

# ROBOTS COLLABORATIFS

## SOMMAIRE DU DOSSIER

- ▶ Ce qu'il faut retenir
- ▶ De quoi parle-t-on ?
- ▶ Identification des risques
- ▶ Mesures de prévention liées au fonctionnement collaboratif
- ▶ Publications et liens utiles

Accueil > Risques > Robots collaboratifs

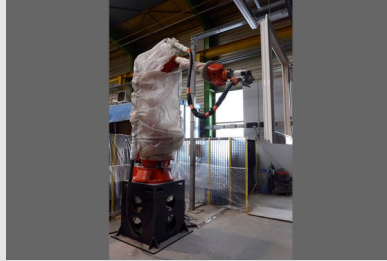
## Ce qu'il faut retenir

**De plus en plus plébiscités par l'industrie, les robots collaboratifs sont vus comme un moyen de gagner en performance. Leur utilisation n'est toutefois pas sans risque. Des solutions spécifiques de prévention doivent notamment être mises en œuvre du fait de la coactivité entre hommes et robots.**



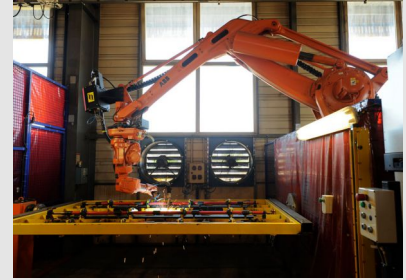
© Gael Kerbaol - INRS

Cellule robotique palettisation utilisé pour préparer les colis avant envoi dans l'industrie agroalimentaire



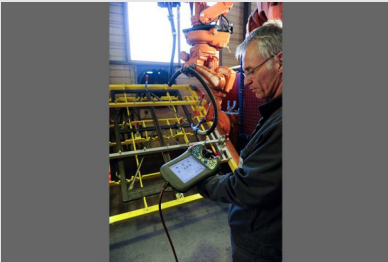
© Fabrice Dimier pour l'INRS

Un robot peint une fenêtre sur une chaîne automatisée.



© Claude Almodovar pour l'INRS

Cellule robotique de soudage avec extracteur de fumée



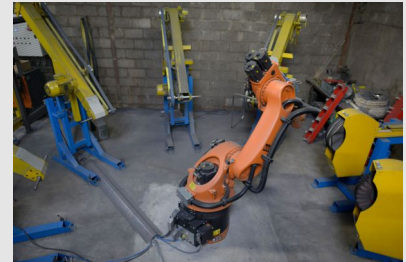
© Claude Almodovar pour l'INRS

Un réglure en train de réaliser une opération d'apprentissage avant mise en service de la cellule robotique



© Gael Kerbaol - INRS

Guidage manuel d'un robot collaboratif permettant d'apporter une assistance physique à l'opérateur.



© Guillaume J. Plisson pour l'INRS

Cellule robotique de polissage comportant plusieurs postes de travail.



© Gael Kerbaol - INRS

Cellule robotique de chargement de presse plieuse



© Patrick Delapierre pour l'INRS

Robot à limitation de puissance et de force intégré sur une ligne de production



© Fabrice Dimier pour l'INRS

Chargement manuel d'une cellule robotique



© Adel Sghaier - INRS

Cellule robotique collaborative mettant en œuvre l'arrêt nominal de sécurité contrôlé

Présentés comme une clé de compétitivité, les robots « collaboratifs » suscitent un grand intérêt de la part des entreprises de l'industrie manufacturière. Tous les secteurs d'activité sont concernés. Beaucoup y voient le moyen de combiner le savoir-faire et le pouvoir décisionnel de l'être humain avec la force, l'endurance et la précision du robot. Si le déploiement de ces technologies reste encore limité, leur essor semble inéluctable.

En filigrane de la robotique collaborative se pose la question de la coactivité homme-robot et des risques associés. Comme n'importe quelle machine, ces robots comportent des éléments en mouvement (bras, pinces, outil, pièce manipulée) susceptibles de blesser les opérateurs évoluant à proximité. A ces risques peuvent s'ajouter des contraintes physiques et psychiques.

La prévention de ces risques est aujourd'hui très encadrée par les normes NF EN **ISO 10218-1**<sup>1</sup> et-**2**<sup>2</sup>. Celles-ci indiquent les principes techniques à mettre en œuvre : l'arrêt nominal de sécurité contrôlé, le guidage manuel, le contrôle de la vitesse et de la distance de séparation et la limitation de la puissance et de la force du robot en cas de contact. Ces solutions techniques, combinables entre elles, sont à choisir en fonction de la situation.

<sup>1</sup> <https://www.boutique.afnor.org/norme/nf-en-iso-10218-1/robots-et-dispositifs-robotiques-exigences-de-securite-pour-les-robots-industriels-partie-1-robots/article/727316/fa138316>

<sup>2</sup> <https://www.boutique.afnor.org/norme/nf-en-iso-10218-2/robots-et-dispositifs-robotiques-exigences-de-securite-pour-les-robots-industriels-partie-2-systeme-robots-et-integration/article/779601/fa140283>

*Mis à jour le 21/03/2018*

# De quoi parle-t-on ?

**Un robot collaboratif est conçu pour interagir avec les opérateurs. Il est intégré dans une cellule robotique complétée par des équipements et des mesures de prévention adaptés au type de collaboration envisagée.**

Un robot collaboratif est un robot énergisé, autonome et intégré dans une cellule robotique pour travailler à proximité des opérateurs ou en relation directe avec eux. On parle alors de coactivité. Cette notion, traditionnellement réservée à l'activité simultanée sur un même site de plusieurs entreprises ou de plusieurs opérateurs, sous-entend ici la suppression totale ou partielle des barrières physiques entre l'homme et le robot, afin qu'ils puissent interagir. Cette interaction se décline de différentes façons :

- L'homme et le robot concourent à la réalisation de tâches distinctes dans un même environnement. Il s'agit alors d'un partage d'espace de travail.
- L'homme et le robot travaillent simultanément à la réalisation d'une tâche commune. On parle dans ce cas d'une collaboration directe.
- L'homme et le robot travaillent à tour de rôle à la réalisation d'une même tâche. La collaboration est alors indirecte.
- L'homme est assisté par le robot dans la réalisation d'une tâche. Dans ce cas, le robot procure une **assistance physique**<sup>3</sup> au geste en soulageant l'opérateur dans l'exécution de ses mouvements.

<sup>3</sup> <http://www.inrs.fr/risques/nouvelles-technologies-assistance-physique.html>

## Principales définitions associées à la robotique

### Robot

D'après la norme **NF EN ISO 10218-1**<sup>4</sup>, c'est un bras manipulateur programmable destiné à des applications multiples. Il évolue sur au moins trois axes et peut être fixe ou mobile. Si un robot est utilisé dans un environnement industriel, alors on parle de robot industriel. Un robot n'est pas considéré comme une machine à part entière mais comme une **quasi-machine**<sup>5</sup>, dès lors qu'il est vendu sans outils et sans application dédiée.

<sup>4</sup> <https://www.boutique.afnor.org/norme/nf-en-iso-10218-1/robots-et-dispositifs-robotiques-exigences-de-securite-pour-les-robots-industriels-partie-1-robots/article/727316/fa138316>

<sup>5</sup> <http://www.inrs.fr/demarche/conception-utilisation-equipements-travail.html>

### Système robot

D'après la norme **NF EN ISO 10218-1**<sup>6</sup>, c'est un robot complété par tous les équipements externes (outils, axes externes, machines, etc.) qui lui permettent d'accomplir sa tâche. Un système robot constitue donc une machine au sens de la directive 2006/42/CE.

<sup>6</sup> <https://www.boutique.afnor.org/norme/nf-en-iso-10218-1/robots-et-dispositifs-robotiques-exigences-de-securite-pour-les-robots-industriels-partie-1-robots/article/727316/fa138316>

### Cellule robotique

D'après la norme **NF EN ISO 10218-2**<sup>7</sup>, il s'agit d'un ou de plusieurs systèmes robots complétés par les mesures de prévention adéquates. La mise en œuvre de la cellule robotique nécessite la définition claire de l'espace maximal d'évolution du système robot, de l'espace partagé (appelé également espace de travail collaboratif) et de l'espace contrôlé (protection périmétrique).

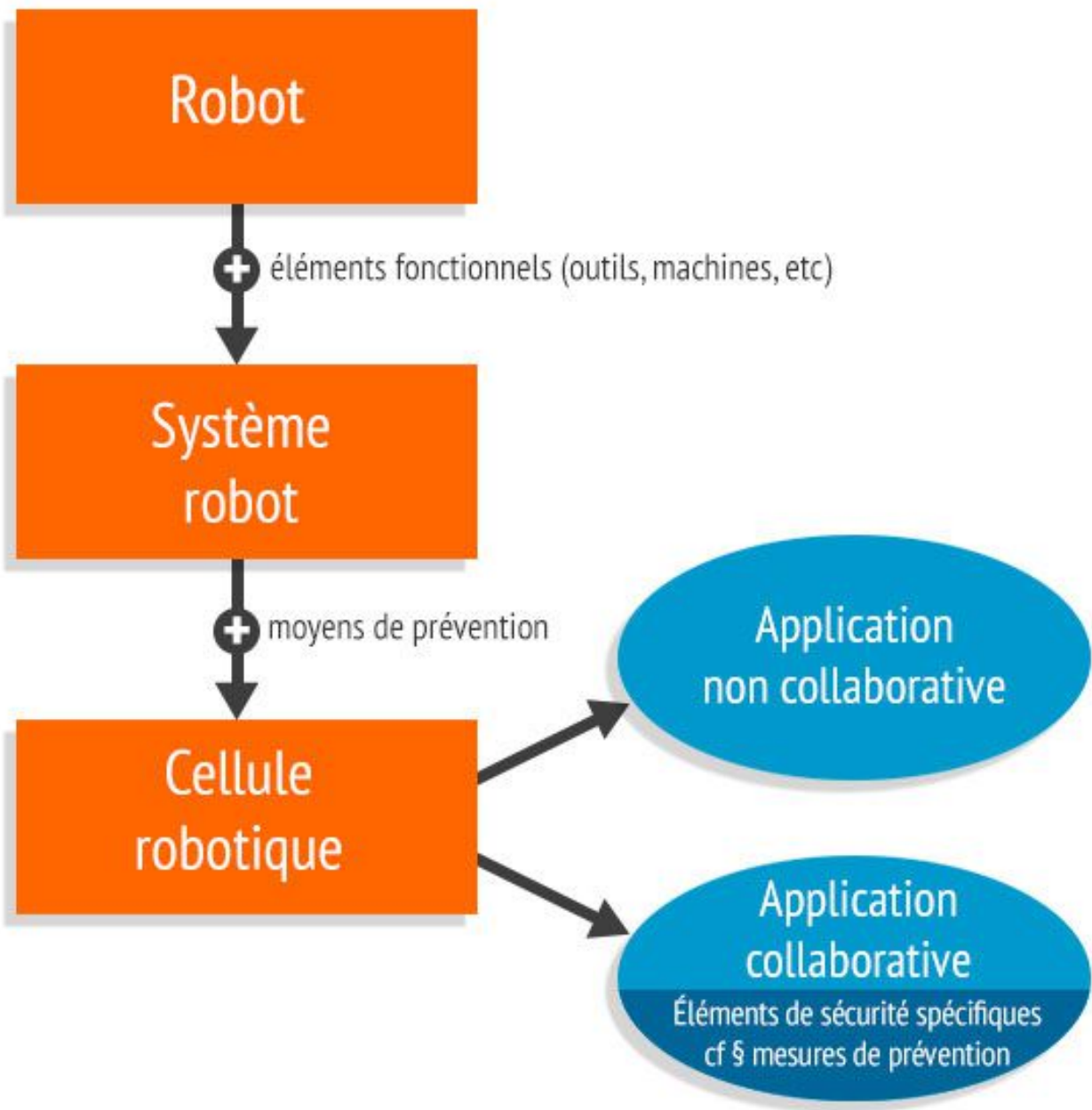
<sup>7</sup> <https://www.boutique.afnor.org/norme/nf-en-iso-10218-2/robots-et-dispositifs-robotiques-exigences-de-securite-pour-les-robots-industriels-partie-2-systeme-robots-et-integration/article/779601/fa140283>

### Robot d'assistance physique<sup>8</sup>

Robot utilisé pour apporter une assistance physique à l'opérateur. Lorsqu'il s'agit d'un bras robot industriel piloté à la main, il est alors considéré comme un **robot industriel collaboratif**<sup>9</sup> et doit donc répondre aux exigences de sécurité d'une machine.

<sup>9</sup> <http://www.inrs.fr/risques/robots-collaboratifs/mesures-prevention-fonctionnement-collaboratif.html>

<sup>8</sup> <http://www.inrs.fr/risques/nouvelles-technologies-assistance-physique.html>



# Identification des risques

**L'utilisation d'un robot collaboratif expose les salariés à des risques inhérents aux machines. Une attention particulière doit être portée aux risques supplémentaires liés à la coactivité : choc, écrasement, brûlure, stress notamment.**

Comme pour toute installation industrielle comportant des machines, la mise en place d'une cellule robotique nécessite une étape d'identification des risques. Ces derniers peuvent être liés aussi bien au robot (risques mécaniques liés aux mouvements du bras par exemple) qu'au système robot (parties travaillantes telles que l'outil ou la pièce en mouvement par exemple) et à la cellule robotique (équipements associés au système robot et à l'environnement par exemple).

Pour l'étape d'identification des risques, l'intégrateur pourra s'appuyer sur la norme NF EN ISO 12100. Dans le cadre la mise en œuvre d'une cellule robotique collaborative, compte tenu de la proximité immédiate de l'opérateur avec le robot, certains risques doivent bénéficier d'une attention particulière. Le tableau ci-dessous liste les principaux.



Robots collaboratifs : quels enjeux pour la prévention ?

RISQUES	ORIGINES	CONSÉQUENCES
<b>Mécaniques <sup>10</sup></b> <sup>10</sup> <a href="http://www.inrs.fr/risques/mecaniques.html">http://www.inrs.fr/risques/mecaniques.html</a>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Mouvement (bras, pinces, outil, pièce manipulée) dans l'espace d'évolution de l'opérateur.</li> <li>Chute ou éjection de pièces ou produits...</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Écrasement</li> <li>Cisaillement</li> <li>Coupure ou sectionnement</li> <li>Choc</li> <li>Perforation ou piqûre</li> <li>Friction, abrasion...</li> </ul>
Thermiques	<ul style="list-style-type: none"> <li>Contact avec des éléments chauds</li> <li>Température excessive liée au processus...</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Brûlure (chaude ou froide)</li> <li>Lésion (yeux, peau) produite par rayonnement</li> </ul>
<b>Vibrations <sup>11</sup></b> <sup>11</sup> <a href="http://www.inrs.fr/risques/vibrations.html">http://www.inrs.fr/risques/vibrations.html</a>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Contacts avec des éléments en vibration (guidage manuel par exemple)...</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Fatigue</li> <li>Dommages neurobiologiques</li> <li>Désordres vasculaires</li> <li>Choc</li> </ul>
Non-respect des principes ergonomiques	<ul style="list-style-type: none"> <li>Mouvements imprévisibles du robot dans l'espace de travail collaboratif</li> <li>Contraintes physiques, psychiques ou mentales du fait de contacts « homme-robot » répétitifs</li> <li>éclairage local insuffisant</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Troubles musculo-squelettiques (TMS)</li> <li>Fatigue</li> <li>Stress</li> <li>Surcharge mentale...</li> </ul>

Mis à jour le 21/03/2018

# Mesures de prévention liées au fonctionnement collaboratif

**Les mesures de prévention associées à la mise en œuvre d'un robot collaboratif sont encadrées par la norme NF EN ISO 10218-2. Celle-ci propose 4 principes de mise en sécurité, combinables entre eux en fonction des situations.**

La **norme NF EN ISO 10218-2**<sup>12</sup> de 2011 précise quatre fonctionnements collaboratifs et leur principe de mise en sécurité. Ces quatre principes de mise en sécurité peuvent être combinés entre eux et le choix se fait en fonction des résultats de l'analyse de risques.

