	Methode	Mens	Machine
Strategisch	1 Robot pakt onderdeel op 2 Camera scant de QR-code 3 Robotarm legt onderdeel weg 4 Herhalen 1-3 (2x) 5 Lassen onderdelen (assemblage) 6 Verpakken 7 Verzenden Value delivery Chain	Eerste laag: Projectleider Tweede laag: Ontwerper E Ontwerper WTB Programmeur Derde laag: Monteur E Monteur WTB Organisatie	OPC UA standaard structuur Python standaard structuur (Pycharm) Database standaard structuur Infrastructuur
Tactisch	 Robot pakt juiste onderdelen op Camera leest de juiste codes Koppelen van de codes in database 	Projectleider: Geeft leiding aan het project Ontwerper E: Ontwerpt de Elektrische installatie Ontwerper WTB: Ontwerpt de werktuigbouwkundige installatie Programmeur: Programmeert de installatie Monteur E: Bouwt de elektrische installatie en onderhoud deze Monteur WTB: Bouwt de werktuigbouwkundige installatie en onderhoud deze	- Camera - Robot - Pc - Database - Sensoren (Vision)
	<u>Proces</u>	Roles, tasks & Responsibilities	Tools & Data
Operationeel	Instructies voor het besturen van de installatie Instructies voor het onderhoud/onderhoudsplan	Kennis in huis van robotbesturingen Kennis in huis van programmeren Kennis in huis van machines	Op een Human Machine Interface (HMI) kunnen de verschillende sensoren en statussen worden afgelezen. Dit kan een simpele tablet zijn.
	Work instructions	Know How	<u>User Interface</u>