ГОСУДАРСТВЕННЫЙ СТАНДАРТ
СОЮЗА ССР

РОБОТЫ ПРОМЫШЛЕННЫЕ АГРЕГАТНО-МОДУЛЬНЫЕ

# ИСПОЛНИТЕЛЬНЫЕ МОДУЛИ УГЛОВОГО ПЕРЕМЕЩЕНИЯ

ТИПЫ И ОСНОВНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

## ГОСТ 27312—87

Издание официальное

ГОСУДАРСТВЕННЫЙ КОМИТЕТ СССР ПО СТАНДАРТАМ
Москва

gost.e-ecolog.ru

УДК 007.52:65.011.56:006.354 Группа П70

ГОСУДАРСТВЕННЫЙ СТАНДАРТ СОЮЗА ССР

Роботы промышленные агрегатно-модульные

# ИСПОЛНИТЕЛЬНЫЕ МОДУЛИ УГЛОВОГО ПЕРЕМЕЩЕНИЯ

Типы и основные параметры

Industrial aggregate-module robots. Acting angular movement modules. Types and main parameters

# ГОСТ 27312—87

ОКП 38 7500

Срок действия с 01.07.88
до 01.07.93

Несоблюдение стандарта преследуется по закону

Настоящий стандарт распространяется на исполнительные модули (далее — ИМ) углового перемещения с одной степенью подвижности, применяемые в составе промышленных роботов агрегатно-модульной конструкции для перемещения и ориентации присоединяемых модулей (агрегатов) в пространстве.

Стандарт не распространяется на ИМ углового перемещения, используемые в роботах, выпуск которых начат до 01.07.88.

## 1. ТИПЫ

1.1. ИМ углового перемещения по ориентации оси поворота в пространстве при функционировании разделяют на следующие типы:

1 — с вертикальной ориентацией оси;

2 — с горизонтальной ориентацией оси;

3 — с изменяемой ориентацией оси.

1.2. ИМ углового перемещения по виду привода разделяют на модули:

*А* — с электромеханическим приводом;

*Б* — с гидравлическим приводом;

*В* — с пневматическим приводом;

*Г* — с комбинированным приводом.

Издание официальное Перепечатка воспрещена

© Издательство стандартов, 1987

## 2. ОСНОВНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

2.1. Основные параметры ИМ углового перемещения должны соответствовать указанным в таблице.

| Наименование параметра | Значение параметра | Предельное отклонение |
|---|---|---|
| Номинальный крутящий момент на выходном звене, Н·м | $1 \cdot 2^k \cdot 10^n$, где $k=0; 1; 2; 3$ $n=-1; 0; 1; 2; 3; 4$ | ±10% |
| Максимальное угловое перемещение выходного звена | По ГОСТ 26062—84 | — |
| Максимальная угловая скорость перемещения выходного звена, град./с | 15; 30; 45; 60; 75; 90; 105; 120; 150; 180; 210; 240; 270; 300; 330; 360; 420; 480 | ±10% |
| Максимальная абсолютная погрешность воспроизведения заданного положения выходного звена, град. | $1 \cdot 2^k \cdot 10^m$, где $k=0; 1; 2; 3$ $m=-3; -2; -1$ | ±10% |

2.2. Пример условного обозначения ИМ углового перемещения типа 2 исполнения *А* с номинальным моментом на выходном звене 4000 Н·м:

*ИМУ-2-А-4000*

## ИНФОРМАЦИОННЫЕ ДАННЫЕ

### 1. ИСПОЛНИТЕЛИ

**А. Г. Баранов**, канд. техн. наук; **В. Г. Михеев**, канд. техн. наук; **А. Г. Гринфельдт**; **В. В. Крупнов**; **Б. А. Дайтер**

### 2. УТВЕРЖДЕН И ВВЕДЕН В ДЕЙСТВИЕ Постановлением Государственного комитета СССР по стандартам от 22.05.87 № 1662

### 3. Срок проверки — IV квартал 1991 г.

### 4. ВВЕДЕН ВПЕРВЫЕ

### 5. ССЫЛОЧНЫЕ НОРМАТИВНО-ТЕХНИЧЕСКИЕ ДОКУМЕНТЫ

| Обозначение НТД, на который дана ссылка | Номер пункта |
|---|---|
| ГОСТ 26062—84 | 2.1 (таблица) |

Редактор *В. П. Огурцов*
Технический редактор *Г. А. Теребинкина*
Корректор *А. М. Трофимова*

Сдано в наб. 18.06.87 Подп. в печ. 17.08.87 0,25 усл. п. л. 0,25 усл. кр.-отт. 0,13 уч.-изд. л. Тир. 10 000 Цена 3 коп.

Ордена «Знак Почета» Издательство стандартов, 123840, Москва ГСП, Новопресненский пер., 3
Тип. «Московский печатник». Москва, Лялин пер., 6. Зак. 846

**Изменение № 1 ГОСТ 27312—87 Роботы промышленные агрегатно-модульные. Исполнительные модули углового перемещения. Типы и основные параметры**

**Утверждено и введено в действие Постановлением Государственного комитета СССР по управлению качеством продукции и стандартам от 30.10.90 № 2748**

**Дата введения 01.07.91**

Вводную часть дополнить абзацем: «Требования стандарта являются обязательными».

Таблица. Параметры «Максимальное угловое перемещение выходного звена» и «Максимальная абсолютная погрешность воспроизведения заданного положения выходного звена, град» изложить в новой редакции:

*(Продолжение см. с. 146)*

| Наименование параметра | Значение параметра | Предельное отклонение |
|---|---|---|
| Максимальное угловое перемещение, град | 15; 30; 45; 60; 90; 120; 180; 210; 240; 270; 300; 340; 360; 400 и более | ±10 % |
| Максимальная погрешность позиционирования | По ГОСТ 26050—89 | — |

(ИУС № 1 1991 г.)

gost.e-ecolog.ru