



# 中华人民共和国国家标准

GB/T 26153.1—2010

---

## 离线编程式机器人柔性加工系统 第1部分：通用要求

Flexible manufacturing system of off-line programming robots—  
Part 1: General requirements

2011-01-14 发布

2011-06-01 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 .....	I
1 范围 .....	1
2 规范性引用文件 .....	1
3 术语和定义 .....	1
4 技术要求 .....	1
5 试验方法 .....	5

## 前 言

GB/T 26153《离线程式机器人柔性加工系统》拟分为以下五个部分：

- 第 1 部分：通用要求
- 第 2 部分：砂带磨削加工系统
- 第 3 部分：喷涂系统
- 第 4 部分：铸件清理系统
- 第 5 部分：塑料件加工系统

本部分为 GB/T 26153 的第 1 部分。

本部分由中国机械工业联合会提出。

本部分由全国自动化系统与集成标准化技术委员会(SAC/TC 159)归口。

本部分起草单位：廊坊智通机器人系统有限公司、北京航空航天大学、北京机械工业自动化研究所。

本部分主要起草人：甘中学、孙云权、汤青、负超、齐立哲、王伟、杨书评、王思斯。

# 离线程式机器人柔性加工系统

## 第1部分:通用要求

### 1 范围

GB/T 26153 的本部分规定了离线程式机器人柔性加工系统的定义、技术要求、试验方法等。  
本部分适用于离线程式机器人柔性加工系统(以下简称系统)。

### 2 规范性引用文件

下列文件中的条款通过 GB/T 26153 的本部分的引用而成为本部分的条款。凡是注日期的引用文件,其随后所有的修改单(不包括勘误的内容)或修订版均不适用于本部分,然而,鼓励根据本部分达成协议的各方研究是否可使用这些文件的最新版本。凡是不注日期的引用文件,其最新版本适用于本部分。

GB/T 3766—2001 液压系统通用技术条件(eqv ISO 4413:1998)

GB/T 3768—1996 声学 声压法测定噪声源声功率级 反射面上方采用包络测量表面的简易法(eqv ISO 3746:1995)

GB/T 3785—1983 声级计的电、声性能及测试方法

GB/T 12642—2001 工业机器人 性能规范与试验方法(eqv ISO 9283:1998)

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(ISO/TR 11062:1994, IDT)

ISO 10218-1:2006 工业环境的机器人 安全要求 第1部分:机器人

JB/T 8896—1999 工业机器人 验收规则

### 3 术语和定义

下列术语和定义适用于 GB/T 26153 的本部分。

#### 3.1

**离线程式机器人柔性加工系统 flexible manufacturing system of off-line programming robots**

由工业机器人、物料传送装置、加工工具、卡具、控制系统、交互式智能软件(以下简称软件)组成的,可离线编程的、完整的机器人加工单元。

#### 3.2

**机器人柔性加工 flexible manufacturing of robot**

以机器人为中心,通过更改机器人程序或加工工具,可以很方便地实现不同类型工件或不同加工工艺的加工。

### 4 技术要求

#### 4.1 系统组成

系统宜包括以下几部分:

- a) 机器人;
- b) 物料传送装置;
- c) 加工工具;
- d) 卡具;
- e) 控制系统;