ГОСТ 28336—89

МЕЖГОСУДАРСТВЕННЫЙ СТАНДАРТ

СИСТЕМЫ ПРОИЗВОДСТВЕННЫЕ ГИБКИЕ

РОБОКАРЫ

ОСНОВНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Издание официальное

БЗ 11—2004

Москва
Стандартинформ
2006

gost.e-ecolog.ru

УДК 007.52:65.011.56:006.354 Группа Г86

МЕЖГОСУДАРСТВЕННЫЙ СТАНДАРТ

Системы производственные гибкие

РОБОКАРЫ

Основные параметры

ГОСТ 28336—89

Flexible manufacturing system.
Automatically guided vehicles. Basic parameters

МКС 25.040.30
ОКП 34 5313

Дата введения 01.01.91

Настоящий стандарт распространяется на робокары, входящие в состав гибких производственных систем (ГПС) механической обработки изделий.

Стандарт следует применять совместно с ГОСТ 27889.

1. Основные параметры базовых конструкций робокаров должны соответствовать указанным в табл. 1.

2. Точность останова робокара и точность позиционирования грузового устройства должны соответствовать указанным в табл. 2.

3. Применяемость типов грузового устройства приведена в приложении.

4. Загрузка—разгрузка робокара производится по длине грузовой единицы (табл. 1).

5. Направление программируемого движения робокара: по прямой, вперед—назад, поворот влево—вправо.

6. Система наведения робокара: индуктивная или оптическая.

7. Уровни управления робокаром: дистанционное от системы управления верхнего уровня в пунктах обмена информацией; программное от бортовой микро-ЭВМ; наладочное от выносного пульта.

8. Время работы робокара в условном цикле без подзарядки аккумуляторных батарей — не менее 8 ч.

9. Связь между бортовой микро-ЭВМ робокара, наземной ЭВМ и верхним уровнем системы управления АТСС — бесконтактная.

Таблица 1

Наименование параметров		Значения параметров
Размеры грузовой единицы (длина × ширину) по ГОСТ 27779, мм	тары по ГОСТ 14861 для номинальной грузоподъемности, кг:	
	250	400 × 600; 600 × 400
	500	600 × 400; 800 × 600
	1000	1200 × 800
	2000; 3200	1200 × 1600; 1600 × 1200
	поддона с ложементами* для номинальной грузоподъемности, кг:	
	250; 500; 1000	400 × 400; 500 × 500; 630 × 630; 800 × 800; 400 × 600; 600 × 800
	2000; 3200	800 × 800; 1000 × 1000; 1250 × 1250; 800 × 1200; 1200 × 1600

Издание официальное **Перепечатка воспрещена**

© Издательство стандартов, 1990
© Стандартинформ, 2006

Продолжение табл. 1

Наименование параметров		Значения параметров
	стола-спутника по ГОСТ 27218 для номинальной грузоподъемности, кг:	
	250; 500; 1000	200 × 200; 250 × 250; 320 × 320; 400 × 400; 400 × 500; 500 × 500; 630 × 630; 630 × 800
	2000; 3200	800 × 800; 1000 × 1000; 1250 × 1250
Высота загрузки по ГОСТ 27779, мм	тары для номинальной грузоподъемности, кг:	
	250; 500; 1000; 2000; 3200	650
	поддона с ложементами для номинальной грузоподъемности, кг:	
	250; 500; 1000; 2000; 3200	1060; 1250
	стола-спутника для номинальной грузоподъемности, кг:	
	250; 500; 1000; 2000; 3200	1250
Скорость передвижения робокара с номинальным грузом, м/с (пред. откл. ± 15 %)	маршевая для номинальной грузоподъемности, кг:	
	250; 500; 1000	1,0
	2000; 3200	0,63
	маневрирования для номинальной грузоподъемности, кг:	
	250; 500; 1000	0,5
	2000; 3200	0,32
	позиционирования для номинальной грузоподъемности, кг:	
	250; 500; 1000	0,1
	2000; 3200	0,1
Скорость перемещения грузовой единицы на грузовом, устройстве, м/с, не более для номинальной грузоподъемности, кг:		
250; 500; 1000		0,25
2000		0,2
3200		0,16
Минимальный радиус кривизны трассы, мм (пред. откл. ± 5 %) для номинальной грузоподъемности, кг:		
250; 500		1000
Минимальный радиус кривизны трассы, мм (пред. откл. ± 5 %) для номинальной грузоподъемности, кг:		
1000; 2000		1100
3200		1200

