

管理番号

Q10318

動作確認チェックシート

(機械の仕様・規格を記入する。)

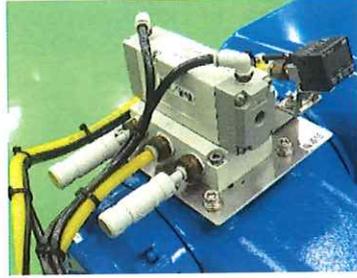
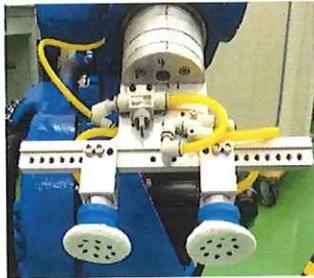
検査日	2026年1月28日				
商品名	垂直多関節ロボット	入力電源	3φ AC200~240V	コントローラ寸法W*H*D	598*490*427mm
ロボット型式	YR-1-06VXH25-A00		50/60Hz	軸数	6軸
ロボットSer.No.	K19097-026-2	製造年月	2019年4月	可搬質量	手首部 25kg
コントローラ型式	ERAR-1000-06VXH25-A00	ロボット質量	250kg		Uアーム上 12kg
コントローラSer.No.	S91317-2-1-O	コントローラ質量	65kg		

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	水抜き・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。	○
6 データバックアップ	PLC(済・未対象・NG) TP(済・未対象・NG) BT交換(未対応)	

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 : 問題無し

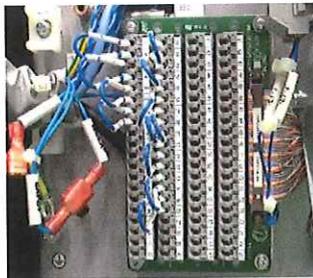
吸着パットツールがエンドエフェクタ部に付帯されている(電磁弁、デジタル式真空スイッチを含む)



2 スイッチ確認 : 問題無し(ティーチングペンダント、非常停止釦)

3 起動確認 : 問題無し

- ① 周辺機器から切り離されている為、『安全柵信号不一致』アラーム(No.4746)が出現
盤内ターミナルで該当信号を短絡し、アラームを解放(ターミナルNo.1と2、ターミナルNo.3と4をそれぞれ短絡) OK
- ② S軸(旋回)、L軸(下腕)、U軸(上腕)、R軸(手首旋回)、B軸(手首振り)、T軸(手首回転)の6軸が動作
することを確認(ティーチモードによるインテグ動作) OK
- ③ 既存ジョブファイル『EVACUATION』を読み出し、1サイクル動作することを確認(プレイモードによる動作) OK



取扱説明書(有)

修理・改造履歴

年月日	修理・改造記録	作業者

SHIRASAGI入力

(備考欄コメント)

[責任者]

動作(OK) 作業工数[4.5 H]

- ① 外部指令による動作は未確認です
- ② 先端ツールの吸着動作は未確認です

検査担当者[天野(正)]

ユーザー名[]

出荷日 年 月 日

