

ロボットシステム要求事項確認項目（ヒアリングシート）

作成日 _____
更新日 _____
作成者 _____

お客様情報
お客様名 _____
住所・工場名 〒 _____
お客様キーマンの情報
担当者名 _____
部署・役職 _____
電話番号 _____
E-mailアドレス _____
会員登録No. _____
登録日 _____

お客様種別 _____

自動化ライン提案名称 _____ 提案する自動化ラインの名称（顧客会館にて名称統一）
導入済加工機名称 _____ 使用する外部機器、加工機があれば _____

自動化目的（達成内容） _____ 打合せ資料（添付資料） _____

お客様より提供した資料
事前情報で作成した資料にて、名称
ヒアリングシートなど

アプリケーション形態

<input type="checkbox"/>	ピック&プレース	<input type="checkbox"/>	適用動作
<input type="checkbox"/>	マシニング	<input type="checkbox"/>	整列品ピック動作
<input type="checkbox"/>	成型・ダイカスト	<input type="checkbox"/>	バラ積みピック動作
<input type="checkbox"/>	他（個別記載）	<input type="checkbox"/>	1個流れ品ピック動作
		<input type="checkbox"/>	切断、分解動作
		<input type="checkbox"/>	組立、組付動作
		<input type="checkbox"/>	接合動作
		<input type="checkbox"/>	なじり締め、ピン止め、釘打ち動作
		<input type="checkbox"/>	塗布、塗液供給動作
		<input type="checkbox"/>	検査、測定
		<input type="checkbox"/>	整列、平置き動作
		<input type="checkbox"/>	パレットイズ、箱収納動作
		<input type="checkbox"/>	製品積み動作

ロボットでの自動化に対し
大きく、3形態に分類
他、特殊な形態があれば個別記載

自動車、機械加工、電子部品、食品など大まかな業種

考えられる適用動作、
チェックマークを入れる

お客様要求仕様	チェック	システム、ロボット仕様	ポイント	具体的内容
対象ワーク	形状・材質	<input type="checkbox"/> ハンド種、形態の選定（基本選定） ・吸着方式 ・差行ハンド方式	ワーク方向性有無 形状により吸着、掴み方式が成り立つことが前提	
	種類	<input type="checkbox"/> ワークの掴み方、アプローチ点見極め	同一形状、異形状含め 必要なワーク種類全て	
	重量	<input type="checkbox"/> ロボット型式選定 可搬重量	エンドエフェクタを除く ワーク単体重量	
	寸法	<input type="checkbox"/> ロボット型式選定 動作範囲、リーチ長	サイズ：縦 x 横 x 高さ 厚み（薄肉製品等情報）	
サンプルワーク（支給品）		送付（可 / 否） 可の場合送付時期 製品秘密保持契約		
現地、現場、情報（作業環境動画、写真送付、加工機取扱説明、資料）		送付（可 / 否） 送付時期		

自動化作業	作業工程/作業の流れ	<input type="checkbox"/>	自動化適用範囲 人手作業範囲/動作順序	自動化目的の詳細	
	作業内容 アプリケーション	<input type="checkbox"/>	ロボット選定、求められる精度	把持する場所、手段 作業と要求精度	
	作業コスト、 品質保持ポイント	<input type="checkbox"/>	ロボット動作、置き換え内容見極め	力加減、動作方向、作業順 番、品質保持の工夫	
	作業時間	<input type="checkbox"/>	ロボットの正味稼働時間	人手作業の置き換え時間 就業時間帯のうち、 自動化動作時間	
	生産量(タクトタイム)	<input type="checkbox"/>	ロボットの運用速度 エリア内運搬距離、速度	加工機の運転サイクル 搬送に必要な時間	
	生産量(個/時間)	<input type="checkbox"/>	1時間、1日当たり必要な生産量 ロボットの動作速度に反映	人手作業の置き換え時間 ・就業時間帯 ・正味運転時間	
	システムレイアウト (別紙1記載)	<input type="checkbox"/>	ロボット、搬送システム中心として 関係する外部機器の位置関係を明記	・ワークピッキング位置 ・ワークブレイス位置 ・工作機械位置	
設置環境	ロボット種類	<input type="checkbox"/>	UR3/UR5/UR10e TM5/12 選定外となる場合、重量、範囲の明記	ワーク種、範囲、重量より 選定	
	設置範囲	<input type="checkbox"/>	ロボット、周辺機器、治具、他	ロボットを含め 実施内容（加工など） マッチしているか	
	運転環境、発塵影響	<input type="checkbox"/>	クリーンクラス 運転環境がロボット仕様と適合するか	運転環境 クリーンルーム、 食品、医薬品扱い環境	クラス _____ 以下
	振動、ノイズ	<input type="checkbox"/>	ロボット運転時、外的振動による 搬送精度低下、落下 磁場によるロボット制御機器への影響	振動発生器 有り、無し 電磁石等機器近傍に 有り、無し	
	温度・湿度	<input type="checkbox"/>	ロボット運転環境内の確認	適応周囲温度 0~50℃以内 湿度	温度 _____℃ 湿度 _____%
ユーティリティ	<input type="checkbox"/>	電源：AC100V/240V迄、供給必須 エア、真空等はハンド形態、外部機器 使用有無に合わせて用意	電源供給（必須） 高圧エア 真空	AC _____ / _____ Hz ※DC24V仕様のロボット使用時は別紙説明 _____ Mpa _____ kpa	