*С направляющей опорной частью, соответствующей таре по ГОСТ 14861.

Таблица 2

Наименование параметров	Значения параметров
Точность останова робокара, мм, по осям:	
продольной	± 5,0
поперечной	± 10,0
Точность позиционирования грузового устройства робокара, мм, для тары по осям:	
продольной, вертикальной	± 5,0
поперечной	± 10,0
Точность позиционирования грузового устройства робокара, мм, для поддона с ложементами, стола-спутника по осям:	
продольной, поперечной, вертикальной	± 0,5*

*Точность позиционирования с механической фиксацией.

10. При необходимости требования настоящего стандарта могут уточняться в технических условиях на конкретное изделие по согласованию с заказчиком.

11. Робокары с программно-регулируемой высотой загрузки разрабатываются по согласованию с потребителем в установленном порядке.

12. Применяемость типов грузового устройства приведена в приложении.

ПРИЛОЖЕНИЕ
Рекомендуемое

Таблица 3

Применяемость типов грузового устройства

Наименование типа грузового устройства	Грузовая единица			Вид станции загрузки—разгрузки	
	Тара по ГОСТ 14861	Стол-спутник по ГОСТ 27218	Поддон с ложементами	Активная	Пассивная
Подъемная платформа	+	—	—	—	+
Конвейер	+	—	+	+	—
Сталкиватель	+	+	+	—	+

Обозначения в табл. 3:
Знаки: «+» применяемость, «—» неприменяемость.

ИНФОРМАЦИОННЫЕ ДАННЫЕ

1. РАЗРАБОТАН И ВНЕСЕН Министерством электротехнической промышленности СССР

2. УТВЕРЖДЕН И ВВЕДЕН В ДЕЙСТВИЕ Постановлением Государственного комитета СССР по управлению качеством продукции и стандартам от 21.11.89 № 3413

3. ВВЕДЕН ВПЕРВЫЕ

4. ССЫЛОЧНЫЕ НОРМАТИВНО-ТЕХНИЧЕСКИЕ ДОКУМЕНТЫ

Обозначение НТД, на который дана ссылка	Номер пункта
ГОСТ 14861—91	1; приложение
ГОСТ 27218—87	1; приложение
ГОСТ 27779—88	1
ГОСТ 27889—88	Вводная часть

5. Ограничение срока действия снято по протоколу № 5—94 Межгосударственного совета по стандартизации, метрологии и сертификации (ИУС 11-12—94)

6. ПЕРЕИЗДАНИЕ. Декабрь 2005 г.

Редактор *Л.А. Шебаровина*
Технический редактор *О.Н. Власова*
Корректор *А.С. Черноусова*
Компьютерная верстка *И.А. Налейкиной*

Сдано в набор 15.12.2005. Подписано в печать 25.01.2006. Формат 60 × 84$^{1}/_{8}$. Бумага офсетная. Гарнитура Таймс.
Печать офсетная. Усл. печ.л. 0,93. Уч.-изд.л. 0,35. Тираж 36 экз. Зак. 19. С 2376.

ФГУП «Стандартинформ», 123995 Москва, Гранатный пер., 4.
o@gostinfo.ru
Набрано и отпечатано во ФГУП «Стандартинформ»

gost.e-ecolog.ru