<sup>12</sup> <https://www.boutique.afnor.org/norme/nf-en-iso-10218-2/robots-et-dispositifs-robotiques-exigences-de-securite-pour-les-robots-industriels-partie-2-systeme-robots-et-integration/article/779601/fa140283>

## L'arrêt nominal de sécurité contrôlé

Ce principe consiste à arrêter les mouvements du robot dès lors que l'opérateur pénètre dans l'espace de travail collaboratif. Cet arrêt est déclenché par des dispositifs de sécurité (barrières immatérielles, scrutateurs, etc.) qui détectent la présence de l'opérateur. Afin de respecter les règles d'implantation de ces **dispositifs de protection**<sup>13</sup>, il est essentiel de calculer les temps de réponse afin de déterminer la distance que pourra parcourir le robot avant l'arrêt sûr du mouvement. Dans ce cas, le robot ne reprend son activité que lorsque l'opérateur quitte cet espace. L'arrêt du robot peut être réalisé sous énergie, ce qui facilite la reprise automatique du mouvement du robot. La mise en œuvre de l'arrêt nominal de sécurité contrôlé est rendu possible grâce à des fonctions de sécurité qui permettent, par surveillance de la vitesse ou de la position, de garantir un arrêt maîtrisé du robot. La plupart des fabricants de robots proposent des cartes ou des modules pour la **mise en œuvre de ces fonctions de sécurité**<sup>14</sup>.

<sup>13</sup> <http://www.inrs.fr/media.html?refINRS=ED%206281>

<sup>14</sup> <http://www.irsst.qc.ca/publications-et-outils/publication/i/100938/n/robotique-collaborative-securite-experience-travailleurs-integrateurs>

## Le guidage manuel

Le fonctionnement permettant le guidage manuel du robot est autorisé sous réserve de disposer d'une poignée de validation et d'un arrêt d'urgence comme indiqué dans la **norme NF EN ISO 10218-1**<sup>15</sup>. Ce type d'interaction peut être utilisé aussi bien pour les **robots d'assistance physique sans contention**<sup>16</sup> que pour les tâches d'apprentissage de robots industriels. Dans ce dernier cas, l'opérateur doit pouvoir déplacer le robot manuellement afin de lui montrer les trajectoires qu'il devra suivre. Ce type de collaboration impose, comme pour l'apprentissage classique, que le robot évolue à une vitesse contrôlée.

<sup>15</sup> <https://www.boutique.afnor.org/norme/nf-en-iso-10218-1/robots-et-dispositifs-robotiques-exigences-de-securite-pour-les-robots-industriels-partie-1-robots/article/727316/fa138316>

<sup>16</sup> <http://www.inrs.fr/risques/nouvelles-technologies-assistance-physique.html>

## Le contrôle de la vitesse et de la distance de séparation

Ce principe de sécurité consiste à maintenir une distance de séparation entre l'opérateur et le système robot de manière dynamique. Cette distance ainsi que la vitesse doivent être contrôlées de manière sûre. Les valeurs limites de ces deux paramètres (vitesse et distance de séparation) sont déterminées lors de l'évaluation des risques.

Aucune solution technologique mettant en œuvre ce principe n'est aujourd'hui commercialisée. Ceci s'explique en partie par la difficulté de développer des dispositifs fiables pour la détection et le suivi en temps-réel de l'opérateur dans l'espace de travail collaboratif. Néanmoins, de nombreux travaux de recherche universitaires expérimentent des applications collaboratives faisant appel à cet élément de sécurité.

## La limitation de la puissance et de la force du robot par conception ou par commande

À la différence des autres éléments de sécurité, celui-ci permet, sous certaines conditions, le contact entre l'opérateur et le système robot dans l'espace de travail collaboratif. Il impose toutefois la mise en place de dispositifs limitant les effets des impacts lors d'une collision.

Du point de vue de la conception, les solutions suivantes peuvent y contribuer : réduire la masse du robot, recouvrir le robot des matériaux amortissants, augmenter les surfaces de contacts en privilégiant les surfaces arrondies. Du point de vue du système de commande, le robot doit être capable d'assurer la détection des collisions (capteur d'efforts, mesure de courant moteur, etc.) et d'arrêter son mouvement d'une manière sûre.