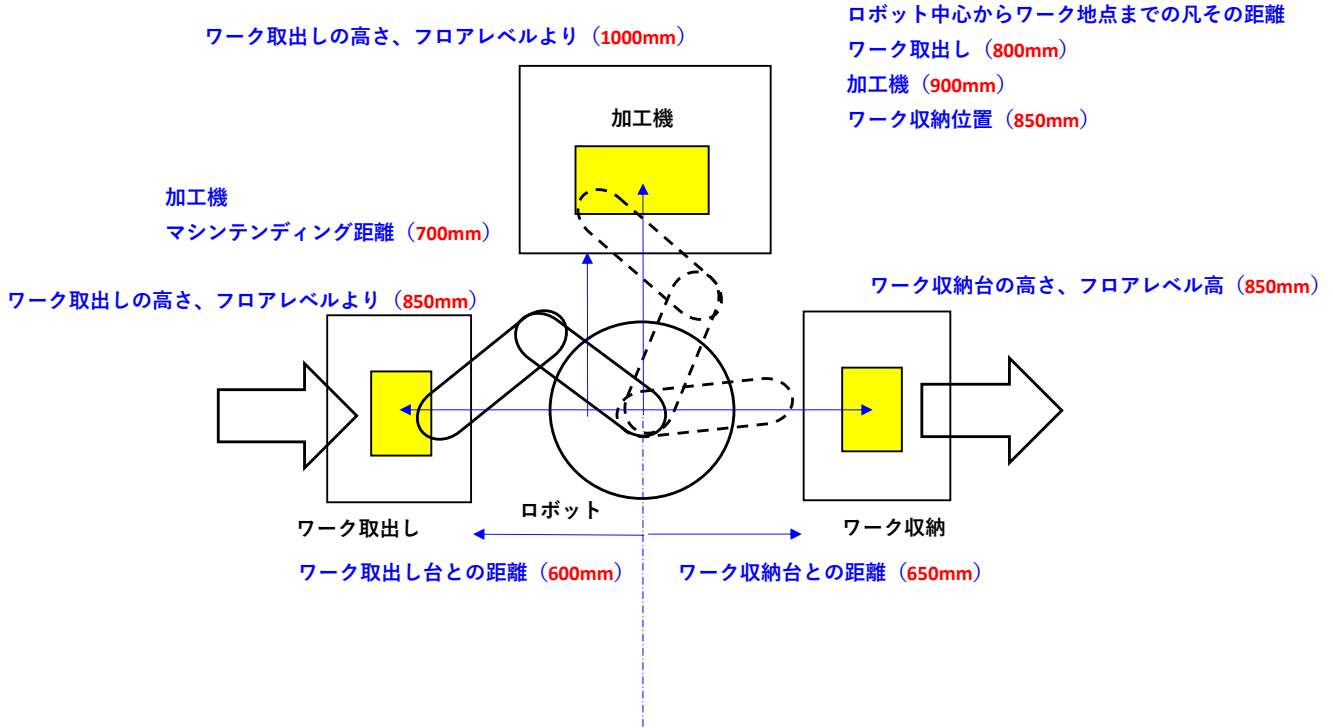
外部機器接続	<input type="checkbox"/>	接続仕様、インターロック (図面、電気配線図)	加工機（有る場合）	
	<input type="checkbox"/>	接続仕様、インターロック	付帯治具 (有り/無し)	
	<input type="checkbox"/>	ワーク供給方式、接続仕様 ※成形品、ダイカストは除外	ワーク供給 インデックステーブル コンベアの有り/無し	
	<input type="checkbox"/>	ワーク排出方式、接続仕様	ワーク出し インデックステーブル コンベアの有り/無し	
周辺機器	<input type="checkbox"/>	動作、設置高さに干渉無いこと	天井高さ	
	<input type="checkbox"/>	ロボット設置で床沈みが無いこと	床強度	
	<input type="checkbox"/>	動作範囲干渉、安全性確保	スペース	
	<input type="checkbox"/>	カメラセンサー認識可能	照明照度	
相談可能事項	<input type="checkbox"/>	搬入開口含め作業性、安全性確保	搬入経路	
安全上の制約	<input type="checkbox"/>	既存環境、設備、作業内容など	現状変更の許容範囲	
	<input type="checkbox"/>	人との接触 巻きまれ 挟まれ対策	人介在の場合 安全性確保の方法	

請負範囲	<input type="checkbox"/>	ロボット本体、ハンド他	既製品選定 開発、個別設計品の有無	
	<input type="checkbox"/>	プログラム作成	動作事例の活用	
	<input type="checkbox"/>	現地上調整	最短時間、工数	
予算・ 導入時期	予算	<input type="checkbox"/>	自動化システムの総コスト	ロボット/ハンド関係 周辺装置の個別設計、導 入
	導入時期	<input type="checkbox"/>	省人化での人工数	投資対効果
	<input type="checkbox"/>	納期、レンタル期間	運用開始日	

レイアウト図、配置図のスケッチサンプル

自動化ライン提案名称 _____

赤文字の数値は必ず記載お願いします



レイアウト図、配置図 (スケッチ)

上記スケッチサンプルを基に位置関係、必要項目をを記載

自動化ライン提案名称 _____

