



**ГОСУДАРСТВЕННЫЙ СТАНДАРТ  
СОЮЗА ССР**

---

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

**ТИПЫ И ОСНОВНЫЕ ПАРАМЕТРЫ**

**ГОСТ 27312-87**

**Издание официальное**

**ГОСУДАРСТВЕННЫЙ КОМИТЕТ СССР ПО СТАНДАРТАМ**

**Москва**

Роботы промышленные агрегатно-модульные  
ИСПОЛНИТЕЛЬНЫЕ МОДУЛИ УГЛОВОГО  
ПЕРЕМЕЩЕНИЯ

## Типы и основные параметры

Industrial aggregate-module robots.

Acting angular movement modules.

Types and main parameters

ГОСТ  
27312—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) углового перемещения с одной степенью подвижности, применяемые в составе промышленных роботов агрегатно-модульной конструкции для перемещения и ориентации присоединяемых модулей (агрегатов) в пространстве.

Стандарт не распространяется на ИМ углового перемещения, используемые в роботах, выпуск которых начат до 01.07.88.

## 1. ТИПЫ

1.1. ИМ углового перемещения по ориентации оси поворота 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 углового 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 углового перемещения должны соответствовать указанным в таблице.

Наименование параметра	Значение параметра	Предельное отклонение
Номинальный крутящий момент на выходном звене, Н·м	$1 \cdot 2^k \cdot 10^n$ , где $k=0; 1; 2; 3$ $n=-1; 0; 1; 2; 3; 4$	$\pm 10\%$
Максимальное угловое перемещение выходного звена	По ГОСТ 26062—84	—
Максимальная угловая скорость перемещения выходного звена, град./с	15; 30; 45; 60; 75; 90; 105; 120; 150; 180; 210; 240; 270; 300; 330; 360; 420; 480	$\pm 10\%$
Максимальная абсолютная погрешность воспроизведения заданного положения выходного звена, град.	$1 \cdot 2^k \cdot 10^m$ , где $k=0; 1; 2; 3$ $m=-3; -2; -1$	$\pm 10\%$

2.2. Пример условного обозначения ИМ углового перемещения типа 2 исполнения А с номинальным моментом на выходном звене 4000 Н·м:

*ИМУ-2-А-4000*

**ИНФОРМАЦИОННЫЕ ДАННЫЕ**

**1. ИСПОЛНИТЕЛИ**

А. Г. Баранов, канд. техн. наук; В. Г. Михеев, канд. техн. наук;  
А. Г. Гринфельдт; В. В. Крупнов; Б. А. Дайтер

**2. УТВЕРЖДЕН И ВВЕДЕН В ДЕЙСТВИЕ** Постановлением Государственного комитета СССР по стандартам от 22.05.87 № 1662

**3. Срок проверки — IV квартал 1991 г.**

**4. ВВЕДЕН ВПЕРВЫЕ**

**5. ССЫЛОЧНЫЕ НОРМАТИВНО-ТЕХНИЧЕСКИЕ ДОКУМЕНТЫ**

Обозначение НТД, на который дана ссылка	Номер пункта
ГОСТ 26062—84	2.1 (таблица)

Редактор *В. П. Огурцов*  
Технический редактор *Г. А. Терebinкина*  
Корректор *А. М. Трофимова*

Сдано в наб. 18.06.87 Подп. в печ. 17.08.87 0,25 усл. п. л. 0,25 усл. кр.-отт. 0,13 уч.-изд. л.  
Тир. 10 000 Цена 3 коп.

Ордена «Знак Почета» Издательство стандартов, 123840, Москва ГСП, Новопресненский пер., 3  
Тип. «Московский печатник», Москва, Лялин пер., 6. Зак. 846

**Изменение № 1 ГОСТ 27312—87 Роботы промышленные агрегатно-модульные. Исполнительные модули углового перемещения. Типы и 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 «Максимальное угловое перемещение выходного звена» и «Максимальная абсолютная погрешность воспроизведения заданного положения выходного звена, град» изложить в новой редакции:

*(Продолжение см. с. 146)*

Наименование параметра	Значение параметра	Предельное отклонение
Максимальное угловое перемещение, град	15; 30; 45; 60; 90; 120; 180; 210; 240; 270; 300; 340; 360; 400 и более	± 10 %
Максимальная погрешность позиционирования	По ГОСТ 26050—89	—

(ИУС № 1 1991 г.)