ISO 14539:2000-11 (E/F)

Manipulating industrial robots - Object handling with grasp-type grippers - Vocabulary and presentation of characteristics

Robots manipulateurs in dustriels - Manipulation des objets par préhenseurs à pince - Vocabulaire et présentation des caractéristiques

Contents/Sommaire

Page

Foreword v

Introduction vii

1 Scope 1

2 Terms and definitions 1

3 Vocabulary of object handling 2
3.1 Type of handling 2
3.2 Grasps 5
3.3 Coordinate systems in object handling 8
3.4 Sensing in object handling 10

4 Vocabulary of grasp-type grippers 11
4.1 Type of end effectors 11
4.2 Elements and mechanisms of grasp-type grippers 12
4.3 Type of grasp-type grippers 14
4.4 Type of fingers 15
4.5 Finger control 16
4.6 Clamping elements 18
4.7 Robot interfaces 19
4.8 Safety in grasps and grasping 19

Annex A (normative) Formats for the presentation of gripper characteristics 21

Alphabetical index 30

ISO 14539:2000(E/F) Avant-propos vi

Introduction viii

1 Domaine d'application 1

2 Termes et définitions 1

3 Vocabulaire de la manipulation d'objet 2
3.1 Type de manipulation 2
3.2 Prises 5
3.3 Systèmes de coordonnées lors de la manipulation d'objets 8
3.4 Contrôle lors de la manipulation d'objets 10

4 Vocabulaire des préhenseurs à pince 11
4.1 Types de terminaux 11
4.2 Éléments et mécanismes des préhenseurs à pince 12
4.3 Types de préhenseurs à pince 14
4.4 Types de doigts 15
4.5 Commande des doigts 16
4.6 Éléments de serrage 18
4.7 Interfaces robot 19
4.8 Sécurité pour les prises et actions de préhension 19

Annexe A (normative) Fiches techniques pour la présentation des caractéristiques des préhenseurs 21

Index alphabétique 31