DIN EN ISO 9283:1999-05 (D)

Industrieroboter - Leistungskenngrößen und zugehörige Prüfmethoden (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