

Inhalt

	Seite
Europäisches Vorwort	2
Einleitung	5
1 Anwendungsbereich	6
2 Normative Verweisungen	6
3 Begriffe	6
4 Allgemeine Prüfbedingungen	7
4.1 Bedingungen vor der Prüfung	7
4.2 Betriebs- und Umgebungsbedingungen	7
4.2.1 Allgemeines	7
4.2.2 Betriebsbedingungen	7
4.2.3 Klimatische Bedingungen	7
4.2.4 Beleuchtungsbedingungen	7
4.3 Prüfausrüstung und -materialien	8
4.4 Anzahl der Prüflinge	8
4.5 Vorbereitung der Batterie	8
4.6 Betrieb des mobilen Haushaltsroboters	8
4.7 Zulässige Maßabweichungen	8
5 Einheiten	9
6 Messungen der Pose	9
6.1 Allgemeines	9
6.2 Prüfaufbau	10
6.2.1 Allgemeines	10
6.2.2 Prüfmodus	10
6.3 Prüfverfahren	10
7 Fähigkeit der Homing-Funktion	11
7.1 Allgemeines	11
7.2 Prüfaufbau	11
7.3 Prüfverfahren	12
8 Betriebszeit je Ladung	13
8.1 Allgemeines	13
8.2 Prüfaufbau	13
8.3 Prüfverfahren	14
9 Verhalten bei einer Stufe	14
9.1 Allgemeines	14
9.2 Prüfaufbau	15
9.3 Prüfverfahren (autonome Betriebsarten)	15
9.4 Prüfverfahren (manuelle Betriebsarten)	16
10 Hindernissen Ausweichen	16

	Seite
10.1 Allgemeines	16
10.2 Prüfuntergrund.....	16
10.3 Prüfverfahren.....	17
11 Verhalten beim Überfahren eines Kabels.....	18
11.1 Allgemeines	18
11.2 Prüfaufbau	18
11.2.1 Allgemeines	18
11.2.2 Festlegen der Kreismarkierungen	19
11.2.3 Kabel	19
11.3 Prüfverfahren.....	20
Anhang A (normativ).....	22
A.1 Allgemeines	22
A.2 Spezifikation der Tür.....	24
Literaturhinweise.....	26
Anhang ZA (normativ) Normative Verweisungen auf internationale Publikationen mit ihren entsprechenden europäischen Publikationen	27
Bilder	
Bild 1 – Anordnung für die Messungen der Pose	11
Bild 2 – Prüfaufbau für die Fähigkeit der Homing-Funktion.....	12
Bild 3 – Anordnung für die Prüfung der Betriebszeit je Ladung	13
Bild 4 – Anordnung für die Prüfung des Verhaltens bei einer Stufe	15
Bild 5 – Startposition für die Prüfung des Verhaltens bei einer Stufe.....	16
Bild 6 – Anordnung zum Ausweichen an Hindernissen.....	17
Bild 7 – Startposition für die Prüfung zum Ausweichen an Hindernissen.....	17
Bild 8 – Anordnung zur Kabelbefestigung	19
Bild 9 – Schematische Darstellung der Kreise auf dem Fußboden.....	19
Bild 10 – Schematische Darstellung der Kreise auf dem Fußboden mit Roboter	20
Bild 11 – Anordnung zur Prüfung des Verhaltens beim Überfahren eines Kabels – Draufsicht	20
Bild 12 – Anordnung zur Prüfung des Verhaltens beim Überfahren eines Kabels – Seitenansicht.....	21
Bild A.1 – Einzelheiten der um den Tisch angeordneten Hindernisse	22
Bild A.2 – Darstellung der Montage des Metall-Übergangsausgleichs	24
Bild A.3 – Darstellung der Montage des Holz-Übergangsausgleichs.....	24
Bild A.4 – Detailansicht des schwarz-weiß gefliesten Bereiches mit den Übergangsausgleichen	24
Bild A.5 – Darstellung der 4-Kassetten-Tür	25
Tabellen	
Tabelle 1 – Zulässige Maßabweichungen (aus ISO 2768-1)	9
Tabelle 2 – Zulässige Maßabweichungen der Außenradien und Fasenhöhen (aus ISO 2768-1)	9
Tabelle A.1 – Maße der Möbel und Hindernisse	22