

Aspekte zur Vorbeugung von Fehlbedienungen und Unachtsamkeit	E	TD	NN
Zur Vorbeugung von Fehlbedienungen (bspw. nicht vorgesehene Eingreifen und Neuausrichten des Werkstücks durch den Werker) befinden sich alle Teile und Komponenten in dafür vorgesehenen Werkstückträgern. Der Aufbau ist strukturiert und entsprechend gestaltet, dass alle Teile sauber geführt werden und Werkstücke (bspw. durch Vibrationen etc.) nicht umfallen oder verschoben werden können.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
(optional) Sind vom Werker während des Arbeitsprozesses explizite Teilprozesse durchzuführen oder wichtige Aspekte zu beachten, welche bei einer Unachtsamkeit zu einer Gefährdung führen könnte, so können bspw. zu quittierende Pop-Up- Fenster an einem Monitor den Werker entsprechend informieren. Erst wenn der Werker das Fenster manuell quittiert hat, startet der Bewegungsablauf des Cobots.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
(optional) Es sind Leuchtbänder oder Leuchtsignale an der Applikation installiert, welche den aktuellen Status der Anlage wiedergeben und den Werker so bspw. über Bewegungsabläufe des Cobots informieren.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

E = Erledigt TD = To Do NN = nicht notwendig

Quelle: im Rahmen des Projekts durchgeführte Experteninterviews