

DIN EN ISO 9283:1999-05 (D)

Industrieroboter - Leistungskenngrößen und zugehörige Prüfmethode (ISO 9283:1998); Deutsche Fassung EN ISO 9283:1998

Inhalt	Seite
Vorwort	2
Einleitung	3
1 Anwendungsbereich	3
2 Verweisungen auf andere Normen	3
3 Begriffe	3
4 Einheiten	4
5 Abkürzungen und Symbole	4
5.1 Grundsätzliche Abkürzungen	4
5.2 Größen	4
5.3 Indizes	4
5.4 Weitere Symbole	4
6 Leistungskenngrößen und Prüfverfahren	4
6.1 Roboteraufstellung	4
6.2 Bedingungen vor der Prüfung	4
6.3 Betriebs- und Umgebungsbedingungen	4
6.4 Grundsätze zur Wegmessung	5
6.5 Meßausrüstung	5
6.6 Belastung der mechanischen Schnittstelle	7
6.7 Prüfgeschwindigkeiten	7
6.8 Festlegungen für zu prüfende Posen und zu fahrende Bahnen	7
6.9 Anzahl der Zyklen	10
6.10 Prüfverfahren	10
6.11 Zu prüfende Kenngrößen - Anwendungen	11
7 Posekenngrößen	11
7.1 Allgemeine Beschreibung	11
7.2 Pose-Genauigkeit und Pose-Wiederholgenauigkeit	11
7.3 Abstandsgenauigkeit und –Wiederholgenauigkeit	16
7.4 Positions-Stabilisierungszeit	18
7.5 Positions-Überschwingen	18
7.6 Drift von Posekenngrößen	20
7.7 Austauschbarkeit (E)	21
8 Bahnkenngrößen	22
8.1 Allgemeines	22
8.2 Bahn-Genauigkeit (AT)	22
8.3 Bahn-Wiederholgenauigkeit (RT)	23
8.4 Bahn-Genauigkeit bei Umorientierung	23
8.5 Abweichungen beim Fahren einer Ecke	24
8.6 Bahngeschwindigkeitskenngrößen	26
9 Mindestpositionierzeit	27
10 Statische Nachgiebigkeit	28
11 Anwendung spezifischer Leistungskenngrößen	28
11.1 Abweichungen beim Pendeln	28
12 Prüfbericht	29
Anhang A (normativ) Parameter für Vergleichsprüfungen	29
Anhang B (informativ) Anleitung zur Auswahl von Leistungskenngrößen für Anwendungen	33
Anhang C (informativ) Beispiel für einen Prüfbericht	35
Anhang ZA (normativ) Normative Verweisungen auf internationale Publikationen mit ihren entsprechenden europäischen Publikationen	39