



中华人民共和国国家标准

GB/T 26153.3—2015

离线编程式机器人柔性加工系统 第3部分：喷涂系统

Flexible manufacturing system of off-line programming robots—
Part 3: Spraying system

2015-12-10 发布

2017-01-01 实施

中华人民共和国国家质量监督检验检疫总局
中国国家标准化管理委员会 发布

目 次

前言	I
1 范围	1
2 规范性引用文件	1
3 术语和定义	1
4 系统型号表述	2
5 系统体系及特性	2
6 系统应用	4
7 试验方法	5
8 检验规则	6
9 产品说明书	7
10 标志、包装、运输、贮存	7

前 言

GB/T 26153《离线程式机器人柔性加工系统》分为以下 3 个部分：

- 第 1 部分：通用要求；
- 第 2 部分：砂带磨削加工系统；
- 第 3 部分：喷涂系统。

本部分为 GB/T 26153 的第 3 部分。

本部分按照 GB/T 1.1—2009 给出的规则起草。

本部分由中国机械工业联合会提出。

本部分由全国自动化系统与集成标准化技术委员会(SAC/TC 159)归口。

本部分起草单位：廊坊智通机器人系统有限公司、北京机械工业自动化研究所、沈阳新松机器人自动化股份有限公司、华南理工大学。

本部分主要起草人：孙云权、齐立哲、杨书评、刘颖、黎晓东、王思斯、徐方、张铁。

离线程式机器人柔性加工系统

第3部分:喷涂系统

1 范围

GB/T 26153 的本部分规定了喷涂用离线程式机器人柔性加工的系统型号表述、系统体系及特性、系统应用、试验方法、检验规则、产品说明书、标志、包装、运输、贮存。

本部分适用于喷涂用离线程式机器人柔性加工系统(以下简称系统)。

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(ISO 780:1997,MOD)

GB/T 3768—1996 声学 声压法测定噪声源声功率级 反射面上方采用包络测量表面的简易法(eqv ISO 3746:1995)

GB/T 3785.1—2010 电声学 声级计 第1部分:规范(IEC 61672-1:2002,IDT)

GB/T 4768—2008 防霉包装

GB/T 4879—1999 防锈包装

GB/T 5048—1999 防潮包装

GB/T 9969—2008 工业产品使用说明书 总则

GB/T 12642—2013 工业机器人 性能规范及其试验方法(ISO 9283:1998,IDT)

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(ISO/TR 11062:1994,IDT)

GB/T 26153.1—2010 离线程式机器人柔性加工系统 第1部分 通用要求

JB/T 8896—1999 工业机器人 验收规则

3 术语和定义

下列术语和定义适用于本文件。

3.1

离线程式机器人柔性加工系统 flexible manufacturing system of off-line programming robots

由工业机器人、物料传送装置、加工工具、卡具、控制系统、交互式智能软件(以下简称软件)组成的,可离线编程的、完整的机器人加工单元。

3.2

喷涂 spray

利用喷枪等喷射工具把涂料雾化后,喷射在被涂工件上,以使工件美观及改善表面性能的涂装方法。

3.3

机器人喷涂系统 robotic spraying system

用工业机器人代替人或其他自动喷涂装置自动实现喷涂作业的系统,它是把工业机器人技术与喷