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