

動作確認チェックシート

検査日	2022年 11月 11日	(機械の仕様・規格を記入する。)			
商品名	ディスペンサーロボット	電源電圧	単相 100V 150VA	ディスペンサー型式	ML-5000 II
型式	SHOT MASTER 400DS-S	周波数	50・60Hz兼用	ディスペンサー型式	SMP-III
ロボット外寸	横700×縦800×高さ580	機械Ser.No	4DS1100022		NANO MASTER
メーカー名	武蔵エンジニアリング	製造年月	2011年頃	ロボット動作範囲	XY軸400mm
オプション	なし	ロボット重量	約29kg		Z軸60mm

チェック項目	主な確認内容	チェック(○×)
1 外観	筐体・キャスター・継手・スイッチ等に著しいキズ・破損・動作不良はないか。	○
2 起動動作	POWER ON時に異常(異音・異臭・漏電・暴走・アラーム表示等)はないか。	○
3 SW設定	SWの機能は正常か。	○
4 保管・出荷準備	ビス締め・清掃・入庫元に関するシール等を取り除く。	○
5 確認シール	動作確認済シールを貼る	○

備考(動作確認内容・不具合内容等) 機器の仕様・規格を満たす事を確認する。

- 1、外観確認を実施。→問題なし。
- 2、各ユニット個別通電動作確認。→個々の動作OK。(☆社内余剰品ティーテングペンダントを付属して動作確認。)
 - 2-1、ティーテングペンダントによる手動・自動制御動作を確認。
 - 2-2、ディスペンサー2台の動作確認実施。(1台は水にて塗布量確認。もう1台はプッシャー軸の移動量を確認。)
 - 2-3、ステージ上の吸着、シリンダー上下機能の確認。
- 3、卓上ロボット内の既存プログラムによる動作確認実施。→ディスペンサーを含む連動動作OK。
 - 3-1、社内PCを使用し、パソコン制御にて手動・自動動作を確認。(パソコンにて編集ソフトMUCADIVでの動作確認。)

動作確認



取扱説明書(有)各ユニット個別の取説

修理・改造履歴

年月日	修理・改造記録	作業者

File Maker入力 (備考欄コメント) [責任者]

動作(OK) 作業工数[7H]

検査担当者[小林(克)]

ユーザー名[] 出荷日 年 月 日

