Внес. изм. № 1 (ИУС 10-84)

25230-82

ГОСУДАРСТВЕННЫЙ СТАНДАРТ
СОЮЗА ССР

МАНИПУЛЯТОРЫ ДЛЯ ДИСТАНЦИОННОЙ РАБОТЫ С РАДИОАКТИВНЫМИ ВЕЩЕСТВАМИ

РЯДЫ ГРУЗОПОДЪЕМНОСТИ

ГОСТ 25230—82
(СТ СЭВ 2459—80)

Издание официальное



Цена 3 коп.

ГОСУДАРСТВЕННЫЙ КОМИТЕТ СССР ПО СТАНДАРТАМ
Москва

gost.e-ecolog.ru

УДК 621.039.587—519 Группа Ф44

ГОСУДАРСТВЕННЫЙ СТАНДАРТ СОЮЗА ССР

МАНИПУЛЯТОРЫ ДЛЯ ДИСТАНЦИОННОЙ РАБОТЫ С РАДИОАКТИВНЫМИ ВЕЩЕСТВАМИ

Ряды грузоподъемности

Manipulators for remote handling of radioactive substances. Capacity range

ГОСТ 25230—82

(СТ СЭВ 2459—80)

ОКП 69 6830

Постановлением Государственного комитета СССР по стандартам от 27 апреля 1982 г. № 1693 срок действия установлен

с 01.01. 1983 г.
до 01.01. 1988 г.

ИНС 10-61

Несоблюдение стандарта преследуется по закону 90 01 01 93

1. Настоящий стандарт распространяется на манипуляторы, предназначенные для дистанционной работы с радиоактивными веществами и источниками ионизирующих излучений, и устанавливает ряды грузоподъемности от 0,1 до 5000 кг.

Стандарт полностью соответствует СТ СЭВ 2459—80.

2. Термины и определения основных понятий манипуляторов — по ГОСТ 21024—75.

3. В зависимости от конструкции устанавливаются четыре исполнения манипуляторов: ручные (ручные захваты), шпаговые, копирующие, некопирующие.

4. Грузоподъемность должна выбираться из следующего ряда:

0,1; 0,5; 1,0; 1,6; 2,5; 3,2; 5,0; 10; 16; 25; 50; 100; 160; 250; 320; 500; 1000; 1600; 2500; 5000 кг.

5. Номинальные и максимальные значения грузоподъемности для четырех исполнений манипуляторов должны соответствовать значениям, указанным в таблице.

Издание официальное Перепечатка воспрещена

© Издательство стандартов, 1982

Наименование исполнения	Грузоподъемность, кг							
	Номинальная				Максимальная			
	до 1	свыше 1 до 10	свыше 10 до 100	свыше 100	свыше 1 до 10	свыше 10 до 100	свыше 100 до 1000	свыше 1000
Ручные манипуляторы (ручные захваты)	0,5	1,6	—	—	2,5	—	—	—
Шаговые манипуляторы	0,1 0,5 1,0	—	—	—	5,0	—	—	—
Копирующие манипуляторы	0,1 0,5	1,6 2,5 3,2 5,0 10,0	25 50 100	160 250	Выбирается из ряда п. 4, но не более 500 кг			
Некопирующие манипуляторы	—		—	—	10,0	25 50 100	160 250 320 500 1000	2500 5000

Примечания:

1. Номинальная грузоподъемность — грузоподъемность, соответствующая максимально допустимой массе объекта манипулирования, на перемещение которого рассчитан манипулятор в пределах всей зоны обслуживания.

2. Максимальная грузоподъемность — грузоподъемность, соответствующая максимально допустимой массе объекта манипулирования, на перемещение которого рассчитан манипулятор в пределах ограниченной зоны обслуживания, установленной в нормативно-технической документации.

6. Для копирующих манипуляторов с отражением сил в масштабе 1 : 1 номинальная грузоподъемность должна быть не более 10 кг, а максимальная — не более 16 кг.

7. Ряды крутящих моментов на рабочих органах и на наконечниках исполнительных органов манипуляторов приведены в справочном приложении.

