



NGO

Need	Eine Roboteranwendung soll einfach und standardisiert programmierbar sein					
Goals	G1		G2		G3	
	Personen ohne grossen Programmierhintergrund können einen Arbeitsablauf für das System definieren		Skills können verwendet werden, um komplexe Arbeitsabläufe abzubilden		Das System kann mit einem Versuchsaufbau getestet werden	
Objectives	A1	Das System soll mit einem HMI die Möglichkeit bieten, Arbeitspläne zu definieren.	A1	Ein Standard soll definiert werden für die Definition eines Skills	A1	Der Versuchsaufbau soll eine Vision-System besitzen
	A2	Die Softwarestruktur soll eine anlagenunabhängige Definition des Prozessmodels ermöglichen	A2	Ein Skill sollen die Funktionalität eines Komponenten abbilden können	A2	Der Versuchsaufbaus soll ein Robotersystem mit Greifer besitzen
	A3	Die Funktionalität der Systemkomponenten soll im Anlagenmodell abgebildet werden	A3	Das System soll in der Lage sein, Prozessschritte zu überprüfen	A3	Der Versuchsaufbau soll in einer Laborumgebung betrieben werden
	A4	Die Objektklassen der Systemkomponenten sollen objektorientiert aufgebaut werden	A4	Das System soll Korrekturen bei nicht erfüllten Prozessschritten vornehmen	A4	Der Roboter soll unterschiedliche Objekte greifen können
	A5		A5	Die Skills sollen zu Sequenzen zusammengefügt werden können	A5	Die Software soll mit TwinCat umgesetzt werden
	A6		A6	Die Skills und Sequenzen sollen zu Arbeitsplänen zusammengefügt werden können	A6	Der Versuchsaufbau kann eine OPC-UA-Kommunikationsschnittstelle besitzen