

- 에 대하여 구체적인 요구사항을 세분화
- 3) 성능 추가
액압식의 온도제어 특성 및 작동성능은 신설하였고, 유량통과 및 용량계수는 유량 측정으로 대체
- 4) 시험 방법 신설
- 유량 제어부의 내압시험에서 시험압력을 0.98MPa에서 1.5MPa, 시험시간을 1분에서 3

- 분으로 상향조정
- 온도 조절기의 종류에 따라 수온식과 기온식으로 구분하여 설정 및 작동성능시험을 신설
- 5) 호칭방법 및 표시사항 변경
제품의 호칭방법과 표시사항은 상기 개정 내용에 적합하도록 개정

| 기술표준 2009.3

로봇분야 (ISO/TC184/SC2) KS제정

기계건설표준과
02-509-7290

1. 제정대상표준

- KS B ISO 10218-1 : 산업용 로봇의 안전에 관한 요구사항 - 제1부 : 로봇
- KS B 6960 : 서비스로봇의 전기적 안전성 요구사항

2. 제정취지

기존의 산업용로봇에 대한 안전표준이 개정됨에 따라 국제표준의 조기 부합화를 통해 로봇 안전기술의 향상을 지원하고자 제정하였다. 또한, 새롭게 제품개발이 증가하고 있는 서비스로봇분야의 안전성확보를 위해 기본적인 전기적 안전 요구사항을 제정함으로써 관련분야의 안전성 확보를 통한 다양한 제품개발이 이루어지도록 국가표준으로 제정하였다.

3. 주요내용

KS B ISO 10218-1(산업용로봇의 안전에 관한 요구사항- 제1부: 로봇)은 기존의 산업용로봇

안전표준(ISO 10218)이 로봇(Part 1)과 로봇시스템(Part 2)으로 분리 제정되어 본 표준은 주로 로봇 자체에 대한 안전요구사항을 규정하고 있다.

KS B 6960(서비스로봇의 전기적 안전요구사항)은 서비스로봇은 전기 사고로부터 로봇과 인간을 보호하기 위해 감전, 온도상승, 내습성, 이상 운전 등에 대한 전기적 안전요구사항을 규정하고 있다.

4. 기대효과

로봇 업체에서 이번에 제정된 국가표준을 이용하여 안전하고 우수한 품질의 로봇을 개발, 생산하도록 유도함으로써 소비자 안전 향상에도 기여할 것으로 기대된다. 앞으로도 서비스로봇의 보급 확대를 위해 서비스로봇의 안전성과 품질 확보를 위한 표준 개발과 보급을 지속적으로 추진해 나갈 계획이다.

| 기술표준 2009.3