

ISO 14539:2000-11 (E/F)

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

Robots manipulateurs industriels - 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