

项目识别		
项目名称	项目编号	生成日期
客户名称	项目所有者	
集成商名称	项目经理	
完成者		

机器人				
标签	型号	Yes	No	描述
	UR3	☐	☐	
	UR5	☐	☐	
	UR10	☐	☐	
	UR3e	☐	☐	
	UR5e	☐	☐	
	UR10e	☐	☐	
	UR16e	☐	☐	
	OEM 版本	☐	☐	
	注塑机接口模块	☐	☐	

应用						
产线标签	类型	Yes	No	复杂程度		
				低	中	高
	装配	☐	☐	☐	☐	☐
	质量检查	☐	☐	☐	☐	☐
	机床看护	☐	☐	☐	☐	☐
	包装	☐	☐	☐	☐	☐
	码垛	☐	☐	☐	☐	☐
	搬运	☐	☐	☐	☐	☐
	其他 (请描述):	☐	☐	☐	☐	☐

机器人安装				
标签	类型	Yes	No	是否有任何复杂的情况？
	桌面安装	☐	☐	
	天花板安装	☐	☐	
	有角度的安装	☐	☐	
	墙面安装	☐	☐	

机器人配置				
		配置？		
编号	安装 & 程序	Yes	No	更多信息
1	TCP 和 CoG 已配置	☐	☐	
1	使用多于 1个 TCP	☐	☐	
1	工具负载已配置	☐	☐	
2	附带移动的TCP	☐	☐	
2	TCP 随程序而改变	☐	☐	
2	产品负载已设置	☐	☐	
3	路点包含交融半径	☐	☐	
3	速度变化	☐	☐	值:
3	加速度变化	☐	☐	值:
3	机器人接近奇异点	☐	☐	
4	安全限制符合TS15066和本地标准	☐	☐	
4	保护性停止和急停合理	☐	☐	检查 UR 最佳实践
4	使用平稳过渡	☐	☐	
4	总负载 (工具 + 产品) 接近机器人最大负载	☐	☐	
4	故障发生时间 < 40h	☐	☐	停止使用机器人并联系优傲经销商
4	遇到警告或错误	☐	☐	调试完成后检查30天
5	使用PLC接口	☐	☐	接口通讯合理
5	外部程序 (不在PolyScope中)	☐	☐	Python 或 Java Script
6	稳定的单相供电	☐	☐	电压值:
6	没有使用断路器	☐	☐	型号/供电:

设备				
端口号	型号	Yes	No	备注
	使用PLC协议	☐	☐	类型:
	视觉系统 (相机)	☐	☐	URCap:
	AGV/AMR集成	☐	☐	型号:
	MES	☐	☐	
	网关 (远程访问)	☐	☐	类型:
	焊接设备	☐	☐	型号:
	拧紧设备	☐	☐	型号:

其他考虑因素				
标题	考虑因素			更多信息
协作等级	☐ 高	☐ 中	☐ 低	
机器人在围栏内	☐ Yes	☐ No		
需要优傲培训	☐ 核心	☐ 高级	☐ 维修	
需要优傲设备维护	☐ Yes	☐ No		
MyUR注册	☐ Yes	☐ No		
备份日志程序	☐ Yes	☐ No		
安全校验和(码)	☐ Yes	☐ No		数据:
用户密码	☐ Yes	☐ No		数据:
安全密码	☐ Yes	☐ No		数据: