

Quelle: <https://www.arbeitssicherheit.de//document/b343a240-c94b-32dc-a9cc-9ed3c2467077>

| Bibliografie | |
|---------------------------|-------------------------------------|
| Titel | Industrieroboter (bisher: BGI 5123) |
| Amtliche Abkürzung | DGUV Information 209-074 |
| Normtyp | Satzung |
| Normgeber | Bund |
| Gliederungs-Nr. | [keine Angabe] |

Abschnitt 4 - Betriebsarten

Für Industrieroboter gelten die nachfolgenden sicherheitsbezogenen Betriebsarten. Die Mitarbeiter sind entsprechend den Herstellerangaben hinsichtlich der Risiken beim Einrichten, Programmieren und Testen zu unterweisen.

| Betriebsart | Schutzmaßnahme | |
|---|---|--|
| Manuell Reduzierte Geschwindigkeit (T1) | Schutzeinrichtungen dürfen geöffnet bzw. unwirksam sein | |
| | - | Gesonderte Stellung des Schlüsselschalters und |
| | - | Reduzierte Geschwindigkeit (25 cm/s) in Verbindung mit Zustimmungsschalter und Tippschaltung |



Bild 10

| Betriebsart | Schutzmaßnahme | | |
|--|---|---|---|
| <p>Manuell Hohe Geschwindigkeit (T2)</p> | <p>Schutzeinrichtungen dürfen geöffnet bzw. unwirksam sein</p> | |  <p>Bild 11</p> |
| | - | <p>Gesonderte Stellung des Schlüsselschalters oder zusätzlicher Schlüsselschalter und</p> | |
| | - | <p>Verfahrgeschwindigkeit bis zur vollen Arbeitsgeschwindigkeit und</p> | |
| | - | <p>Tippschaltung in Verbindung mit Zustimmungsschalter und</p> | |
| | - | <p>Geschützter Standort für den Einrichter</p> | |
| <p>Automatik</p> | <p>Schutzeinrichtungen müssen geschlossen bzw. wirksam sein</p> | |  <p>Bild 12</p> |
| | - | <p>Gesonderte Stellung des Schlüsselschalters</p> | |