



**NORME INTERNATIONALE ISO 10218:1992  
RECTIFICATIF TECHNIQUE 1**

Publié 1994-05-15

INTERNATIONAL ORGANIZATION FOR STANDARDIZATION • МЕЖДУНАРОДНАЯ ОРГАНИЗАЦИЯ ПО СТАНДАРТИЗАЦИИ • ORGANISATION INTERNATIONALE DE NORMALISATION

## **Robots manipulateurs industriels — Sécurité**

### **RECTIFICATIF TECHNIQUE 1**

*Manipulating industrial robots — Safety*

*TECHNICAL CORRIGENDUM 1*

Le Rectificatif technique 1 à la Norme internationale ISO 10218:1992 a été élaboré par le comité technique ISO/TC 184, *Systèmes d'automatisation industrielle et intégration*, sous-comité SC 2, *Robots pour environnement de fabrication*.

**iTeh STANDARD PREVIEW**  
**(standards.iteh.ai)**

[ISO 10218:1992/Cor 1:1994](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/85eb2ec3-3aa0-4422-a622-e1cc1c738e19/iso-10218-1992-cor-1-1994)

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/85eb2ec3-3aa0-4422-a622-e1cc1c738e19/iso-10218-1992-cor-1-1994>

*Page 5*

En 6.4.5 d), remplacer le texte par la phrase suivante.

«Tout pendant, destiné à la commande des mouvements du robot par le personnel se trouvant à l'intérieur de l'espace contrôlé, doit comporter un ou des organes de service à action maintenue.»

Page blanche

**iTeh STANDARD PREVIEW**  
**(standards.iteh.ai)**

ISO 10218:1992/Cor 1:1994

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/85eb2ec3-3aa0-4422-a622-e1cc1c738e19/iso-10218-1992-cor-1-1994>