



SLOVENSKI STANDARD

SIST EN 29787:1998

01-junij-1998

Manipulating industrial robots - Coordinate systems and motions (ISO 9787:1990)

Manipulating industrial robots - Coordinate systems and motions (ISO 9787:1990)

Industrieroboter - Koordinatensysteme und Bewegungsrichtungen (ISO 9787:1990)

Robots manipulateurs industriels - Systemes de coordonnées et mouvements (ISO 9787:1990)

(standards.iteh.ai)

Ta slovenski standard je istoveten z: **EN 29787:1992**

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/d165f31d-7603-4699-84cd-aecbbfe28edd/sist-en-29787-1998>

ICS:

25.040.30	Industrijski roboti. Manipulatorji	Industrial robots. Manipulators
-----------	---------------------------------------	------------------------------------

SIST EN 29787:1998

en

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)

SIST EN 29787:1998

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/d165f31d-7603-4699-84cd-aecbbfe28edd/sist-en-29787-1998>

EUROPEAN STANDARD

EN 29787:1992

NORME EUROPÉENNE

EUROPÄISCHE NORM

May 1992

UDC 621.865.8:62-523.8

Descriptors: Mechanics, automation, manipulators, industrial robots, motion, coordinates, sectional properties

English version

Manipulating industrial robots - Coordinate systems and motions (ISO 9787:1990)

Robots manipulateurs industriels - Systèmes de coordonnées et mouvements (ISO 9787:1990)

Industrieroboter - Koordinatensysteme und Bewegungsrichtungen (ISO 9787:1990)

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)SIST EN 29787:1998<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/d165f31d-7603-4699-84cd-aecbbfe28edd/sist-en-29787-1998>

This European Standard was approved by CEN on 1992-04-30. CEN members are bound to comply with the CEN/CENELEC Internal Regulations which stipulate the conditions for giving this European Standard the status of a national standard without any alteration.

Up-to-date lists and bibliographical references concerning such national standards may be obtained on application to the Central Secretariat or to any CEN member.

This European Standard exists in three official versions (English, French, German). A version in any other language made by translation under the responsibility of a CEN member into its own language and notified to the Central Secretariat has the same status as the official versions.

CEN members are the national standards bodies of Austria, Belgium, Denmark, Finland, France, Germany, Greece, Iceland, Ireland, Italy, Luxembourg, Netherlands, Norway, Portugal, Spain, Sweden, Switzerland and United Kingdom.

CENEuropean Committee for Standardization
Comité Européen de Normalisation
Europäisches Komitee für Normung

Central Secretariat: rue de Stassart, 36 B-1050 Brussels

Page 2
EN 29787:1992

Foreword

In 1990, ISO/DIS 9787 was submitted to the CEN Primary Questionnaire procedure.

Following the positive result of this procedure, the CEN Technical Sector Board, BTS2-Engineering (Resolution BTS2 65/1991), agreed to submit ISO 9787:1990, without modifications, to Formal Vote. The result of the Formal Vote was positive.

National Standards identical to this European Standard shall be published at the latest by 92-11-30 and conflicting national standards shall be withdrawn at the latest by 92-11-30.

In accordance with the CEN/CENELEC Common Rules, the following countries are bound to implement this European Standard :

Austria, Belgium, Denmark, Finland, France, Germany, Greece, Iceland, Ireland, Italy, Luxembourg, Netherlands, Norway, Portugal, Spain, Sweden, Switzerland and United Kingdom.

SIST EN 29787:1998

[https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/d165f31d-7603-4699-84cd-](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/d165f31d-7603-4699-84cd-accbb1c28cdd/sist-en-29787-1998)

Endorsement notice

[accbb1c28cdd/sist-en-29787-1998](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/d165f31d-7603-4699-84cd-accbb1c28cdd/sist-en-29787-1998)

The text of the International Standard ISO 9787:1990 was approved by CEN as a European Standard without any modification.

NORME
INTERNATIONALE

ISO
9787

Première édition
1990-12-01

**Robots manipulateurs industriels — Systèmes
de coordonnées et mouvements**

Manipulating industrial robots — Coordinate systems and motions
iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)

SIST EN 29787:1998

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/d165f31d-7603-4699-84cd-aecbbfe28edd/sist-en-29787-1998>



Numéro de référence
ISO 9787:1990(F)

Avant-propos

L'ISO (Organisation internationale de normalisation) est une fédération mondiale d'organismes nationaux de normalisation (comités membres de l'ISO). L'élaboration des Normes internationales est en général confiée aux comités techniques de l'ISO. Chaque comité membre intéressé par une étude a le droit de faire partie du comité technique créé à cet effet. Les organisations internationales, gouvernementales et non gouvernementales, en liaison avec l'ISO participent également aux travaux. L'ISO collabore étroitement avec la Commission électrotechnique internationale (CEI) en ce qui concerne la normalisation électrotechnique.

