

	Methode	Mens	Machine
Strategisch	1 Robot pakt onderdeel op 2 Camera scant de code 3 Robot legt onderdeel weg 4 Herhalen 1-3 (2x) 5 Lassen 6 verpakken 7 Verzenden	Bovenste laag: Projectleider Tweede laag: Ontwerper E Ontwerper WTB Programmeur Derde laag: Monteur E Monteur WTB	OPC UA standaard structuur Python standaard structuur Database standaard structuur
	Value delivery Chain	Organisatie	Infrastructuur
Tactisch	Robot pakt juiste onderdelen op Camera leest de codes Koppelen van de codes	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
	Proces	Roles, tasks & Responsibilities	Tools & Data
Operationeel	Instructies voor onderhoud/onderhoudsplan Instructies voor het besturen van de installatie	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.
	Work instructions	Know How	User Interface