

DIN 25409 Beiblatt 1:2015-12 (D)

Fernbedienungsgeräte zum Arbeiten hinter Schutzwänden; Beiblatt 1: Hinweise für die Verwendung

Inhalt	Seite
Vorwort	3
1 Verweisungen	4
2 Allgemeines	4
2.1 Grundsätzliche Eigenschaften	4
2.2 Bewegungen zum Positionieren	7
2.3 Bewegungen zum Orientieren	7
2.4 Bewegung von Greifzangen	7
2.5 Abwandlungen gegenüber kinematischen Systemen nach 2.1	7
2.6 Erfüllung der grundsätzlichen Eigenschaften	8
3 Bauarten von Fernbedienungsgeräten	12
4 Ferngreifer (Erläuterungen zu DIN 25409-1 und DIN 25409-6)	13
4.1 Verwendung	13
4.2 Zubehör	14
5 Parallelmanipulatoren mit 3 Gelenken (Erläuterungen zu DIN 25409-2 und DIN 25409-5)	14
5.1 Verwendung	14
5.2 Zubehör	14
6 Parallelmanipulatoren in Teleskopbauart (Erläuterungen zu DIN 25409-3 und DIN 25409-4)	19
6.1 Verwendung	19
6.2 Zubehör	20
7 Kraftmanipulatoren (Erläuterungen zu DIN 25409-7 und DIN 25409-8)	21
7.1 Bauarten	21
7.2 Verwendung	21
7.3 Zubehör	22
7.4 Geräte für Sonderaufgaben	22
8 Parallelmanipulatoren mit elektrischer Kraftübertragung	22
9 Nichtradioaktive Simulationszellen	23
9.1 Allgemeines	23
9.2 Schulung der Bedienungspersonen	23
9.3 Systemfähigkeit des Manipulators	24
9.4 Fehlerminimierung und Störungsbeseitigung	24
9.5 Zuverlässigkeitsbewertung und Planung der Instandhaltung	24
10 Rechnergestützte Simulation	24
Literaturhinweise	25