机器人安全操作规程

（1） 机器人周围区域必须清洁，（无油、水及杂质）等

（2） 装卸工件前，先将（机械手运动至安全位置），严禁装卸工件过程中操作机器。

（3）不要带着（手套）操作示教盘和操作盘。

（4）如需要手动控制机器人时，应确保机器人动作范围内（无任何人员或障碍物），将速度由慢到快逐渐调整，避免速度突变造成伤害或损失。

（5）执行程序前，应确保：机器人工作区内不得有无关的（人员、工具、物品），工件（夹紧）可靠并确认 ，（焊接程序与工件）对应。

（6）机器人动作速度较快，存在危险性，操作人员应负责维护工作站正常运转秩序，（严禁非工作人员进入工作区域）。

（7）清枪剪丝时机器人动作较快，操作人员应（避免停留在清枪剪丝位置附近）。

（8）机器人运行过程中，严禁操作者（离开现场），以确保（意外情况）的及时处理。

（9）机器人工作时，操作人员应注意查看焊枪线缆状况，防止其（缠绕在机器人）上。

（10）线缆不能严重绕曲成麻花状和与硬物摩擦，以防内部线芯折断或裸漏。

（11）示教器和线缆不能放置在（变位机）上，应（随手携带）或（挂在操作位置）。

（12）当机器人停止工作时，不要认为其已经完成工作了，因为机器人很可能是在（等待让它继续移动的输入信号）。

（13）因故离开设备工作区域前应按下急停开关，（避免突然断电或者关机零位丢失），并将示教器放置在安全位置。

（14）工作结束时，应使机械手置于（零位位置）（或安全位置）。

（15）严禁在控制柜内随便放置（配件、工具、杂物、安全帽等），以免影响到部分线路，造成设备的异常。

（16）严格遵守并执行机器的（日常维护）。