27122-86

ГОСУДАРСТВЕННЫЙ СТАНДАРТ
СОЮЗА ССР

РОБОТЫ ПРОМЫШЛЕННЫЕ АГРЕГАТНО-МОДУЛЬНЫЕ

МОДУЛИ ЭЛЕКТРОМЕХАНИЧЕСКИЕ

ТИПЫ, ОСНОВНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

ГОСТ 27122—86

Издание официальное

Цена 3 коп.

ГОСУДАРСТВЕННЫЙ КОМИТЕТ СССР ПО СТАНДАРТАМ
Москва

gost.e-ecolog.ru

УДК 007.52:65.011.56:006.354 Группа Т51

ГОСУДАРСТВЕННЫЙ СТАНДАРТ СОЮЗА ССР

Роботы промышленные агрегатно-модульные

МОДУЛИ ЭЛЕКТРОМЕХАНИЧЕСКИЕ.

Типы, основные параметры

Industrial aggregate-module robots. Electromechanical modules. Types, main parameters

ГОСТ 27122—86

ОКП 38 7500

Срок действия

с 01.01.88

~~до 01.01.93~~

(изс 3-92)

Несоблюдение стандарта преследуется по закону

Настоящий стандарт распространяется на электромеханические модули (далее — модули) — узлы агрегатно-модульных промышленных роботов, осуществляющие преобразование входного электрического сигнала в механическое перемещение выходного звена узла и выдачу информационных сигналов, соответствующих скорости и (или) перемещению выходного звена узла и (или) двигателя.

Стандарт устанавливает типы, основные параметры модулей.

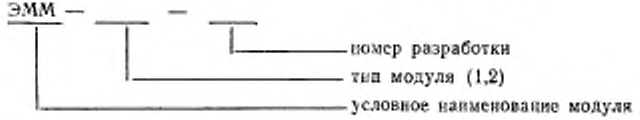
1. ТИПЫ

1.1. Стандарт устанавливает типы модулей:

1 — с линейным перемещением выходного звена;

2 — с угловым перемещением выходного звена.

1.2. Стандарт устанавливает обозначение модулей:



Пример условного обозначения модуля типа 2 с номером разработки 15:

ЭММ—2—15 ГОСТ 27122—86

Издание официальное Перепечатка воспрещена

© Издательство стандартов, 1987

2. ОСНОВНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

2.1. Основные параметры модуля:
номинальная мощность электродвигателя;
номинальное входное напряжение;
номинальный входной ток;
номинальный момент на выходном звене;
номинальное усилие на выходном звене;
разрешающая способность датчика положения.

2.2. Значение номинальной мощности электродвигателя следует выбирать из ряда 10; 25; 40; 60; 90; 120; 180; 250; 550; 1100; 2200; 3000; 4000; 5500; 7500 Вт. Предельные отклонения — ±10%.

2.3. Значение номинального входного напряжения следует выбирать из ряда: 12; 24; 36; 110; 220; 380 В. Предельные отклонения — ±20%.

2.4. Номинальный входной ток модуля должен соответствовать номинальному входному току применяемого электродвигателя.

2.5. Значение номинального момента на выходном звене следует выбирать из ряда: 1,6; 2,5; 4,0; 6,3; 10; 16; 25; 40; 63; 100; 160; 250; 400; 630; 1000; 2500; 4000; 6300 Н·м. Предельные отклонения — ±20%.

2.6. Значение номинального усилия на выходном звене следует выбирать из ряда: 1,6; 2,5; 4,0; 6,3; 10; 16; 25; 40; 63; 100; 160; 250; 400; 630; 1000; 2500; 4000; 6300 Н. Предельные отклонения — ±20%.

2.7. Значение разрешающей способности датчика положения следует выбирать из ряда: 2^{11}; 2^{12}; 2^{13}; 2^{14}; 2^{15}; 2^{16}; 2^{17} отсчетов — для кодовых датчиков; 64; 128; 256; 512; 1024; 2048 импульс/оборот — для импульсных датчиков.

2.8. Значения присоединительных размеров модулей должны соответствовать ГОСТ 8592—79, ГОСТ 12126—71, ГОСТ 18709—73.

ИНФОРМАЦИОННЫЕ ДАННЫЕ

1. ИСПОЛНИТЕЛИ:

А. Г. Баранов, канд. техн. наук; **В. В. Слепцов**; **А. Г. Гринфельдт**; **С. В. Крюков**; **В. В. Крупнов**; **О. Б. Корытко**, канд. техн. наук; **С. И. Колпашников**, канд. техн. наук; **С. В. Белоликов**

2. УТВЕРЖДЕН И ВВЕДЕН В ДЕЙСТВИЕ ПОСТАНОВЛЕНИЕМ Государственного комитета СССР по стандартам 27 ноября 1986 г. № 3585

3. ВВЕДЕН ВПЕРВЫЕ

ССЫЛОЧНЫЕ НОРМАТИВНО-ТЕХНИЧЕСКИЕ ДОКУМЕНТЫ

Обозначение НТД, на который дана ссылка	Номер пункта, подпункта, перечисления, приложения
ГОСТ 8592—79	2.8
ГОСТ 12126—71	2.8
ГОСТ 18709—73	2.8

Редактор *М. Н. Глушкова*
Технический редактор *Н. П. Замолодчикова*
Корректор *А. С. Черноусова*

gost.e-ecolog.ru

Сдано в наб. 15.12.86 Подп. к печ. 13.02.87 0,5 усл. п. л. 0,5 усл. кр.-отт. 0,17 уч.-изд. л. Тир. 15 000 Цена 3 коп.

Ордена «Знак Почета» Издательство стандартов, 123840, Москва, ГСП, Новопресненский пер., 3
Тип. «Московский печатник». Москва, Лялин пер., 6. Зак. 3113