



中华人民共和国国家标准

GB/T 38873—2020

分拣机器人通用技术条件

General specifications of sorting robots

2020-07-21 发布

2021-02-01 实施

国家市场监督管理总局
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 分类	2
5 技术要求	2
6 试验方法	4
7 检验规则	5
8 成套性	6
9 标志、包装、运输和贮存	6
附录 A (资料性附录) 最大工作节拍和错分率检验方法	8

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:北京机械工业自动化研究所有限公司、武汉人天包装自动化技术股份有限公司、重庆德新机器人检测中心有限公司、济南方德自动化设备股份有限公司、诺伯特智能装备(山东)有限公司、苏州艾隆科技股份有限公司、上海沃迪智能装备股份有限公司、金陵科技学院、西安禾思众成精密机械有限公司、航空工业成都飞机工业(集团)有限责任公司、中国检验认证集团湖北有限公司、东莞市李群自动化技术有限公司、广州数控设备有限公司、武汉华志机器人产业技术研究院有限公司、武汉泰安晶液态金属科技有限公司、重庆华数机器人有限公司。

本标准主要起草人:秦修功、李响、李本旺、苏渊博、闫新华、尹作重、宋勇、童上高、李国振、郭语、杨益民、曾德标、李晓明、俞春华、陈诗雨、王汉翼、滕胜、杨双峰、杨宝军、刘颖、郭栋、任建勋、陈彬、杜已超、侯春敏。

分拣机器人通用技术条件

1 范围

本标准规定了用于工业环境下的分拣机器人的分类、技术要求、检验方法、检验规则、成套性标志、包装、运输和贮存。

本标准适用于分拣机器人(以下简称“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 包装储运图示标志

GB/T 4768 防霉包装

GB/T 4879 防锈包装

GB/T 5048 防潮包装

GB/T 5226.1—2019 机械电气安全 机械电气设备 第1部分:通用技术条件

GB 11291.2 机器人与机器人装备 工业机器人的安全要求 第2部分:机器人系统与集成

GB/T 12642—2013 工业机器人 性能规范及其试验方法

GB/T 14468.1 工业机器人 机械接口 第1部分:板类

GB/T 14468.2 工业机器人 机械接口 第2部分:轴类

GB/T 15706 机械安全 设计通则 风险评估与风险减小

GB/Z 19397—2003 工业机器人 电磁兼容性试验方法和性能评估准则指南

GB/T 20867—2007 工业机器人 安全实施规范

GB/T 35076 机械安全 生产设备安全通则

GB/T 37242 机器人噪声试验方法

JB/T 8896—1999 工业机器人 验收规则

JB/T 10825—2008 工业机器人产品验收实施规范

3 术语和定义

下列术语和定义适用于本文件。

3.1

分拣机器人 **sorting robot**

能够按指定规则快速有效对物体进行识别、拣取和放置的工业机器人。

3.2

错分率 **misclassification rate**

错分次数与总分拣次数之比。