

Check list maintenance préventive

cobas 8100



Client :

N° de série :

Nom IM :

Date :

Type de PM réalisée:

Unité	PM 6 mois	PM 1 an	Remarques	Effectué (mettre une croix)
1. AQM				
Mécanismes X, Y et Z	CL	CL		
Têtes d'aliquotage	C	CL		
Ejecteur de cônes - Poubelle de cônes	C	C		
Capteurs	C	C		
Câbles du robot et chain cable	C	C		
Courroies	CL	CL		
Capots	C	C		
Stoppers		CL		
Mécanismes de déviation		CL		
Alimentation		CA		
Tension de courroie		A		
Electronique		C	Long term	
2. BCL				
Roulement linéaire du pushup module	CL	CL		
Roulement linéaire de la détection de sens du tube	CL	CL		
Engrenage du module d'étiquetage	CL	CL		
Roulements du module d'étiquetage	CL	CL		
Mécanisme Push in	CL	CL		
Capteurs	C	C		
Câbles du robot et chain cable	C	C		
Courroies	CL	CL		
Tête d'impression	C	C		
Tête d'impression à remplacer si compteur dépassé	R	R		
Platen rollers	R	R		
Capots	C	C		
Ascenseur remonté tubes		C		
Stoppers		CL		
Mécanismes de déviation		CL		
Alimentation		CA		
Tension de courroie		A		
Electronique		C	Long term	
3. DSP				
Roulements linéaires et engrenage montée/descente de la pince	CL	CL		
Roulements linéaires	CL	CL		
Engrenage montée/descente	CL	CL		
Axe et Boss pour ouverture/fermeture pince	CL	CL		
Rail va et vient	CL	CL		
Capteurs	C	C		
Câbles du robot et chain cable	C	C		
Courroies	CL	CL		
Caoutchouc du tube clamp	C	C		
Mécanisme de la pince	C	C		
Capots	C	C		
Stoppers		CL		
Mécanismes de déviation		CL		
Alimentation		CA		
Tension de courroie		A		
Electronique		C	Long term	

4. SCM			
Engrenage montée/descente de la pince	CL	CL	
Boss G pour ouverture/fermeture pince	CL	CL	
Capteurs	C	C	
Câbles du robot et chain cable	C	C	
Courroies	CL	CL	
Caoutchouc du tube gripper (unité LLD)	C	C	
Caoutchouc de la pince (unité caméra)	C	C	
Filtre à air	C	C	
Capots	C	C	
Stoppers		CL	
Mécanismes de déviation		CL	
Alimentation		CA	
Tension de courroie		A	
Electronique		C	Long term
5. ACB			
Mécanismes X,Y et Z	CL	CL	
Pince	C	C	
Senseurs	C	C	
Câbles du robot et chain cable	C	C	
Courroies	CA	CA	
Capots et fixations	C	C	
Stoppers		CL	
Mécanismes de déviation		CL	
Engrenage du système de rotation des holders		CL	
Alimentation DC		CA	
Electronique		C	Long term
6. ACU			
Cuve	C	C	
Buckets et pins du rotor	CL	CL	
Bloc froid	C	C	
Compteurs	F	F	Si > 120000 cycles ou 7ans, remplacer rotor+buckets
Capots et fixations	C	C	
Calibrage si remplacement rotor+buckets	F	F	
Teaching	CA	CA	
Electronique		C	Long term
Qualification opérationnelle vitesse/température/temps		F	Voir document joint
Vérification des éléments de sécurité selon décret 2008-244		F	Voir document joint
7. IPB + HS			
Mécanismes X,Y et Z	CL	CL	
Pince	C	C	
Senseurs	C	C	
Câbles du robot et chain cable	C	C	
Courroies	CA	CA	
Capots et fixations	C	C	
Stoppers		CL	
Mécanismes de déviation		CL	
Engrenage du système de rotation des holders		CL	
Alimentation DC		CA	
Electronique		C	Long term
8. OBS			
Mécanismes X,Y et Z	CL	CL	
Pince	C	C	
Senseurs	C	C	
Câbles du robot et chain cable	C	C	
Courroies	CA	CA	
Capots et fixations	C	C	
Stoppers		CL	
Mécanismes de déviation		CL	
Engrenage du système de rotation des holders		CL	
Alimentation DC		CA	
Electronique		C	Long term

