



中华人民共和国国家标准化指导性技术文件

GB/Z 20869—2007

工业机器人 用于机器人的中间代码

Industrial robot—Intermediate Code for Robot(ICR)

(ISO/TR 10562:1995, Manipulating industrial robots—
Intermediate Code for Robots(ICR), MOD)

2007-01-18 发布

中华人民共和国国家质量监督检验检疫总局 发布
中国国家标准化管理委员会

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 本指导性技术文件的约定	1
5 基本概念	2
6 数据类型	8
7 指令	14
8 数据列表定义	54
附录 A (资料性附录) 机器人系统状态变量	56
附录 B (资料性附录) 实施指南	57
附录 C (资料性附录) ICR 的代码数表	63

前 言

本指导性技术文件修改采用 ISO/TR 10562:1995《操作型机器人 用于机器人中间代码(ICR)》(英文版)。

本指导性技术文件等同翻译 ISO/TR 10562:1995。为便于使用,本指导性技术文件作了下列编辑性修改:

- “本技术报告”改为“本指导性技术文件”;
- 为了与现有的工业机器人系列标准一致,本指导性技术文件名称中删除了“操作型”三个字;
- 删除了国际技术报告的前言;
- 删去了原文中不符合我国标准编写的字句;
- 删去了原文中的附录 C,将附录 D 作为本指导性技术文件的附录 C。

本指导性技术文件的附录 A、附录 B 和附录 C 为资料性附录。

本指导性技术文件由中国机械工业联合会提出。

本指导性技术文件由全国工业自动化系统与集成标准化技术委员会归口。

本指导性技术文件起草单位:北京机械工业自动化研究所。

本指导性技术文件主要起草人:聂尔来、郝淑芬、许瑾、董瑞翔、贾永君、贾沛、于括。

本指导性技术文件首次发布。