

# Založení generované servisní činnosti

Kapitola [Založení generované servisní činnosti](#) popisuje postup pro založení servisní činnosti, která se vytváří na základě definice [generátorů pracovních příkazů](#).

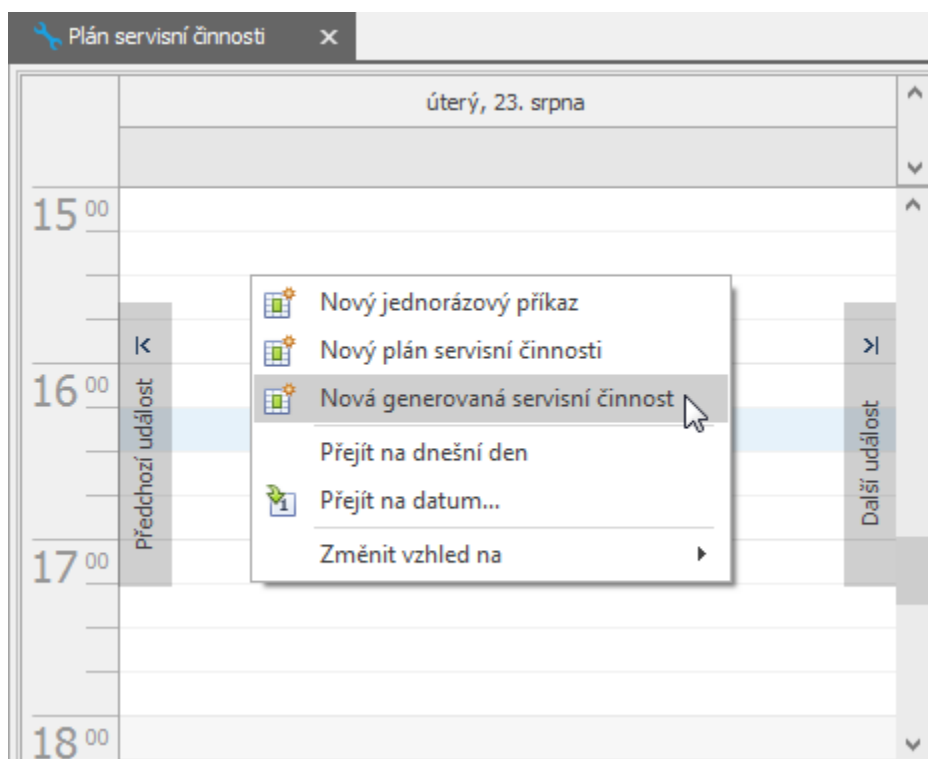
## Poznámka

Akce pro založení generované servisní činnosti je dostupná oprávněným uživatelům z následujících evidencí:

- [Plán servisní činnosti](#) (více viz postup níže)
- [Technologie](#) (více viz akce [Založení nového pracovního příkazu nad majetkem](#))

Okno formuláře pro založení generované servisní činnosti lze vyvolat z evidence [Plán servisní činnosti](#) několika způsoby:

- z [kontextového menu](#) volbou **Nová generovaná servisní činnost**
- na [kartě Domů](#) klikněte ve skupině **Základní volby** na položku **Nový > Pracovní příkaz > Nová generovaná servisní činnost**.



Poté se zobrazí prázdný formulář pro zadání nové generované servisní činnosti. Význam jednotlivých polí formuláře je popsán v kapitole [Struktura formuláře generované servisní činnosti](#). Vyplňte povinné položky a záznam [uložte](#).

Údržba po 20 tisíc km - Generovaný pracovní příkaz

DomůZobrazeníNástrojeMAJETEKÚDRŽBAKONTAKTYREPORTYNápověda

Plán servisní činnostiÚdržba po 20 tisíc km - 1

Pracovní příkazKomentářeDokumenty

Obecné

NázevÚdržba po 20 tisíc km

PrioritaNormální

Kategorie příkazuPrevence

Odpovědná osobaIng. Berno Attila

☐ Kompletní zodpovědnost

Odpovědná organizaceDEMO a.s.

Tagy

PopisZadejte Popis ...

Generátory pracovního příkazu

NameSignálPoslední ...Inter...Ho...Typ p...

Motohodiny 20...Moto...0,002000...

Předmět příkazu

Hromadné zadání

MajetekPracovní postupOdpovědná organizace

\*Kliknout pro vložení nového řádku

VW Golf variant com...DEMO a.s.

Záznam 1 z 1

Omezení

Dopad na majetekBez dopadu

☐ Vzdálená správa

Podrobný popis omezeníZadejte Podrobný popis omezení ...

Údržba po 20 tisíc km - Generovaný pracovní příkaz

Uživatel: admin Server: SRV-SQL [TechIS\_DEV\_BRANCH] Organizace: DEMO a.s. Lokalizace: cs Pohled: WorkOrder\_DetailView\_ConditionBased