

ICS 25-010  
J 07



# 中华人民共和国国家标准

GB/T 16978—1997  
idt ISO/TR 11065:1992

---

## 工业自动化 词汇

Industrial automation glossary

1997-09-02 发布

1998-04-01 实施

---

国家技术监督局 发布

## 目 次

前言 .....	Ⅲ
ISO/IEC 前言 .....	Ⅳ
1 范围 .....	1
2 词汇 .....	1
附录 A 工业自动化词汇出处文件 .....	39
附录 B 中文索引 .....	39

## 前 言

本标准完全等同采用 ISO/TR 11065《工业自动化 词汇》。

ISO/TR 11065 是由 ISO/TC 184/SC5 起草制定的。其目的意义与制定形成依据均已在 ISO/IEC 前言中说明。

由于我国标准形式没有技术报告(TR)这一类型,故作为国家标准(推荐性)等同采用。按照《机械工业标准文本采用国际标准和国外先进标准的若干规定》第七条规定,遵循了一一对应采用原则。为了便于与 ISO 标准对照,在术语的编排格式上,完全按 ISO/TR 11065 不变。不同之处仅在于删去了几条注释,因为他们注释的是 ISO 文件不便查找。另外在第 2 章每个词条前加了排序号,在附录中增加一个中文索引,以方便查阅使用。

本标准是首次制定。本标准的目的是为了统一在工业自动化领域常用专业术语的名称与定义。

按照 GB/T 1.1—1993 规定,增加了我国前言并将原国际前言改为 ISO/IEC 前言。

本标准由中华人民共和国机械工业部提出。

本标准由全国工业自动化系统标准化技术委员会归口。

本标准由机械工业部北京机械工业自动化研究所负责起草。

本标准主要起草人:郝淑芬、梁新国、张作才。

## ISO/IEC 前言

ISO(国际标准化组织)是由各国标准化机构(ISO 成员体)组成的世界性联合体。通常由 ISO 技术委员会完成国际标准的制定工作。每个成员体对某项已建立技术委员会的专题感兴趣时,均有权参加该技术委员会。同 ISO 有联系的官方或非官方的国际组织亦参加此工作。同电工技术标准化有关的一切事务,ISO 与国际电工委员会(IEC)密切合作。

技术委员会的主要任务是制定国际标准。在特殊情况下,技术委员会可以建议发布下述类型的技术报告:

第 1 类,虽几经努力,但仍未能获得作为国际标准发布所必需的支持;

第 2 类,该专题由于尚处于技术开发阶段,或由于其他某种原因不能立即但在将来可能成为国际标准;

第 3 类,技术委员会收集到的内容与正式发布的国际标准属于不同类型的资料(例如“技术动态”)。

第 1 和第 2 类技术报告在发表后三年内,须经复查,以确定其是否可以成为国际标准。第 3 类技术报告只有当其提供的数据不再有效或有用时,才进行复查。

ISO/TR 11065 为第 3 类技术报告,是由 ISO/TC 184 工业自动化系统与集成技术委员会的 SC5 结构与通信分会制定的。

工业自动化涉及到产品制造各阶段的自动控制。而且愈来愈多地涉及各个生产阶段的控制的集成,即计算机集成制造。

本词汇中的工业自动化名词术语,收录了广为使用的、并在 ISO、特别是 ISO/TC184 工业自动化技术委员会已发表的文件中业已定义的名词术语。

鉴于有新增补的名词术语,且有些定义仍在 ISO/TC 184 的各分会考虑斟酌之中,因而此次发表的工业自动化词汇将作为第 3 类技术报告,而不是作为国际标准发表。

此技术报告可作为一个导则,以便于更好地了解日益扩展的工业自动化的领域。

# 中华人民共和国国家标准

## 工业自动化 词汇

Industrial automation glossary

GB/T 16978—1997  
idt ISO/TR 11065:1992

### 1 范围

本标准定义了工业制造环境中有关的自动化名词术语。

注：本标准中的所有名词术语及其定义，均选自已经正式发布的 ISO 文件，这些文件均作为出处文件列出。下列每一条定义后的数字|N|，即表示在附录 A 中所列的出处文件的序号。

### 2 词汇

#### 2.1 缩址呼叫 abbreviated address calling

使用户在呼叫时，可采用比完全地址字符更少的缩略地址进行呼叫。

注：网络可能允许用户给缩址码指定一个给定数。分配给对象或对象组的缩址码，必要时可通过适当的步骤进行修改。 |8|

#### 2.2 绝对坐标 absolute co-ordinates

见 GB/T 8129—1997《工业自动化系统 机床数值控制 词汇》。 |2|

#### 2.3 绝对坐标值 absolute coordinate

一个定点相对于给定坐标系的原点的一个坐标值。 |9|

#### 2.4 绝对误差 absolute error

从计算值、观测值、测量值或实际值中减去真值、给定值或理论正确值后得到的代数结果。 |2|

#### 2.5 绝对指令 absolute instruction

采用绝对坐标的显示命令。 |9|

#### 2.6 绝对位置传感器 absolute position sensor

见 GB/T 8129—1997。 |2|

#### 2.7 绝对编程 absolute programming

见 GB/T 8129—1997。 |2|

#### 2.8 绝对矢量 absolute vector

用绝对坐标表示起止点的矢量。 |9|

#### 2.9 加速度 acceleration

见 GB/T 12643—1997《工业机器人 词汇》。 |1|

#### 2.10 精度 accuracy

对误差、或与指定值的一致程度的评定，对微小误差的严密评定。 |2|

#### 2.11 主动调节 active accommodation

一种控制方式，它将传感器的输出、控制命令和机器人的运动相结合，用于改变机器人预先设计的运动，以响应传感器的输入（例如，当力达到设定值时制动机器人，或执行插入、开门和边沿跟踪之类的反馈作业）。 |1|

#### 2.12 有源器件 active devices

国家技术监督局 1997-09-02 批准

1998-04-01 实施