



中华人民共和国国家标准

GB/T 37395—2019

送餐服务机器人通用技术条件

General specifications of meal delivery service robot

2019-05-10 发布

2019-12-01 实施

国家市场监督管理总局
中国国家标准化管理委员会 发布

目 次

前言	I
1 范围	1
2 规范性引用文件	1
3 术语和定义	1
4 技术要求	3
4.1 功能	3
4.2 性能	3
4.3 安全要求	4
4.4 外观和结构	5
4.5 环境适应性	5
5 试验方法	6
5.1 功能检查	6
5.2 性能试验	6
5.3 安全试验	7
5.4 外观和结构检查	8
5.5 环境适应性试验	8
6 检验规则	9
6.1 检验分类	9
6.2 型式检验	9
6.3 出厂检验	9
7 标志、包装、使用说明书、运输和贮存	9
7.1 标志	9
7.2 包装	9
7.3 使用说明书	9
7.4 运输	10
7.5 贮存	10
参考文献	11

前 言

本标准按照 GB/T 1.1—2009 给出的规则起草。

本标准由国家机器人标准化总体组提出并归口。

本标准起草单位：沈阳新松机器人自动化股份有限公司、中国科学院沈阳自动化研究所、深圳市优必选科技有限公司、苏州穿山甲机器人股份有限公司、东北大学、苏州苏相机器人智能装备有限公司、中机生产力促进中心、苏州傲特敏机器人技术服务有限公司。

本标准主要起草人：徐方、邹凤山、李志海、袁杰、李超、姜杨、孙立宁、张苹、瞿卫新、刘晓帆、刘世昌、梁亮、张锋、马壮。

送餐服务机器人通用技术条件

1 范围

本标准规定了送餐服务机器人(以下简称机器人)的技术要求、试验方法、检验规则、标志、包装、使用说明书、运输和贮存。

本标准适用于在餐饮场所提供送餐服务的服务机器人。

2 规范性引用文件

下列文件对于本文件的应用是必不可少的。凡是注日期的引用文件,仅注日期的版本适用于本文件。凡是不注日期的引用文件,其最新版本(包括所有的修改单)适用于本文件。

GB/T 191—2008 包装储运图示标志

GB/T 2423.1—2008 电工电子产品环境试验 第2部分:试验方法 试验A:低温

GB/T 2423.2—2008 电工电子产品环境试验 第2部分:试验方法 试验B:高温

GB/T 2423.3—2016 环境试验 第2部分:试验方法 试验Cab:恒定湿热试验

GB/T 2423.55—2006 电工电子产品环境试验 第2部分:环境测试 试验Eh:锤击试验

GB/T 4768—2008 防霉包装

GB/T 4857.23—2012 包装 运输包装件基本试验 第23部分:随机振动试验方法

GB/T 4879—2016 防锈包装

GB/T 5048—2017 防潮包装

GB 5226.1—2008 机械电气安全 机械电气设备 第1部分:通用技术条件

GB/T 13384—2008 机电产品包装通用技术条件

GB/T 17799.1—2017 电磁兼容 通用标准 居住、商业和轻工业环境中的抗扰度

GB 17799.3—2012 电磁兼容 通用标准 居住、商业和轻工业环境中的发射

ISO 13482:2014 机器人与机器人设备 个人护理机器人安全要求(Robots and robotic devices—Safety requirements for personal care robots)

ISO 18646-1:2016 机器人 服务机器人性能规范及其试验方法 第1部分:轮式机器人运动(Robotics—Performance criteria and related test methods for service robots—Part 1:Locomotion for wheeled robots)

ISO/DIS 18646-2:2017 机器人 服务机器人性能规范及其试验方法 第2部分:导航(Robotics—Performance criteria and related test methods for service robots—Part 2:Navigation)

3 术语和定义

下列术语和定义适用于本文件。

3.1

服务机器人 service robot

除工业自动化应用外,能为人类或设备完成有用任务的机器人。

注1:工业自动化应用包括(但不限于)制造、检验、包装盒装配。