

DIN EN ISO 18183-1:2024-09 (D)

Geometrische Produktspezifikation (GPS) - Partition - Teil 1: Begriffe und grundlegende Konzepte (ISO 18183-1:2024); Deutsche Fassung EN ISO 18183-1:2024

Inhalt	Seite
Europäisches Vorwort.....	7
Vorwort.....	8
Einleitung.....	9
1 Anwendungsbereich.....	11
2 Normative Verweisungen.....	11
3 Begriffe.....	11
4 Partitionskonzepte.....	20
4.1 Allgemeines.....	20
4.2 Bestimmung der Partition.....	21
4.3 Typen von Geometrieelementen der Partition.....	22
4.3.1 Allgemeines.....	22
4.3.2 Diskontinuität eines Geometrieelements.....	22
4.3.3 Übergang zwischen Geometrieelementen.....	22
4.4 Verwendung von Mengen von Elementen mit Unsicherheitsbereichs-Eigenschaft der Geometrieelementzugehörigkeit in der Partition.....	22
4.5 Notation.....	23
5 Allgemeine Informationen.....	23
Anhang A (informativ) Konzeptdiagramm.....	24
A.1 Grundlegende bei der Partition angewendete Konzepte.....	24
A.2 Partitionskonzepte für Spezifikation und Verifikation.....	25
Anhang B (informativ) Zusammenhang mit dem ISO GPS-Matrix-Modell.....	26
B.1 Allgemeines.....	26
B.2 Informationen über dieses Dokument und seine Verwendung.....	26
B.3 Position im ISO GPS-Matrix-Modell.....	26
B.4 Zugehörige Internationale Normen.....	27
Literaturhinweise.....	28
Bilder	
Bild 1 — Krümmung einer ebenen Linie.....	17
Bild 2 — Krümmung einer nicht-ebenen Linie.....	17
Bild 3 — Normale Krümmung einer Fläche.....	18
Bild 4 — Hauptkrümmungen einer Fläche.....	18
Bild 5 — Vollständige Partition eines nicht-idealen Oberflächenmodells (Hautmodells).....	21
Bild 6 — Ein Nennmodell, eine totale Partition und die entsprechenden Modelle von Elementen mit Unsicherheitsbereichs-Eigenschaft der Geometrieelementzugehörigkeit.....	23

Bild A.1 — Konzeptdiagramm für die grundlegenden Konzepte für die Partition.....	24
Bild A.2 — Konzeptdiagramm für die Partitionskonzepte für Spezifikation und Verifikation.....	25
Tabellen	
Tabelle 1 — <i>K-H</i>-Klassifizierung von Punkten auf einer Fläche	19
Tabelle 2 — <i>s-c</i>-Klassifizierung von Punkten auf einer FlächeP	20
Tabelle B.1 — Matrix-Modell der ISO GPS-Normen	26