

Entwicklung hochflexibler Kapazitätsvariablen zur Kompensation von Auftragsschwankungen durch das Marktgeschehen und den Kunden

Alexander Rolle & Andreas Daniel

In der internationalen Industriekultur hält das sogenannte „Branding“ immer mehr Einzug in das Denken der Management- und Vorstandsetagen. Die allerersten Reaktionen der Linienorganisation münden in ein verstärktes oder gar komplettes Outsourcen der Produktionsbereiche der Brandcompanies. Die mittelständische Industrie, welche in der Regel mit der Herstellung der nun fremd vergebenen Produkte beauftragt wird, sieht sich daraufhin mit der Problematik konfrontiert, Ihre Fertigungskapazitäten mehr oder weniger gut und vor allem periodisch stark schwankend ausgelastet zu bekommen. Oft ist die Frequenz und Amplitude der Kapazitätsschwankungen weitaus dynamischer, als Arbeitszeitmodelle, Lieferzeiten von Maschinen oder die Flexibilität der Unterlieferanten diese Dynamik aufzufangen vermögen.

Daher gilt es, sog. Flexibilitätssfaktoren zu entwickeln, welche die o. g. Problematik zu entschärfen verstehen. Der Vortrag zu dem Thema „Flexfaktoren zur Kompensation von Auftragsschwankungen“ wird sich in besonderem Maße mit den Möglichkeiten, trotz erheblicher Auftragsschwankungen und angesichts verschärfter Wettbewerbsbedingungen zu überleben und sogar positive Betriebsergebnisse zu erzielen, beschäftigen. Hierbei wird die Ausgestaltung flexibler Arbeitszeitmodelle ebenso behandelt wie der innerbetriebliche Transfer von Know-how oder der Aufbau von externen Produktionskapazitäten im Rahmen eines lokalen Netzwerkes. Dies und weitere Flexfaktoren erst stellt die Möglichkeit dar, zugeschnitten auf die Bedürfnisse des Mittelstandes langfristige Überleben zu sichern.

Ferner werden in dem Vortrag zwei Firmen vorgestellt, die jeweils einen eigenen Werkzeugbau betreiben, wobei LEGO sehr intensiv Flexfaktoren zum Einsatz bringt, Transcoject dagegen nicht. Die unterschiedlichen Herangehensweisen, sowie die Stärken und Schwächen beider Firmen sollen aufgezeigt werden.