



Schiittgut: - Signalaufrahme L. Neuer Schiittstoß bei unvollständiger Kundenmenge

- Dater umsetzung - Signal aufnahme Roboter:

Koordinaten der Tafeln

L Prinfer ob Kunden- oder Schiltmodus

Anforderungen:

- Schnelle Übertregung - Sraße Doutenmengen · Daten Westragung

· Daten verarbeitung - Verarbeitung graßer Bilddateien

Stundkonzept:

- 1. Tafeln worden auscestoßen
 2. Tafeln worden von Fliebund zur Komera bewegt
 3. Karnera nimmt Bild der liegenden Tafeln auf
 L. Kannera nimmt Bild der liegenden Tafeln auf
 L. Kannerabild soll ganze Fliebbundbreite aufhabenen (Ziel ist alle Tafeln eines schüttstoßes zu erwinden)
 4. Bilddaten worden aus Steuereinheit gezendet
 5. Steuereinheit vorontbeitet Daten und sendet enteprechende Befahle an Komponenten
 L. Erhält Anfagen aus der Caul und seit diese um
 L. Daten der einzelnen Komponenten worden in die Cloud geschickt (zwecks saironalem Lernen und digi
 6. Robeiter erträft Koordinaten der Tafeln und den gewünzehten Modus
 7. Tafeln werden abgepacht

