

27350-87  
изд. 1 +



ГОСУДАРСТВЕННЫЙ СТАНДАРТ  
СОЮЗА ССР

РОБОТЫ ПРОМЫШЛЕННЫЕ  
АГРЕГАТНО-МОДУЛЬНЫЕ.  
ИСПОЛНИТЕЛЬНЫЕ МОДУЛИ  
ЛИНЕЙНОГО ПЕРЕМЕЩЕНИЯ

ТИПЫ, ОСНОВНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

ГОСТ 27350-87

Издание официальное

Цена 3 коп.

ГОСУДАРСТВЕННЫЙ КОМИТЕТ СССР ПО СТАНДАРТАМ

Москва



**GOST**  
СТАНДАРТЫ

ГОСТ 27350-87, Роботы промышленные агрегатно-модульные. Исполнительные модули линейного перемещения. Типы, основные параметры  
Industrial aggregate-module robots. Acting angular linear modules. Types, main parameters

**РОБОТЫ ПРОМЫШЛЕННЫЕ АГРЕГАТНО-МОДУЛЬНЫЕ  
ИСПОЛНИТЕЛЬНЫЕ МОДУЛИ ЛИНЕЙНОГО  
ПЕРЕМЕЩЕНИЯ**

Типы, основные параметры

Industrial aggregate-module robots.  
Acting angular linear modules.  
Types, main parameters**ГОСТ  
27350—87**

ОКП 38 7500

Срок действия с 01.07.88  
до 01.07.93

Несоблюдение стандарта преследуется по закону

Настоящий стандарт распространяется на исполнительные модули (далее — ИМ) линейного перемещения с одной степенью подвижности, применяемые в составе промышленных роботов агрегатно-модульной конструкции и устанавливает их типы и основные параметры.

Стандарт не распространяется на ИМ линейного перемещения, выпуск которых начал до введения стандарта в действие.

**1. ТИПЫ**

1.1. ИМ линейного перемещения по ориентации оси перемещения в пространстве при функционировании разделяют на следующие типы:

- 1 — с вертикальной ориентацией оси;
- 2 — с горизонтальной ориентацией оси;
- 3 — с изменяемой ориентацией оси.

1.2. ИМ линейного перемещения по виду привода разделяют на модули:

- А — с электромеханическим приводом;
- Б — с гидравлическим приводом;
- В — с пневматическим приводом;
- Г — с комбинированным приводом.

**2. ОСНОВНЫЕ ПАРАМЕТРЫ**

2.1. Основные параметры ИМ линейного перемещения должны соответствовать указанным в таблице.

Издание официальное

Перепечатка воспрещена

© Издательство стандартов, 1987

Номинальная грузоподъемность, кг	По ГОСТ 25304—82
Усилие на выходном звене, Н	(1,0; 1,25; 1,6; 2,0; 2,5; 3,2; 4,0; 5,0; 6,3; 8,0)·10 <sup>n</sup> где n = 0; 1; 2; 3; 4
Максимальные перемещения, мм	По ГОСТ 26062—84
Максимальная абсолютная погрешность позиционирования, мм	По ГОСТ 26062—84
Максимальные скорости, м/с	0,1; 0,15; 0,2; 0,3; 0,4; 0,5; 0,6; 0,7; 0,8; 1,0; 1,2; 1,4; 1,5; 1,6; 1,8; 2,0; 2,2; 2,5; 3,0; 3,6; 4,0

2.2. Присоединительные размеры мест креплений захватных устройств к ИМ линейного перемещения, если это предусмотрено их конструкцией — по ГОСТ 26063—84.

2.3. Пример условного обозначения ИМ линейного перемещения типа 2 исполнения А с номинальным усилием на выходном звене 4000 Н:

*ИМЛ-2-А-4000*

**ИНФОРМАЦИОННЫЕ ДАННЫЕ**

**1. РАЗРАБОТАН И ВНЕСЕН** Министерством станкостроительной и инструментальной промышленности, Государственным комитетом СССР по стандартам

**ИСПОЛНИТЕЛИ**

С. С. Аншин (руководитель темы), А. Н. Байков, В. Б. Великович, С. С. Кедров, В. А. Титкова, А. Г. Гринфельдт, В. В. Крупнов, Б. А. Дайтер

**2. УТВЕРЖДЕН И ВВЕДЕН В ДЕЙСТВИЕ** Постановлением Государственного комитета СССР по стандартам от 07.07.87 № 3040

**3. ВВЕДЕН ВПЕРВЫЕ**

**4. ССЫЛОЧНЫЕ НОРМАТИВНО-ТЕХНИЧЕСКИЕ ДОКУМЕНТЫ**

Область применения НТД, на который дана ссылка	Номер пункта
ГОСТ 25204—82	2.1
ГОСТ 26062—84	2.1
ГОСТ 26063—84	2.2

Изменение № 1 ГОСТ 27350—87 Роботы промышленные агрегатно-модульные. Исполнительные модули линейного перемещения. Типы, основные параметры  
Утверждено и введено в действие Постановлением Государственного комитета СССР по управлению качеством продукции и стандартам от 30.10.90 № 2748  
Дата введения 01.07.91

Вводную часть дополнить абзацем: «Требования стандарта являются обязательными».

Таблица. Параметры «Усилие на выходном звене», «Максимальная абсолютная погрешность позиционирования» и «Максимальные перемещения» изложить в новой редакции:

*(Продолжение см. с. 146)*

Номинальное усилие на выходном звене, Н	1,0; 1,6; 2,5; 4; 6,3; 10; 16; 25; 40; 63; 80; 100; 125; 160; 200; 250; 320; 400; 500; 630; 800; 1000; 1250; 1600; 2000; 2500; 3200; 4000; 5000; 6300; 8000; 10000; 12500; 16000; 20000; 25000; 32000; 40000; 50000; 63000; 80000; 100000; 125000; 160000
Максимальная погрешность позиционирования, мм	По ГОСТ 26050—89
Максимальное перемещение, мм	По ГОСТ 26050—89

(Продолжение см. с. 147)

*(Продолжение изменения к ГОСТ 27350—87)*

параметр «Максимальные скорости» дополнить значением: 6,0;  
таблицу дополнить примечаниями:

«Примечания:

1. Допускается не указывать усилие на выходном звене, когда оно не требуется по условиям технологического применения ИМ линейного перемещения.

*(Продолжение см. с. 148)*

---

*(Продолжение изменения к ГОСТ 27350—87)*

2. Допускается использовать значения максимальных линейных перемещений — 300; 600 и 1200 мм вместо 320; 630 и 1250 в соответствии с ГОСТ 8032—84.

3. Значения максимальных перемещений более 2000 мм выбирают из ряда  $R 10$  ГОСТ 8032—84».

(ИУС № 1 1991 г.)

---



Редактор *М. В. Глушкова*  
Технический редактор *В. Н. Прусакова*  
Корректор *О. Я. Чернецова*

Сдано в наб. 07.08.87 Подп. в печ. 14.09.87 0,576 усл. печ. л. 0,376 усл. кр.-отт. 0,13 уч.-изд. л.  
Тираж 5000 Цена 3 коп.

---

Ордена «Знак Почета» Издательство стандартов, 123840, Москва, ГСП,  
Новопресненский пер., 3.  
Калужская типография стандартов, ул. Московская, 256. Зак. 9115