

# DIN 25409 Beiblatt 1:2015-12 (D)

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

---

<b>Inhalt</b>	<b>Seite</b>
Vorwort .....	3
<b>1 Verweisungen</b> .....	<b>4</b>
<b>2 Allgemeines</b> .....	<b>4</b>
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
<b>3 Bauarten von Fernbedienungsgeräten</b> .....	<b>12</b>
<b>4 Ferngreifer (Erläuterungen zu DIN 25409-1 und DIN 25409-6)</b> .....	<b>13</b>
4.1 Verwendung .....	13
4.2 Zubehör .....	14
<b>5 Parallelmanipulatoren mit 3 Gelenken (Erläuterungen zu DIN 25409-2 und DIN 25409-5)</b> .....	<b>14</b>
5.1 Verwendung .....	14
5.2 Zubehör .....	14
<b>6 Parallelmanipulatoren in Teleskopbauart (Erläuterungen zu DIN 25409-3 und DIN 25409-4)</b> .....	<b>19</b>
6.1 Verwendung .....	19
6.2 Zubehör .....	20
<b>7 Kraftmanipulatoren (Erläuterungen zu DIN 25409-7 und DIN 25409-8)</b> .....	<b>21</b>
7.1 Bauarten .....	21
7.2 Verwendung .....	21
7.3 Zubehör .....	22
7.4 Geräte für Sonderaufgaben .....	22
<b>8 Parallelmanipulatoren mit elektrischer Kraftübertragung</b> .....	<b>22</b>
<b>9 Nichtradioaktive Simulationszellen</b> .....	<b>23</b>
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
<b>10 Rechnergestützte Simulation</b> .....	<b>24</b>
Literaturhinweise .....	25