



中华人民共和国国家标准

GB/T 37392—2019

冲压机器人通用技术条件

General specifications of stamping robots

2019-05-10 发布

2019-12-01 实施

国家市场监督管理总局
中国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	1
4 分类	1
5 技术要求	2
5.1 一般要求	2
5.2 外观和结构	2
5.3 功能	2
5.4 性能指标	2
5.5 安全	3
5.6 持续运行	3
5.7 噪声	3
5.8 电源适应性	3
5.9 电磁兼容性	3
5.10 可靠性	3
5.11 耐振性	3
5.12 环境适应性	3
6 试验方法	4
6.1 试验条件	4
6.2 外观和结构检查	4
6.3 功能检查	4
6.4 性能测试	4
6.5 安全试验	5
6.6 连续运行试验	5
6.7 噪声试验	5
6.8 电源适应能力	6
6.9 电磁兼容试验	6
6.10 可靠性试验	6
6.11 耐振性试验	6
6.12 环境适应性试验	6
7 检验规则	6
8 标志、包装、运输和贮存	7
8.1 标志	7
8.2 包装	7
8.3 运输	8
8.4 贮存	8

前 言

本标准按照 GB/T 1.1—2009 给出的规则起草。

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:北京机械工业自动化研究所有限公司、广州数控设备有限公司、诺伯特智能装备(山东)有限公司、佛山华数机器人有限公司、莱恩精机(深圳)有限公司、中国科学院沈阳自动化研究所、江苏汇博机器人技术有限公司、航空工业成都飞机工业(集团)有限公司、中国航空综合技术研究所、广东智能制造研究所、重庆鲁班机器人技术研究院有限公司、华南智能制造创新研究院、武汉华志机器人产业技术研究院有限公司、武汉泰安晶液态金属科技有限公司、森赫电梯股份有限公司、中国空间技术研究院。

本标准主要起草人:尹作重、孙立宁、王汉翼、闫新华、杨林、杨益民、苏渊博、崔立业、黎晓东、赵超、任建勋、秦修功、陈彬、王凯、郭栋、李志海、王西昌、曾德标、王松、周雪峰、滕胜、杨双峰、王琪冰、刘亦华、王振华、陈国栋、姜浩。

冲压机器人通用技术条件

1 范围

本标准规定了冲压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。

本标准适用于自动化冲压加工工艺中的工业机器人。

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—2008 包装储运图示标志

GB/T 4768—2008 防霉包装

GB/T 4879—2016 防锈包装

GB/T 5048—2017 防潮包装

GB 5226.1—2008 机械电气安全 机械电气设备 第1部分:通用技术条件

GB 11291.1—2011 工业环境用机器人 安全要求 第1部分:机器人

GB 11291.2—2013 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 14468.1—2006 工业机器人 机械接口 第1部分:板类

GB/T 14468.2—2006 工业机器人 机械接口 第2部分:轴类

GB/T 17799.1—2017 电磁兼容 通用标准 居住、商业和轻工业环境中的抗扰度

GB/Z 19397—2003 工业机器人 电磁兼容性试验方法和性能评估准则 指南

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

3 术语和定义

GB/T 12643—2013 界定的以及下列术语和定义适用于本文件。

3.1

冲压机器人 stamping robots

在自动化冲压加工工艺中,完成工件上下料,冲压设备间工件转运任务的工业机器人。

4 分类

按机械结构分为:

a) 直角坐标型冲压机器人;