

UDC 681.51 : 621.79
J 28



中华人民共和国国家标准

GB/T 14283—93

点焊机器人通用技术条件

General specifications of spot-welding robots

1993-04-03 发布

1993-12-01 实施

国家技术监督局 发布

(京)新登字 023 号

中 华 人 民 共 和 国
国 家 标 准
点 焊 机 器 人 通 用 技 术 条 件
GB/T 14283—93

*

中国标准出版社出版发行
北京西城区复兴门外三里河北街 16 号
邮政编码: 100045
<http://www.bzcb.com>
电话: 63787337、63787447
1993 年 12 月第一版 2004 年 12 月电子版制作

*

书号: 155066 · 1-10128

版权专有 侵权必究
举报电话: (010) 68533533

中华人民共和国国家标准

点焊机器人通用技术条件

GB/T 14283—93

General specifications of spot-welding robots

1 主题内容与适用范围

本标准规定了点焊机器人的技术要求、试验方法和检验规则等。
本标准适用于各种规格的点焊机器人。

2 引用标准

- GB 191 包装储运图示标志
- GB 3766 液压系统通用技术条件
- GB 4768 防霉包装技术要求
- GB 4879 防锈包装
- GB 4943 信息技术设备(包括电气事务设备)的安全
- GB 5048 防潮包装
- GB 6833.2 电子测量仪器的电磁兼容性试验规范 磁场敏感度试验
- GB 6833.5 电子测量仪器的电磁兼容性试验规范 辐射敏感度试验
- GB 11291 工业机器人 安全规范
- GB/T 12644 工业机器人 特性表示
- GB/T 12645 工业机器人 性能测试方法
- ZB J50 002 机床数控系统 通用技术条件
- ZB J28 001 工业机器人 验收规则
- JB/Z 285 工业机器人 性能规范

3 分类

3.1 按坐标型式分为:

- a. 直角坐标型点焊机器人;
- b. 圆柱坐标型点焊机器人;
- c. 球坐标型点焊机器人;
- d. 关节型点焊机器人。

3.2 按驱动方式分为:

- a. 液压式点焊机器人;
- b. 气动式点焊机器人;
- c. 电动式点焊机器人。

3.3 按现场安装的方式分为:

- a. 垂直落地式点焊机器人;
- b. 倾斜安装式点焊机器人;

国家技术监督局 1993-04-03 批准

1993-12-01 实施