dodatkowy efe*	
		bd	bd	bd	*Brak zrealizowa*	
		weryfikacja	wer.	wer.	*weryfikuję z Wl*	
	U	-	-	-	*Zadanie wchod*	
		-	-	-	*pomysł odrzuco*	
131	(3mod.) / 123	132 / 129	0,7% / 5%		*Dla symulacji 3*	
		2km / h	1,4 km / h	0% / 30%	*Dla dystansu po*	
	U	-	-	-	*Zadanie wchod*	
		117	127	4%	*Przy założeniu,*	
		-	-	-	*Zadanie wchod*	
		-	-	-	*Zadanie wchod*	
		Patrz pkt #9	Patrz pkt #9	Patrz pkt #9	Patrz pkt #9	
		-	-	-	*Zadanie przeciq*	
		-	-	-	*nie zaobserwow*	
		-	-	-	-	
	U	od.) / 104	129 / 123	10% / 18%	*Jak w propozycj*	
		-	-	-	*Zadanie wchod*	
		Patrz pkt #9	Patrz pkt #9	Patrz pkt #9	*do przećwiczen*	
		-	-	-	*koszt rozwiązan*	
117	(3mod.) / 104	131 / 123	12% / 18%		*Podajnik ładują*	
		117	119	2%	*Symulacja dla 3*	
		Patrz pkt	Patrz pkt	Patrz pkt	Patrz pkt #9	
		bd	bd	bd	*Zadanie wchod*	
		-	-	-	*Oszacowano zb*	
		-	-	-	*nie zaobserwow*	
	U	wystąpień	-	2-5% +	*Zadanie wchod*	
		bd	bd	ok. 1%	*Zastosowano p*	
	U	-	-	-	*Zadanie wchod*	
0,58	wypr. / r	5 wypr. / r	10%		*Dla 5 modeli*	
		117	123	1%	*Prasa 1 do zeró*	
		117	123	5%	*Prasa 1 do zeró*	