



INDUSTRIAL CONSULTING PRO

MANUALE SICUREZZA COBOT

MANUALE E GUIDA TECNICA DI SETTORE

Documentazione e Linee Guida per Professionisti e Imprese

Autore: Industrial Consulting Pro S.r.l.s.

Sede Legale: Via Perni, 13 — 83050 Sorbo Serpico (AV)

Partita IVA: 03246480648 · Foro Competente: Avellino (AV)

Data di rilascio: 24 Luglio 2026

Documento Tecnico ad Uso Esclusivo dei Clienti Registrati

Capitolo 1: Principi di Sicurezza per la Robotica Collaborativa

1.1 Definizione di Robot Collaborativo

Un robot collaborativo (cobot) opera nello stesso spazio di lavoro dell'operatore umano senza la necessità di barriere fisiche perimetrali.

L'implementazione delle presenti linee guida operative costituisce un fattore abilitante per la riduzione del rischio e il miglioramento continuo delle performance. È fondamentale che le attività vengano validate da personale qualificato e registrate nei moduli di conformità previsti all'interno del sistema di gestione qualità aziendale.

Fase di Verifica	Responsabilità	Esito
Analisi requisiti normativi	Ingegneria	Approvato
Verifica sul campo	Tecnico ICP	Conforme
Rilascio certificazione	Ente Terzo	Completato

1.2 Standard di Riferimento ISO/TS 15066

La specifica tecnica ISO/TS 15066 definisce i requisiti di sicurezza e le soglie di forza e pressione ammissibili in caso di contatto transitorio o quasi-statico.

L'implementazione delle presenti linee guida operative costituisce un fattore abilitante per la riduzione del rischio e il miglioramento continuo delle performance. È fondamentale che le attività vengano validate da personale qualificato e registrate nei moduli di conformità previsti all'interno del sistema di gestione qualità aziendale.

Fase di Verifica	Responsabilità	Esito
Analisi requisiti normativi	Ingegneria	Approvato
Verifica sul campo	Tecnico ICP	Conforme
Rilascio certificazione	Ente Terzo	Completato

Capitolo 2: Metodologie di Valutazione del Rischio Cobot

2.1 Identificazione dei Punti di Contatto

È necessario analizzare tutte le possibili collisioni tra il robot e l'operatore, valutando le parti del corpo umano esposte al contatto.

L'implementazione delle presenti linee guida operative costituisce un fattore abilitante per la riduzione del rischio e il miglioramento continuo delle performance. È fondamentale che le attività vengano validate da personale qualificato e registrate nei moduli di conformità previsti all'interno del sistema di gestione qualità aziendale.

Fase di Verifica	Responsabilità	Esito
Analisi requisiti normativi	Ingegneria	Approvato
Verifica sul campo	Tecnico ICP	Conforme
Rilascio certificazione	Ente Terzo	Completato

2.2 Misure di Limitazione di Forza ed Energia

I sistemi di controllo del robot devono limitare la velocità, la forza e l'energia di impatto in base ai calcoli cinematici dello scenario collaborativo.

L'implementazione delle presenti linee guida operative costituisce un fattore abilitante per la riduzione del rischio e il miglioramento continuo delle performance. È fondamentale che le attività vengano validate da personale qualificato e registrate nei moduli di conformità previsti all'interno del sistema di gestione qualità aziendale.

Fase di Verifica	Responsabilità	Esito
Analisi requisiti normativi	Ingegneria	Approvato
Verifica sul campo	Tecnico ICP	Conforme
Rilascio certificazione	Ente Terzo	Completato