9. AOB			
Mécanismes X, Y et Z	CL	CL	
Système d'ascenseur des portoirs	CL	CL	
Compartment de stockage - roulement linéaire portes	CL	CL	
Pince	C	C	
Senseurs	C	C	
Câbles du robot et chain cable	C	C	
Courroies	CA	CA	
Capots et fixations	C	C	
Système de saisie des portoirs (slider)		CL	
Stoppers		CL	
Mécanismes de déviation		CL	
Engrenage du système de rotation des holders		CL	
Alimentation DC		CA	
Electronique		C	Long term
10. RSF/RSS			
Mécanismes de rebouchage	CL	CL	
Tête reboucheur	C	C	
Reservoir bouchons	C	C	
Tube clamp	C	C	
Senseurs	C	C	
Câbles du robot et chain cable	C	C	
Courroies	CA	CA	
Capots et fixations	C	C	
Stoppers		CL	
Mécanismes de déviation		CL	
Alimentation DC		CA	
Electronique		C	Long term
11 ATL			
Nettoyage général	C	C	
Mécanismes X et Y	CL	CL	
Chaîne du Caterpillar	CL	CL	
Chaîne du dumper for tray	CL	CL	
12. CU			
Faire un backup de la configuration	F	F	
Tester la télémaintenance	F	F	
13. CRW/CLW			
Courroies	CA	CA	
Capots et fixations	C	C	
Stoppers		CL	
Mécanismes de déviation		CL	
Alimentation DC		CA	
Electronique		C	Long term
14. CRO/CLO			
Courroies	CA	CA	
Capots et fixations	C	C	
Stoppers		CL	
Mécanismes de déviation		CL	
Electronique		C	Long term
15. SLL/SLR			
Courroies	CA	CA	
Capots et fixations	C	C	
Stoppers		CL	
Electronique		C	Long term
16. TLJ			
Gear Box		CL	
Courroies	CA	CA	
Capots et fixations	C	C	
Stoppers		CL	
Mécanismes de déviation		CL	
Alimentation DC		CA	
Electronique		C	Long term

17. BRF/URF/RFX			
Mécanismes Y et Z	CL	CL	
Pince	C	C	
Senseurs	C	C	
Câbles du robot et chain cable	C	C	
Courroies	CA	CA	
Capots et fixations	C	C	
Stoppers		CL	
Mécanismes de déviation		CL	
Alimentation DC		CA	
Electronique		C	Long term
18. UCU			
Courroies	CA	CA	
Capots et fixations	C	C	
Stoppers		CL	
Mécanismes de déviation		CL	
Alimentation DC		CA	
Electronique		C	Long term
19. LCM			
Courroies	C	C	
Lecteur CB	C	C	
Senseurs	C	C	
Rails de transport	C	C	
Roulements linéaires lifter		CL	
Electronique		C	Long term
20. BCM			
Courroies	CA	CA	
Senseurs	C	C	
Roulements linéaires lifter		CL	
Electronique		C	Long term

Légende: C: contrôler/nettoyer R:remplacer A:ajuster F: à faire L:lubrifier

Dans le cadre de notre système QSE, Roche Diagnostics France s'engage à :

- utiliser des appareils de mesures soumis à des contrôles adaptés.(chap 7.6 « maitrise des équipements de surveillance et de mesure » de la norme ISO 90001). Notre certification ISO apporte la preuve de cette maitrise.
- réaliser à l'issue de chaque intervention SAV terrain, les tests préconisés par le fabricant. (instruction " validation post intervention")

Le laboratoire devra suivre ses procédures habituelles pour la remise en production.