

DIN EN ISO 8373:1996-08 (D)

Industrieroboter - Wörterbuch (ISO 8373:1994); Deutsche Fassung EN ISO 8373:1996

Inhalt	Seite
Vorwort	2
Einleitung	2
1 Anwendungsbereich	2
2 Allgemeine Begriffe	2
2.1 Manipulator	2
2.2 Manipulator mit festgelegtem Ablauf	2
2.3 Physischer Eingriff	2
2.4 Frei programmierbar	2
2.5 Mehrzweck	2
2.6 Industrieroboter, Roboter	2
2.7 Steuerung	2
2.8 Playbackroboter	2
2.9 Off-line programmierbarer Roboter	2
2.10 Sequentieller Roboter	3
2.11 Bahngesteuerter Roboter	3
2.12 Adaptiver Roboter	3
2.13 Mobiler Roboter	3
2.14 Robotersystem	3
2.15 Robotik	3
2.16 Bedienperson	3
2.17 Programmierer	3
2.18 Installation	3
2.19 Inbetriebnahme	3
3 Mechanische Struktur	3
3.1 Antrieb	3
3.2 Arm, Hauptachsen	3
3.3 Nebenachsen	3
3.4 Gelenkstruktur	3
3.5 Konfiguration	3
3.6 Glied	3
3.7 Gelenke	3
3.7.1 Schubgelenk	3
3.7.2 Drehgelenk	3
3.7.3 Mehrgliedriges Gelenk	3
3.7.4 Rotoidgelenk	3
3.8 Basis	3
3.9 Basismontagefläche	3
3.10 Mechanische Schnittstelle	3
3.11 Endeffektor	3
3.12 Endeffektor-Anschlußvorrichtung	4
3.13 Automatischer Endeffektorwechsler	4
3.14 Greifer	4
3.15 Typen mechanischer Strukturen	4
3.15.1 Kartesischer Roboter	4
3.15.2 Zylindrischer Roboter	4
3.15.3 Polarroboter	4
3.15.4 Pendularroboter	4
3.15.5 Gelenkroboter	4
3.15.6 SCARA Roboter	4

3.15.7	Spinroboter.....	4
3.15.8	Paralleler Roboter.....	4
4	Geometrie und Kinematik	4
4.1	Vorwärtsgerichtete Kinematik.....	4
4.2	Inverse Kinematik	4
4.3	Achse	4
4.4	Freiheitsgrad	4
4.5	Pose	4
4.5.1	Sollpose, Programmierte Pose	4
4.5.2	Istpose	4
4.5.3	Referenzpose	4
4.5.4	Bahn	4
4.6	Bewegungsbahn	4
4.7	Koordinatensysteme	4
4.7.1	Weltkoordinatensystem	4
4.7.2	Basiskoordinatensystem	4
4.7.3	Koordinatensystem der mechanischen Schnittstelle	4
4.7.4	Gelenkkordinatensystem	4
4.8	Raumdefinitionen.....	4
4.8.1	Maximaler Raum	4
4.8.2	Eingeschränkter Raum.....	5
4.8.3	Betriebsraum.....	5
4.8.4	Arbeitsraum.....	5
4.9	Werkzeugarbeitspunkt, TCP	5
4.10	Nebenachsen-Bezugspunkt.....	5
4.11	Koordinatentransformation	5
5	Programmierung und Steuerung	5
5.1	Programme	5
5.1.1	Anwenderprogramm.....	5
5.1.2	Steuerungsprogramm	5
5.2	Programmierung.....	5
5.2.1	Anwenderprogrammierung, Programmierung	5
5.2.2	Programmierung mit manueller Dateneingabe.....	5
5.2.3	Handeingabeprogrammierung	5
5.2.4	Off-line-Programmierung	5
5.2.5	Zielgerichtete Programmierung	5
5.3	Steuerung	5
5.3.1	Pose-zu-Pose Steuerung	5
5.3.2	Bahnsteuerung.....	5
5.3.3	Sensor-Steuerung.....	5
5.3.4	Adaptive Steuerung	5
5.3.5	Selbstlernende Steuerung	5
5.3.6	Bewegungsplanung.....	5
5.3.7	Nachgiebigkeit	5
5.3.8	Betriebsart	5
5.4	Servosteuerung.....	6
5.5	Normaler Betriebszustand, Automatischer Betrieb	6
5.6	Haltepunkt	6
5.7	Überschleifpunkt.....	6
5.9	Steuerhebel	6
6	Leistungskenngrößen	6
6.1	Normale Betriebsbedingungen	6
6.2	Belastungen	6
6.2.1	Last.....	6
6.2.2	Nennlast.....	6
6.2.3	Maximallast.....	6
6.2.4	Zusätzliche Last, Zusätzliche Masse	6
6.2.5	Maximale Kraft	6

6.3	Geschwindigkeit	6
6.3.1	Einzelgelenkgeschwindigkeit, Einzelachsgeschwindigkeit	6
6.3.2	Bahn-Geschwindigkeit	6
6.4	Beschleunigung	6
6.4.1	Einzelgelenkbeschleunigung, Einzelachsbeschleunigung	6
6.4.2	Bahn-Beschleunigung	6
6.5	Pose-Genauigkeit, Pose-Genauigkeit in einer Richtung	6
6.6	Pose-Wiederholgenauigkeit, Pose-Wiederholgenauigkeit in einer Richtung	6
6.7	Streuung der Mehrfachrichtungspose-Genauigkeit	6
6.8	Abstandsgenauigkeit	6
6.9	Abstandswiederholgenauigkeit	7
6.10	Pose-Stabilisierungszeit	7
6.11	Pose-Überschwingen	7
6.12	Drift der Posegenauigkeit	7
6.13	Drift der Pose-Wiederholgenauigkeit	7
6.14	Bahn-Genauigkeit	7
6.15	Bahn-Wiederholgenauigkeit	7
6.16	Bahn-Geschwindigkeitsgenauigkeit	7
6.17	Bahn-Geschwindigkeits-Wiederholgenauigkeit	7
6.18	Bahn-Geschwindigkeitsschwankung	7
6.19	Mindestpositionierzeit	7
6.20	Statische Nachgiebigkeit	7
6.21	Auflösung	7
6.22	Zyklus	7
6.23	Zykluszeit	7
6.24	Standardzyklus	7
Anhang A (informativ) Beispiele für Arten mechanischer Strukturen		7
Alphabetischer Index		9