



中华人民共和国国家标准

GB/T 14468.2—1999
eqv ISO 9409-2:1996

工业机器人 轴形机械接口

Industrial robots—Shaft mechanical interface

1999-10-10 发布

2000-05-01 实施

国家质量技术监督局 发布

前 言

本标准等效采用 ISO 9409-2:1996《操作型工业机器人 机械接口 第2部分:轴类(A型)》。

本标准删除了 ISO 9409-2 第6章中“6.1”及 6.1 的标题,并将第6章的标题更改为“其它要求”。同时删除了附录 A(文献目录)。

本标准由国家机械工业局提出。

本标准由全国工业自动化系统标准化技术委员会归口。

本标准起草单位:北京机械工业自动化研究所。

本标准主要起草人:胡景镠、郝淑芬。

ISO 前言

ISO(国际标准化组织)是各国标准化团体(ISO 成员体)组成的世界性联合组织。制定国际标准的工作通常是由 ISO 的技术委员会来完成。各成员团体对某技术委员会已确定的项目感兴趣,均有权参加该委员会的工作。与 ISO 有联络的国际组织(官方的或非官方的)也可参加有关工作。ISO 与国际电工技术委员会(IEC)在电工技术标准方面保持密切合作关系。

由技术委员会采用的国际标准草案提交成员团体投票,需至少取得参加投票的 75%的成员体同意,才能作为国际标准出版。

国际标准 ISO 9409-2 是由 ISO/TC 184“工业自动化系统与集成”技术委员会的 SC2“制造环境用机器人”分技术委员会制定的。

ISO 9409 在总标题“操作型工业机器人 机械接口”下,由下述部分构成:

第 1 部分:板类(A 型)

第 2 部分:轴类(A 型)

ISO 9409 本标准的附录是提示的附录。