ГОСТ 25230-82
(СТ СЭВ 2459-80)

Группа Ф44

ГОСУДАРСТВЕННЫЙ СТАНДАРТ СОЮЗА ССР

МАНИПУЛЯТОРЫ ДЛЯ ДИСТАНЦИОННОЙ РАБОТЫ С РАДИОАКТИВНЫМИ ВЕЩЕСТВАМИ

Ряды грузоподъемности

Manipulators for remote handling of radioactive substances. Capacity range

ОКП 69 6830

Дата введения 1983-01-01

Постановлением Государственного комитета СССР по стандартам от 27 апреля 1982 г. N 1693 срок действия установлен с 01.01.1983 г. до 01.01.1988 г.*

---

* Ограничение срока действия снято постановлением Госстандарта России от 03.08.92 N 852 (ИУС N 11, 1992 год). - Примечание изготовителя базы данных.

ВНЕСЕНО Изменение N 1, утвержденное и введенное в действие с 01.01.88 Постановлением Госстандарта СССР от 19.06.87 N 2189

Изменение N 1 внесено изготовителем базы данных по тексту ИУС N 10, 1987 год

1. Настоящий стандарт распространяется на манипуляторы, предназначенные для дистанционной работы с радиоактивными веществами и источниками ионизирующих излучений, и устанавливает ряды грузоподъемности от 0,1 до 5000 кг.

Стандарт полностью соответствует СТ СЭВ 2459-80.

2. Термины и пояснения основных понятий манипуляторов - в соответствии с приложением 1а.

3. В зависимости от признаков функционирования и конструкции устанавливается четыре исполнения манипуляторов: ручные захваты, шпаговые, копирующие, некопирующие.

2, 3. (Измененная редакция, Изм. N 1).

4. Грузоподъемность должна выбираться из следующего ряда: 0,1; 0,5; 1,0; 1,6; 2,5; 3,2; 5,0; 10; 16; 25; 50; 100; 160; 250; 320; 500; 1000; 1600; 2500; 5000 кг.

5. Номинальные и максимальные значения грузоподъемности для четырех исполнений манипуляторов должны соответствовать значениям, указанным в таблице.

Наименование исполнения	Грузоподъемность, кг							
	Номинальная				Максимальная			
	до 1	св. 1 до 10	св. 10 до 100	св. 100	до 10	св. 10 до 100	св. 100 до 1000	св. 1000
Ручные захваты	0,5 1,0	1,6	-	-	2,5	-	-	-
Шпаговые манипуляторы	0,1 0,5 1,0	-	-	-	1,0 5,0	-	-	-
Копирующие манипуляторы	0,1 0,5	1,6 2,5 3,2 5,0 10,0	16 25 50 100	160 250	Выбирается из ряда п.4, но не более 500 кг			

Некопирующие манипуляторы	-	-	-	-	10,0	25 50 100	160 250 320 500 1000	1600 2500 5000

Примечания:

1. Номинальная грузоподъемность - грузоподъемность, соответствующая максимально допустимой массе объекта манипулирования, на перемещение которого рассчитан манипулятор в пределах всей зоны обслуживания.

2. Максимальная грузоподъемность - грузоподъемность, соответствующая максимально допустимой массе объекта манипулирования, на перемещение которого рассчитан манипулятор в пределах ограниченной зоны обслуживания, установленной в нормативно-технической документации.

6. (Исключено, Изм. N 1).

7. Ряды крутящих моментов на рабочих органах и на наконечниках исполнительных органов манипуляторов приведены в справочном приложении 1.

(Измененная редакция, Изм. N 1).

ПРИЛОЖЕНИЕ 1
Справочное

Ряды крутящих моментов на рабочих органах и на наконечниках исполнительных органов манипуляторов:

0,10; 0,16; 0,25; 0,40; 0,63; 1,0; 1,6; 2,5; 4,0; 6,3; 10; 16; 25; 40; 63; 100; 160; 250; 400; 630; 1000 Н·м

(Измененная редакция, Изм. N 1).

ПРИЛОЖЕНИЕ 1а (справочное). ТЕРМИНЫ И ПОЯСНЕНИЯ ОСНОВНЫХ ПОНЯТИЙ МАНИПУЛЯТОРОВ

ПРИЛОЖЕНИЕ 1а
Справочное

Термин	Пояснение
Манипулятор	Определение по ГОСТ 25686-85
Ручной захват	Манипулятор без опоры, удерживаемый рукой оператора
Шпаговый манипулятор	Манипулятор, имеющий поступательное движение связующего органа, выполненного в виде трубы, соединяющей рабочий орган с рукояткой управления
Копирующий манипулятор	Манипулятор, движение рабочего органа которого повторяет перемещение кисти руки оператора
Некопирующий манипулятор	Манипулятор, движение рабочего органа которого не повторяет перемещение кисти руки оператора
Наконечник манипулятора	Часть исполнительного органа манипулятора, на который крепится съемный рабочий орган
Грузоподъемность манипулятора	Способность манипулятора в один прием поднять и переместить рабочим органом соответствующую массу предмета
Крутящий момент захвата манипулятора	Наибольший момент, который допускается развивать захватом манипулятора при вращении захвата вокруг своей продольной оси при любом положении исполнительного органа

Рабочий орган манипулятора *Рабочий орган*	Часть исполнительного органа манипулятора обычно в виде захвата, предназначенная для выполнения различных операций манипулятором Примечание. Захваты манипулятора могут быть механическими, электромагнитными, вакуумными и т.п.
Исполнительный орган манипулятора *Исполнительный орган*	Функциональная часть манипулятора, предназначенная для выполнения сигналов и движений, поступающих от задающего органа манипулятора
Связующий орган манипулятора *Связующий орган*	Функциональная часть манипулятора, предназначенная для передачи сигналов и движений от задающего органа к исполнительному органу
Задающий орган манипулятора *Задающий орган*	Функциональная часть манипулятора, предназначенная для создания управляющих сигналов и движений

ПРИЛОЖЕНИЕ 1а. (Введено дополнительно, Изм. N 1).

Электронный текст документа
подготовлен АО "Кодекс" и сверен по:
официальное издание
М.: Издательство стандартов, 1982
Редакция документа с учетом
изменений и дополнений
подготовлена ЗАО "Кодекс"