



# 中华人民共和国国家标准

GB/T 38336—2019

---

## 工业、科学和医疗机器人 电磁兼容 发射测试方法和限值

Industrial, scientific and medical robots—Electromagnetic compatibility—  
Emission methods of measurement and limits

2019-12-10 发布

2020-07-01 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、缩略语 .....	2
4 工科医机器人分类 .....	4
4.1 用户信息 .....	4
4.2 分组 .....	4
4.3 分类 .....	4
5 测量条件和试验布置 .....	4
5.1 测量条件 .....	4
5.2 工科医机器人的布置 .....	6
6 发射限值 .....	13
6.1 谐波电流与电压波动发射限值 .....	13
6.2 电源和电信端口的传导骚扰限值 .....	14
6.3 电磁辐射骚扰的限值 .....	16
7 用户文件 .....	20
8 测量不确定度 .....	21
9 试验报告 .....	21
附录 A (资料性附录) 工科医机器人分类举例 .....	22
附录 B (资料性附录) 医用机器人典型工作模式举例 .....	25
参考文献 .....	26

## 前 言

本标准按照 GB/T 1.1—2009 给出的规则起草。

请注意本文件的某些内容可能涉及专利。本文件的发布机构不承担识别这些专利的责任。

本标准由全国无线电干扰标准化技术委员会(SAC/TC 79)提出并归口。

本标准起草单位:上海电器科学研究院、重庆德新机器人检测中心有限公司、上海新时达机器人有限公司、安徽配天机器人技术有限公司、工业和信息化部电子第五研究所、广东省医疗器械质量监督检验所、北京市医疗器械检验所、浙江省医疗器械检验研究院、中国质量认证中心华南实验室、辽宁省医疗器械检验检测院、南京市产品质量监督检验院、珠海格力电器股份有限公司、中国家用电器研究院、上海松下微波炉有限公司、苏州市产品质量监督检验院。

本标准主要起草人:谢延萍、郑军奇、叶琼瑜、孙添飞、徐东玉、王鹏、朱文立、宋盟春、孟志平、黄丹、黄武凯、刘闻灵、卢炎汉、丁海波、戴陵春、肖彪、万今明、李滢、鲁俊、吴震。