



SLOVENSKI STANDARD
SIST EN ISO 10218-1:2006/AC:2009
01-februar-2009

Roboti za industrijska okolja - Varnostne zahteve - 1. del: Robot (ISO 10218-1:2006)
Popravek AC

Robots for industrial environments - Safety requirements - Part 1: Robot (ISO 10218-1:2006)

Industrieroboter - Sicherheitsanforderungen - Teil 1: Roboter (ISO 10218-1:2006)

Robots pour environnements industriels - Exigences de sécurité - Partie 1: Robot (ISO 10218-1:2006)

iTeh STANDARD PREVIEW

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/20de8ea9-992e-41eb-8a85-121a56679c40/sist-en-iso-10218-1-2006-ac-2009>

Ta slovenski standard je istoveten z: EN ISO 10218-1:2006/AC:2007

ICS:

25.040.30	Industrijski roboti. Manipulatorji	Industrial robots. Manipulators
-----------	---------------------------------------	------------------------------------

SIST EN ISO 10218-1:2006/AC:2009 **de**

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)

[SIST EN ISO 10218-1:2006/AC:2009](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/20de8ea9-992e-41eb-8a85-12fa56679e40/sist-en-iso-10218-1-2006-ac-2009)

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/20de8ea9-992e-41eb-8a85-12fa56679e40/sist-en-iso-10218-1-2006-ac-2009>

EUROPEAN STANDARD

EN ISO 10218-1:2006/AC

NORME EUROPÉENNE

June 2007

EUROPÄISCHE NORM

Juin 2007

Juni 2007

ICS 25.040.30

English version
Version Française
Deutsche FassungRobots for industrial environments - Safety requirements - Part 1: Robot
(ISO 10218-1:2006)Robots pour environnements industriels -
Exigences de sécurité - Partie 1: Robot
(ISO 10218-1:2006)Industrieroboter - Sicherheitsanforderungen
- Teil 1: Roboter (ISO 10218-1:2006)

This corrigendum becomes effective on 20 June 2007 for incorporation in the official German version of the EN.

Ce corrigendum prendra effet le 20 juin 2007 pour incorporation dans la version allemande officielle de la EN.

(standards.iteh.ai)

Die Berichtigung tritt am 20. Juni 2007 zur Einarbeitung in die offizielle Deutsche Fassung der EN in Kraft.

[SIST EN ISO 10218-1:2006/AC:2009](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/20de8ea9-992e-41eb-8a85-12fa56679e40/sist-en-iso-10218-1-2006-ac-2009)

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/20de8ea9-992e-41eb-8a85-12fa56679e40/sist-en-iso-10218-1-2006-ac-2009>

EUROPEAN COMMITTEE FOR STANDARDIZATION
COMITÉ EUROPÉEN DE NORMALISATION
EUROPÄISCHES KOMITEE FÜR NORMUNG**Management Centre: rue de Stassart, 36 B-1050 Brussels**

© 2007 CEN All rights of exploitation in any form and by any means reserved worldwide for CEN national Members.
Tous droits d'exploitation sous quelque forme et de quelque manière que ce soit réservés dans le monde entier aux membres nationaux du CEN.
Alle Rechte der Verwertung, gleich in welcher Form und in welchem Verfahren, sind weltweit den nationalen Mitgliedern von CEN vorbehalten.

Ref. No.: EN ISO 10218-1:2006/AC:2007 D

Deutsche Fassung

Abschnitt 5.3.1

Die Verweisung auf "5.3.2 und 5.3.5" muss durch "5.3.2 bis 5.3.5" ersetzt werden.

Abschnitt 5.5.2

Die 2. Aufzählungsreihe muss wie folgt geschrieben werden:

"Wird ein Ausgang für das Signal „Stillsetzen im Notfall“ zur Verfügung gestellt:

- muss der Ausgang weiterhin in Funktion sein, wenn die Roboterenergie weggenommen wird; oder
- falls der Ausgang bei abgeschalteter Roboterenergie nicht in Funktion, muss das Signal „Stillsetzen im Notfall“ ausgegeben werden."

Abschnitt 5.10.1

Im 2. Satz muss die Verweisung auf "5.10.1 bis 5.10.5" durch "5.10.2 bis 5.10.6" ersetzt werden.

Abschnitt 5.10.4

Im 1. Abschnitt, 2. Satz muss die Verweisung auf "5.4 und 5.5.2" durch "5.4 und 5.5.3" ersetzt werden.

Abschnitt 5.10.6

Im 1. Abschnitt muss die Verweisung auf "5.10.5" durch "5.10.4" ersetzt werden.

Abschnitt 6.3

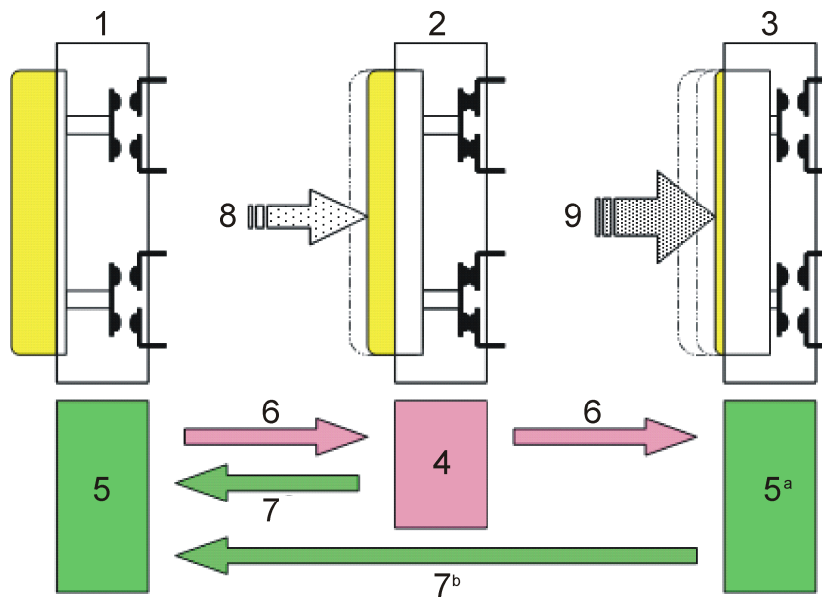
Die Aufzählungsgruppe muss mit "e" schließen, nicht mit "a".

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)

EN ISO 10218-1:2006/AC:2009
<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/20de8ea9-992e-41eb-8a85-12fa56679e40/sist-en-iso-10218-1-2006-ac-2009>

Anhang C

Ersetze Bild C.1 durch folgendes:



Legende

- 1 Position 1
- 2 Position 2
- 3 Position 3

- 4 EIN
- 5 AUS
- 6 drücken

- 7 loslassen
- 8 leicht drücken
- 9 stark drücken

- <https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/20de8ea9-992e-41eb-8a85-121a50079c40/sist-en-iso-10218-1-2006-ac-2009>
- ^a Wird das Bedienteil voll in die Position 3 gedrückt, öffnen die Kontakte wieder.
- ^b Wenn das Betätigungsteil aus der Position 3 in die Position 1 zurückkehrt, müssen die Kontakte geöffnet bleiben, ohne die Funktion der Position 2 auszuführen.

Bild 1 — Funktionskenngrößen einer dreistufigen Zustimmungseinrichtung