ПРИЛОЖЕНИЕ
Справочное

Ряды крутящих моментов на рабочих органах и на наконечниках исполнительных органов манипуляторов:

0,10; 0,16; 0,25; 0,40; 0,63; 1,0; 1,6; 2,5; 4,0; 6,3; 10; 16; 25; 40; 63; 100; 160; 250; 400; 630; 1000 Н·м

Изменение № 1 ГОСТ 25230—82 Манипуляторы для дистанционной работы с радиоактивными веществами. Ряды грузоподъемности

Утверждено и введено в действие Постановлением Государственного комитета СССР по стандартам от 19.06.87 № 2189

Дата введения 01.01.88

Пункты 2, 3 изложить в новой редакции: «2. Термины и пояснения основных понятий манипуляторов — в соответствии с приложением 1а.

3. В зависимости от признаков функционирования и конструкции устанавливается четыре исполнения манипуляторов: ручные захваты, шпаговые, копирующие, некопирующие»

Пункты 5. Таблицу изложить в новой редакции (кроме примечаний):

Наименование исполнения	Грузоподъемность, кг							
	Номинальная				Максимальная			
	до 1	св. 1 до 10	св. 10 до 100	св. 100	до 10	св. 10 до 100	св. 100 до 1000	св. 1000
Ручные захваты	0,5 1,0	1,6	—	—	2,5	—	—	—
Шпаговые манипуляторы	0,1 0,5 1,0	—	—	—	1,0 5,0	—	—	—
Копирующие манипуляторы	0,1 0,5	1,6 2,5 3,2 5,0 10,0	16 25 50 100	160 250	Выбирается из ряда п. 4, но не более 500 кг			
Некопирующие манипуляторы	—	—	—	—	10,0	25 50 100	160 250 320 500 1000	1600 2500 5000

Пункт 6 исключить.

Пункт 7. Заменить слово: «приложении» на «приложении 1».

Приложение. Справочное. Заменить слово: «*ПРИЛОЖЕНИЕ*» на «*ПРИЛОЖЕНИЕ 1*».

Стандарт дополнить приложением — 1*а*:

(Продолжение см. с. 432)

ПРИЛОЖЕНИЕ 1а
Справочное

ТЕРМИНЫ И ПОЯСНЕНИЯ ОСНОВНЫХ ПОНЯТИЙ МАНИПУЛЯТОРОВ

Термин	Пояснение
Манипулятор	Определение по ГОСТ 25686—85
Ручной захват	Манипулятор без опоры, удерживаемый рукой оператора
Шпаговый манипулятор	Манипулятор, имеющий поступательное движение связующего органа, выполненного в виде трубы, соединяющей рабочий орган с рукояткой управления
Копирующий манипулятор	Манипулятор, движение рабочего органа которого повторяет перемещение кисти руки оператора
Некопирующий манипулятор	Манипулятор, движение рабочего органа которого не повторяет перемещение кисти руки оператора
Наконечник манипулятора	Часть исполнительного органа манипулятора, на который крепится съемный рабочий орган
Грузоподъемность манипулятора	Способность манипулятора в один прием поднять и переместить рабочим органом соответствующую массу предмета
Крутящий момент захвата манипулятора	Наибольший момент, который допускается развивать захватом манипулятора при вращении захвата вокруг своей продольной оси при любом положении исполнительного органа
Рабочий орган манипулятора *Рабочий орган*	Часть исполнительного органа манипулятора обычно в виде захвата, предназначенная для выполнения различных операций манипулятором Примечание. Захваты манипулятора могут быть механическими, электромагнитными, вакуумными и т. п.
Исполнительный орган манипулятора *Исполнительный орган*	Функциональная часть манипулятора, предназначенная для выполнения сигналов и движений, поступающих от задающего органа манипулятора
Связующий орган манипулятора *Связующий орган*	Функциональная часть манипулятора, предназначенная для передачи сигналов и движений от задающего органа к исполнительному органу
Задающий орган манипулятора *Задающий орган*	Функциональная часть манипулятора, предназначенная для создания управляющих сигналов и движений

(ИУС № 10 1987 г.)

Редактор *С. И. Бобарыкин*
Технический редактор *Н. П. Замолодчикова*
Корректор *В. М. Черная*

Сдано в наб. 13.05.82 Подп. в печ. 31.05.82 0,375 п. л. 0,18 уч.-изд. л. Тир. 8000 Цена 3 коп.

Ордена «Знак Почета» Издательство стандартов, 123557, Москва, Новопресненский пер., 3
Тип. «Московский печатник». Москва, Лялин пер., 6. Зак. 601

gost.e-ecolog.ru