# 로봇 방호을 내부 작업중 끼임



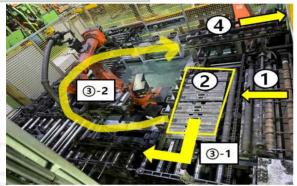
## 재해개요

2021.04.06.(화) 19:58경 경북 경주시 안강읍 소재 ㈜〇〇 사내협력사 〇〇 소속 피재자가 무한궤도 부품 검사 로봇의 울타리 출입문 안전장치인 안전플러그가 무효화된 상태에서 내부로 들어가 로봇에 부착된 센서를 해체하던 중 로봇 암(Arm)에 부착된 지그(jig)와 적재 대 사이에 흉부가 끼여 사망

#### ----- 【 유사 재해사례 】

2020.07.30.(목) 11:50경 충남 아산시 인주면 소재 ㈜○○ 공장 작업장에서 ○○소속 피재자가로봇 방호울로 진입하여 수리하던 중, 동료작업자가 조작반 가동스위치를 누름으로 로봇이 가동되어 피재자가 로봇 말단장치와 지그(iiq) 사이에 가슴부위가 끼어 사망

#### 재해상황도



< 로봇 방호울 내부 및 공정 >



< 재해발생시 <mark>작업자 위치</mark> :



< 안전플러그 정상 체결상태 >



< 안전플러그 무효화 상태 >

### 재해예방대책

#### ○ 로봇 가동 범위 내 울타리 관리 철저

- 로봇의 운전으로 인한 위험을 방지하기 위해 높이 1.8m 이상의 울타리를 설치하고 안전문 및 안전 플러그가 무효화되지 않도록 관리하여 울타리의 기능을 다 할 수 있도록 함

#### ○ 로봇의 운전 정지 실시

- 로봇의 작업 범위 내에서 작업자가 로봇의 점검 및 수리 또는 이동하는 경우에는 반드시 운전 정지, 재기동 방지 조치를 실시하여야 함. 또한 로봇을 기동할 수 없도록 로봇의 전원 스위치를 열쇠로 잠근 후 열쇠를 별도로 관리하고 로봇의 전원 스위치에 "점검 중"임을 확인할 수 있도록 표지판을 부착하고 작업을 실시하여야 함