Cet élément de sécurité est utilisé dans des applications pour lesquelles l'analyse des besoins et l'analyse des risques ont démontré la pertinence de son utilisation comme mesure de prévention. Il ne permet toutefois pas de couvrir tous les risques mécaniques car une limitation de puissance et de force ne peut, par exemple, pas protéger des risques de coupure ou de perforation causés par un outil acéré et pointu. De plus, le recours à cet élément de sécurité ne doit pas être envisagé pour les situations de travail où le contact du système robot avec le visage ou d'autres parties sensibles du corps humain, dans l'espace de travail collaboratif, est prévisible.

Il est nécessaire de s'assurer que la mise en œuvre de cet élément de sécurité ne génère pas de contraintes physiques, psychiques ou mentales pour l'opérateur. Les contacts répétitifs, les gestes d'évitement ou de manipulation du système robot sont autant d'éléments à analyser à toutes les étapes du projet, y compris en cours d'utilisation par retour d'expérience et mise en place d'actions correctives dans le but d'une amélioration continue des conditions de travail.

Mis à jour le 21/03/2018

# Publications et liens utiles

Quelques ressources utiles sur la prévention des risques en lien avec la thématique des robots collaboratifs.

**BROCHURE** 12/2012 | ED 6122



## Sécurité des équipements de travail

Ce guide présente des exemples de moyens de protection connus à ce jour contre les risques mécaniques, dont on peut s'inspirer pour supprimer ou réduire les risques mécaniques engendrés par les machines. <sup>17</sup>

<sup>17</sup> <http://www.inrs.fr/media.html?refINRS=ED%206122>

**BROCHURE** 09/2017 | ED 6281



## Aide au choix d'un dispositif de protection sensible

Cette brochure propose une aide au choix des dispositifs de protection sensible (SPE) afin de réduire les risques mécaniques liés à l'utilisation d'une machine fixe. <sup>18</sup>

<sup>18</sup> <http://www.inrs.fr/media.html?refINRS=ED%206281>

**DOSSIER** 11/2014



## Conception et utilisation des équipements de travail

A chaque étape du cycle de vie d'une machine ou d'un équipement de travail, les concepteurs et les utilisateurs ont un rôle à jouer et des actions à entreprendre pour prévenir les risques professionnels. <sup>19</sup>

<sup>19</sup> <http://www.inrs.fr/demarche/conception-utilisation-equipements-travail.html>

**ARTICLE DE REVUE** 06/2013 | VP 1



## L'homme au travail et le robot : une relation à inventer

Les robots se diversifient et investissent de plus en plus de secteurs d'activité ; ils apportent avec eux de nouveaux risques pour la santé et la sécurité de l'opérateur, risques que les entreprises et les acteurs de prévention doivent prendre en compte. <sup>20</sup>

<sup>20</sup> <http://www.inrs.fr/media.html?refINRS=VP%201>

**PUBLICATION SCIENTIFIQUE** 10/2017

## Les robots et dispositifs d'assistance physique : Etat des lieux et enjeux pour la prévention

Dans un contexte de mutation des entreprises, on assiste depuis 2013 à une émergence de robots, exosquelettes et autres nouvelles technologies d'assistance physique (NTAP) notamment pour tenter de répondre aux problématiques de TMS et de charge physique de travail excessive. <sup>21</sup>

<sup>21</sup> <http://www.inrs.fr/inrs/recherche/etudes-publications-communications/doc/publication.html?refINRS=NOETUDE/P2017-120/NS354>

- ▶ Guide de prévention pour la mise en œuvre des applications collaboratives robotisées. DGT
- ▶ Rapport d'évaluation des fonctions de sécurité et retour d'expérience. IRSST
- ▶ Prévention dans le domaine de la robotique collaborative - Synthèse de travaux réalisés à l'international - EUROGIP
- ▶ Norme NF EN ISO 10218-1. AFNOR
- ▶ Norme NF EN ISO 10218-2. AFNOR

Mis à jour le 21/03/2018