



# 中华人民共和国国家标准

GB/T 26154—2010

---

## 装配机器人 通用技术条件

General specifications of assembly robots

2011-01-14 发布

2011-06-01 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 产品分类 .....	1
4 性能 .....	2
5 技术要求 .....	2
6 试验方法 .....	4
7 检验规则 .....	5
8 检验项目 .....	5
9 标志、包装、运输和贮存 .....	6

## 前 言

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。

本标准主要起草人:杨书评、王思斯。

## 装配机器人 通用技术条件

### 1 范围

本标准规定了装配机器人的技术要求、试验方法和检验规则等。  
本标准适用于一般装配机器人。

### 2 规范性引用文件

下列文件中的条款通过对本标准的引用而成为本标准的条款。凡是注日期的引用文件,其随后所有的修改单(不包括勘误的内容)或修订版均不适用于本标准,然而,鼓励根据本部分达成协议的各方研究是否使用这些文件的最新版本。凡是不注日期的引用文件,其最新版本适用于本标准。

GB/T 191—2008 包装储运图示标志(ISO 780:1997,MOD)

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 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(IEC 60204-1:2005, IDT)

GB/T 12642—2001 工业机器人 性能规范及其试验方法(eqv ISO 9283:1998)

GB/T 12644—2001 工业机器人 特性表示(eqv ISO 9946:1999)

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)

ISO 10218-1:2006 工业环境用机器人 安全要求 第1部分:机器人

JB/T 8896—1999 工业机器人 验收规则

### 3 产品分类

#### 3.1 按坐标型式分为:

- a) 直角坐标型装配机器人;
- b) 圆柱坐标型装配机器人;
- c) 球坐标型装配机器人;
- d) 关节型装配机器人。

#### 3.2 按负载能力分为:

- a) 轻型装配机器人,负载能力 $\leq 1$  kg;
- b) 小型装配机器人,负载能力 $> 1$  kg~10 kg;
- c) 中型装配机器人,负载能力 $> 10$  kg~30 kg;
- d) 大型装配机器人,负载能力 $> 30$  kg。

#### 3.3 按重复定位精度分为:

- a) 精密装配机器人 $\leq 0.1$  mm;
- b) 普通装配机器人 $> 0.1$  mm。

#### 3.4 按作业环境分为:

- a) 一般环境装配机器人;
- b) 特殊环境装配机器人。