|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Goals** | **Objectives** | **Beschreibung** | **Erfüllt** |
| G1 | A1 | Ein HMI soll die Möglichkeit bieten, Arbeitspläne zu definieren (Ablauf / Parameter). | Nein |
| A2 | Ein HMI soll die Möglichkeit bieten, das System zu bedienen (Start, Stop, Resett) | (Nein) |
| A3 | Die Software soll sich nach der ANSI/ISA-88-Norm richten und ein Prozess- und Anlagemodell besitzen. | Ja |
| A4 | Die Softwarestruktur soll eine anlagenunabhängige Definition des Prozessmodels ermöglichen | Ja |
| A5 | Die Funktionalität der Systemkomponenten soll im Anlagenmodell abgebildet werden | Ja |
| A6 | Die Objektklassen der Systemkomponenten sollen objektorientiert aufgebaut werden | Ja |
| A7 | Alle Komponenten sollen über ein eigenes HMI im manuell-Modus betrieben werden könne. | Nein |
|  | | | |
| G2 | A1 | Ein Standard soll definiert werden für die Definition eines Skills | Ja |
| A2 | Ein Skill sollen die Funktionalität einer Komponente abbilden können | Ja |
| A3 | Das System soll in der Lage sein, Prozessschritte zu überprüfen | Nein |
| A4 | Das System soll Korrekturen bei nicht erfüllten Prozessschritten vornehmen | (Ja) |
| A5 | Die Skills sollen zu Sequenzen zusammengefügt werden können | Ja |
| A6 | Die Skills und Sequenzen sollen zu Arbeitsplänen zusammengefügt werden können | Ja |
|  | | | |
| G3 | A1 | Der Versuchsaufbau soll eine Vision-System besitzen | Nein |
| A2 | Der Versuchsaufbaus soll ein Robotersystem mit Greifer besitzen | Ja |
| A3 | Der Versuchsaufbau soll in einer Laborumgebung betrieben werden | Ja |
| A4 | Der Roboter soll unterschiedliche Objekte greifen können | Ja |
| A5 | Die Software soll mit TwinCat umgesetzt werden | Ja |
| A6 | Der Versuchsaufbau kann eine OPC-UA-Kommunikationsschnittstelle besitzen | Nein |

