



中华人民共和国国家标准

GB/T 38890—2020

三自由度并联机器人通用技术条件

General specifications for 3-degree of freedom parallel robots

2020-07-21 发布

2021-02-01 实施

国家市场监督管理总局
国家标准化管理委员会 发布

目 次

前言	Ⅲ
1 范围	1
2 规范性引用文件	1
3 术语和定义	2
4 分类	2
5 技术要求	3
6 试验方法	5
7 检验规则	11
8 标志、包装、运输和贮存	13

前 言

本标准按照 GB/T 1.1—2009 给出的规则起草。

请注意本文件的某些内容可能涉及专利。本文件的发布机构不承担识别这些专利的责任。

本标准由中国机械工业联合会提出。

本标准由全国自动化系统与集成标准化技术委员会(SAC/TC 159)归口。

本标准起草单位:中国科学院沈阳自动化研究所、沈阳新松机器人自动化股份有限公司、广州启帆工业机器人有限公司、北京机械工业自动化研究所有限公司、重庆德新机器人检测中心有限公司、华南智能机器人创新研究院、深圳众为兴技术股份有限公司、安徽海思达机器人有限公司、广州数控设备有限公司、芜湖赛宝机器人产业技术研究院有限公司、燕山大学。

本标准主要起草人:李志海、吴镇炜、王恒之、刘世昌、胡金涛、杨林、尹作重、山天涯、吴曾萍、刘奕华、于洪鹏、曾逸、张良安、王汉翼、涂志健、许允斗、王虹、秦修功。

三自由度并联机器人通用技术条件

1 范围

本标准规定了三自由度并联机器人的术语和定义、分类、技术要求、试验方法、检验规则及标志、包装、运输和贮存。

本标准适用于工业领域应用的三自由度并联机器人,包括以三自由度为主体,具有附加轴的并联机器人。

2 规范性引用文件

下列文件对于本文件的应用是必不可少的。凡是注日期的引用文件,仅注日期的版本适用于本文件。凡是不注日期的引用文件,其最新版本(包括所有的修改单)适用于本文件。

GB/T 191 包装储运图示标志

GB/T 3766—2015 液压传动 系统及其元件的通用规则和安全要求

GB/T 4208 外壳防护等级(IP 代码)

GB/T 4768 防霉包装

GB/T 4857.23—2012 包装 运输包装件基本试验 第 23 部分:随机振动试验方法

GB/T 4879 防锈包装

GB/T 5048 防潮包装

GB/T 5080.1—2012 可靠性试验 第 1 部分:试验条件和统计检验原理

GB/T 5226.1—2019 机械电气安全 机械电气设备 第 1 部分:通用技术条件

GB/T 7932—2017 气动 对系统及其元件的一般规则和安全要求

GB 11291.1 工业环境用机器人 安全要求 第 1 部分:机器人

GB 11291.2 机器人与机器人装备 工业机器人的安全要求 第 2 部分:机器人系统与集成

GB/T 12642—2013 工业机器人 性能规范及其试验方法

GB/T 12643—2013 机器人与机器人装备 词汇

GB/T 12644—2001 工业机器人 特性表示

GB/T 17799.1 电磁兼容 通用标准 居住、商业和轻工业环境中的抗扰度

GB/T 17799.2 电磁兼容 通用标准 工业环境中的抗扰度试验

GB 17799.3 电磁兼容 通用标准 居住、商业和轻工业环境中的发射

GB 17799.4 电磁兼容 通用标准 工业环境中的发射

GB/T 24342—2009 工业机械电气设备 保护接地电路连续性试验规范

GB/T 37242—2018 机器人噪声试验方法

JB/T 8896—1999 工业机器人 验收规则

JB/T 10825—2008 工业机器人 产品验收实施规范