



中华人民共和国国家标准

GB/T 34038—2017

码垛机器人通用技术条件

General technical specifications for palletizing robot

2017-07-31 发布

2018-02-01 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	Ⅲ
1 范围	1
2 规范性引用文件	1
3 术语和定义	1
4 机器人分类	2
5 末端执行器分类	3
6 性能	3
7 技术要求	4
8 试验方法	6
9 检验规则	9
10 检验项目	9
11 标志、包装、运输和贮存	10
附录 A (规范性附录) 末端执行器法兰接口尺寸图表	12

前 言

本标准按照 GB/T 1.1—2009 给出的规则起草。

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：常州先进制造技术研究所、常州市生产力促进中心、江苏牧羊控股有限公司、上海沃迪自动化装备股份有限公司、北京机械工业自动化研究所、哈尔滨博实自动化股份有限公司、中国科学院合肥物质科学研究院、北京航空航天大学、北京赛伯特科技有限公司、江苏中科机器人科技有限公司、中国电子学会。

本标准主要起草人：赵江海、叶晓东、赵贤相、陈昕、杨二霞、左恩海、周文明、谭建勋、徐忠华、童上高、杨书评、陈友东、王伟、刘国良、时张杰、余文科。

码垛机器人通用技术条件

1 范围

本标准规定了码垛机器人及其末端执行器的分类、性能、技术要求、试验方法、检验规则、检验项目、标志、包装、运输和贮存。

本标准适用于各种规格的码垛机器人。

2 规范性引用文件

下列文件对于本文件的应用是必不可少的。凡是注日期的引用文件,仅注日期的版本适用于本文件。凡是不注日期的引用文件,其最新版本(包括所有的修改单)适用于本文件。

- GB/T 191—2008 包装储运图示标志
- GB/T 3766—2015 液压传动 系统及其元件的通用规则和安全要求
- GB/T 4768—2008 防霉包装
- GB/T 4879—2016 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
- GB/T 7932—2003 气动系统通用技术条件
- GB 11291.1—2011 工业环境用机器人 安全要求 第1部分:机器人
- GB/T 12642—2013 工业机器人 性能规范及其试验方法
- GB/T 12643—2013 机器人与机器人装备 词汇
- GB/T 12644—2001 工业机器人 特性表示
- GB/T 19400—2003 工业机器人 抓握型夹持器物体搬运 词汇和特性表示
- JB/T 5063—2014 搬运机器人 通用技术条件
- JB/T 8896—1999 工业机器人 验收规则

3 术语和定义

GB/T 12642—2013、GB/T 12643—2013、GB/T 12644—2001 界定的以及下列术语和定义适用于本文件。

3.1

码垛机器人 palletizing robot

将轮廓外形一致、有确定规格形状的产品按一定摆放规则堆放在指定托盘上的工业机器人。

3.2

托盘 pallet

放置货物的水平平台装置,可用于集装、堆放、搬运和运输等作业。

3.3

托盘库 pallet magazine

用于存放及输送托盘的装置。