Yapılan saha incelemesinde robot hücresinin iki bölgeden oluştuğu gözlemlenmiştir. Robot 1. Bölgede çalışırken operatör 2. Bölgede çalışmaktadır. Operatörün bulunduğu 2. Bölgeden robot hareketine erişimler pnömatik tahrikli perdeler ile sağlanmaktadır. Perdeler aşağı konumdayken, hücre girişlerinde bulunan ışık perdeleri ihlal edilirse robot AS biti tetiklenerek emniyetli duruşa geçmektedir. Perde yukarı konumdayken ışık perdesi ihlal edilirse sistem çalışmaya devam etmektedir.Yapılan saha incelemesinde robot hücresinin iki bölgeden oluştuğu gözlemlenmiştir. Robot 1. Bölgede çalışırken operatör 2. Bölgede çalışmaktadır. Operatörün bulunduğu 2. Bölgeden robot hareketine erişimler pnömatik tahrikli perdeler ile sağlanmaktadır. Perdeler aşağı konumdayken, hücre girişlerinde bulunan ışık perdeleri ihlal edilirse robot AS biti tetiklenerek emniyetli duruşa geçmektedir. Perde yukarı konumdayken ışık perdesi ihlal edilirse sistem çalışmaya devam etmektedir.