

ICS 29.160.30
K 24



中华人民共和国国家标准

GB/T 39633—2020

协作机器人用一体式伺服电动机系统 通用规范

General specification for integrated servo motors system for cooperative robot

2020-12-14 发布

2021-07-01 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	I
1 范围	1
2 规范性引用文件	1
3 术语和定义	2
4 运行条件	3
5 功能和接口	4
6 技术要求和试验方法	4
7 检验规则	16
8 交付准备	20
附录 A (资料性附录) 系统的结构和组件	21

前 言

本标准按照 GB/T 1.1—2009 给出的规则起草。

本标准由中国电器工业协会提出。

本标准由全国微电机标准化技术委员会(SAC/TC 2)归口。

本标准起草单位:西安微电机研究所、珞石(北京)科技有限公司、宁波中大力德智能传动股份有限公司、清能德创电气技术(北京)有限公司、杭州三相科技有限公司、西安西微智能科技有限公司、浙江大学、广东盈动高科自动化有限公司、南通振康焊接机电有限公司、南通大学、江苏宝控精密传动科技有限公司、江苏华源防爆电机有限公司、沈阳工业大学、厦门日拓电器科技有限公司、青岛创科源智能装备有限公司、浙江巨龙自动化设备有限公司、广东泰格威机器人科技有限公司、深圳市正德智控股份有限公司、浙江如晶科技有限公司、佛山市南海昇和电器有限公司、佛山市高明高盛铝业有限公司。

本标准主要起草人:任虹霞、王健、韩峰涛、黄炳、刘波、郝鹤、段志军、沈建新、杜昭辉、汤子康、顾菊平、吴志明、秦文银、安忠良、倪僚勇、张树房、陈昭明、卢新建、李浩、王光建、郑康、王家华。

协作机器人用一体式伺服电动机系统 通用规范

1 范围

本标准规定了协作机器人用一体式伺服电动机系统的术语和定义、运行条件、功能和接口、技术要求和试验方法、检验规则和交付准备。

本标准适用于协作机器人用直流供电一体式伺服电动机系统(以下简称“系统”)的设计、制造、检验和验收。构成系统的伺服电动机(以下简称“电动机”)、伺服驱动器(以下简称“驱动器”)、减速器、制动器、传感器等可参照执行。

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 2423.1—2008 电工电子产品环境试验 第2部分:试验方法 试验A:低温
- GB/T 2423.2—2008 电工电子产品环境试验 第2部分:试验方法 试验B:高温
- GB/T 2423.3 环境试验 第2部分:试验方法 试验Cab:恒定湿热试验
- GB/T 2423.5 环境试验 第2部分:试验方法 试验Ea和导则:冲击
- GB/T 2423.10—2019 环境试验 第2部分:试验方法 试验Fc:振动(正弦)
- GB/T 2828.1—2012 计数抽样检验程序 第1部分:按接收质量限(AQL)检索的逐批检验抽样计划
- GB/T 2900.26—2008 电工术语 控制电机
- GB 4824—2019 工业、科学和医疗设备 射频骚扰特性 限值和测量方法
- 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/T 6113.101—2016 无线电骚扰和抗扰度测量设备和测量方法规范 第1-1部分:无线电骚扰和抗扰度测量设备 测量设备
- GB/T 6113.102—2018 无线电骚扰和抗扰度测量设备和测量方法规范 第1-2部分:无线电骚扰和抗扰度测量设备 传导骚扰测量的耦合装置
- GB/T 6113.104—2016 无线电骚扰和抗扰度测量设备和测量方法规范 第1-4部分:无线电骚扰和抗扰度测量设备 辐射骚扰用测量天线和试验场地
- GB/T 6113.201—2018 无线电骚扰和抗扰度测量设备和测量方法规范 第2-1部分:无线电骚扰和抗扰度测量方法 传导骚扰测量
- GB/T 6113.203—2016 无线电骚扰和抗扰度测量设备和测量方法规范 第2-3部分:无线电骚扰和抗扰度测量方法 辐射骚扰测量
- GB/T 7345—2008 控制电机基本技术要求
- GB/T 7346—2015 控制电机基本外形结构型式
- GB/T 10069.1 旋转电机噪声测定方法及限值 第1部分:旋转电机噪声测定方法
- GB/T 12643—2013 机器人与机器人装备 词汇