

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 |