Les projets de Normes internationales adoptés par les comités techniques sont soumis aux comités membres pour vote. Leur publication comme Normes internationales requiert l'approbation de 75 % au moins des comités membres votants.

La Norme internationale ISO 9787 a été élaborée par le comité technique ISO/TC 184, *Systèmes d'automatisation industrielle et intégration*.

L'annexe A de la présente Norme internationale est donnée uniquement à titre d'information.

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/d165f31d-7603-4699-84cd-aecbbfe28edd/sist-en-29787-1998>

© ISO 1990

Droits de reproduction réservés. Aucune partie de cette publication ne peut être reproduite ni utilisée sous quelque forme que soit et par aucun procédé, électronique ou mécanique, y compris la photocopie et les microfilms, sans l'accord écrit de l'éditeur.

Organisation internationale de normalisation
Case Postale 56 • CH-1211 Genève 20 • Suisse

Imprimé en Suisse

Introduction

L'ISO 9787 fait partie d'une série de Normes internationales traitant des robots manipulateurs industriels. D'autres documents couvrent des sujets tels que sécurité, caractéristiques générales, caractéristiques de performance et méthodes d'essai correspondantes, terminologie, interfaces mécaniques. Il convient de noter que ces normes sont en relation les unes avec les autres et également avec d'autres Normes internationales.

iTeh STANDARD PREVIEW (standards.iteh.ai)

[SIST EN 29787:1998](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/d165f31d-7603-4699-84cd-aecbbfe28edd/sist-en-29787-1998)

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/d165f31d-7603-4699-84cd-aecbbfe28edd/sist-en-29787-1998>

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)

SIST EN 29787:1998

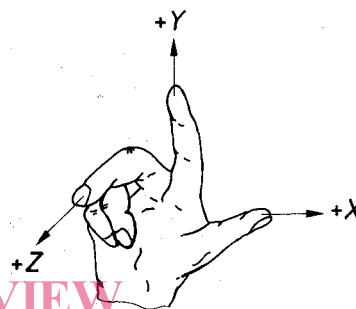
<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/d165f31d-7603-4699-84cd-aecbbfe28edd/sist-en-29787-1998>

Robots manipulateurs industriels — Systèmes de coordonnées et mouvements

1 Domaine d'application

La présente Norme internationale définit et spécifie trois systèmes de coordonnées du robot; elle donne également la nomenclature des axes. Elle est destinée à faciliter l'alignement, les essais et la programmation des robots.

La présente Norme internationale s'applique à tous les robots manipulateurs industriels tels que définis dans l'ISO/TR 8373.



2 Référence normative

La norme suivante contient des dispositions qui, par suite de la référence qui en est faite, constituent des dispositions valables pour la présente Norme internationale. Au moment de la publication, l'édition indiquée était en vigueur. Toute norme est sujette à révision et les parties prenantes des accords fondés sur la présente Norme internationale sont invitées à rechercher la possibilité d'appliquer l'édition la plus récente de la norme indiquée ci-après. Les membres de la CEI et de l'ISO possèdent le registre des Normes internationales en vigueur à un moment donné.

ISO/TR 8373:1988, *Robots manipulateurs industriels — Vocabulaire.*

3 Définitions

Pour les besoins de la présente Norme internationale, les définitions données dans l'ISO/TR 8373 s'appliquent.

4 Systèmes de coordonnées définis

Tous les systèmes de coordonnées décrits dans la présente Norme internationale sont des systèmes de sens direct, voir figure 1.

STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)

Figure 1 — Système de coordonnées de sens direct

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/2167314-7004/988411-7004-29787-1998>
A, B et C définissent les mouvements de rotation effectués respectivement autour d'axes parallèles à X, Y et Z.

Les valeurs positives de A, B et C sont comptées de façon qu'une vis pas à droite avance respectivement en direction +X, +Y et +Z (voir figure 2).

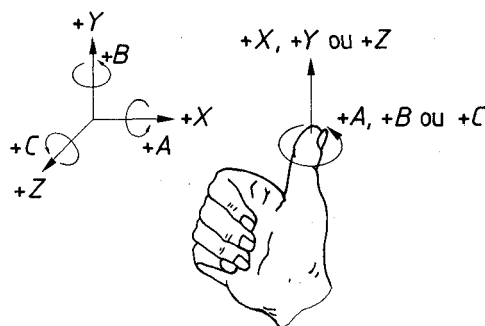


Figure 2 — Mouvements de rotation

Les trois systèmes de coordonnées décrits sont dénommés système de coordonnées de l'atelier, système de coordonnées de la base, et système de coordonnées de l'interface mécanique, par réfé-