

Oulu: Kunnossapidon toiminnanohjauksen kehittäminen



Tavoite

Pilotissa tutkitaan, millainen toiminnan-ohjausjärjestelmä palvelee parhaiten Oulun Infraa, jotta kunnossapidon kustannus-tehokkuus, tuottavuus ja laatu paranevat.

Pilotin asemointi ProDigitalissa

Tutkimuskokonaisuudet:

- Elinkaaren läpäisevä tieto

Osatavoitteet:

- Kunnossapidon kustannustehokkuuden ja laadun parantaminen digitaalisin keinoin

Koko hankkeen aikataulu

1.10.2020 – 31.12.2023

Tutkimustyön aikataulu

01.01.2022 – 31.08.2022

Hankkeen hinta

Pääpyörätieurakka 1 584 337 €
Oulunsalon alueurakka 936 791 €
Ritaharju-Kuivasjärvi alueurakka 1 278 517 €

Sisältö

Kohde

Oulun Infran kunnossapitopalveluiden kokonaisvastuulla ovat kaikki Oulun kaupungin kaava-alueilla olevat yleiset alueet (katu- ja viheralueet). Vastuualueet jakautuvat keskusta-alueiden (oman tuotannon osuus) kunnossapitoon ja muiden alueiden (urakoitsijoiden tuottamat) kunnossapitoon.

Tutkimuskysymykset

1. Millainen toiminnanohjausjärjestelmä on tarkoituksenmukainen Oulun Infralle?
2. Mitä tietoa järjestelmään tarvitaan kunnossapidon tilannekuvan aikaansaamiseksi?
3. Miten kunnossapitourakoitsijoiden järjestelmistä saadaan tarvittava data Oulun Infran järjestelmään?
4. Mitä hyötyä Oulun Infralle on toiminnanohjausjärjestelmästä (laatu, kustannustehokkuus ym.)?

Pilotin työvaiheet

Työ jakaantuu viiteen vaiheeseen:

1. Tutkimuksen suunnittelu
2. Asiakasymmärryksen parantaminen
3. Teknisten selvitysten toteuttaminen
4. Konseptointi ja arkkitehtuurin laatiminen
5. Työn yhteenveto

Pilotin tuloksena syntyy kunnossapidon toiminnanohjausjärjestelmän konsepti ja tavoitearkkitehtuuri.

Pilotin yhteyshenkilöt

Oulun Infra

Vs. toimitusjohtaja Risto Mattila

Solita Oy

suvi.junes@solita.fi

Jouni.wallander@solita.fi

Tutkimusryhmä

Vastaava:

Jussi Myllärniemi

jussi.myllarniemi@tuni.fi

040 546 3398

Ryhmä: Viivi Siuko, Kalle Vaismaa

Linkit

<https://www.ouka.fi/oulu/kadut-kartat-ja-liikenne/yllapito>

<https://www.ouka.fi/oulu/ymparisto-jaluonto/puistot-ja-viheralueet>