

ICS 43.040.99  
CCST35

T/CSEE 0389.1-2023



# 电动汽车 第1部分：通

Electric vehicle c  
Part 1:General tecl

155198.5329

2023-12-29 发布

中国电机工

## 目 次

前 言 .....	III
引 言 .....	IV
1 范围 .....	1
2 规范性引用文件 .....	1
3 术语和定义 .....	2
4 分类 .....	4
5 功能和性能 .....	5
5.1 环境适应性 .....	5
5.1.1 正常工作环境 .....	5
5.1.2 特殊工作环境 .....	5
5.1.3 电磁兼容 .....	5
5.1.4 振动和冲击 .....	5
5.1.5 噪声 .....	5
5.2 功能要求 .....	5
5.2.1 机器人功能 .....	5
5.2.2 车辆插头自动抓放 .....	6
5.2.3 车辆插头自动插拔 .....	6
5.2.4 充电过程管理 .....	6
5.2.5 自主导航 .....	6
5.2.6 手动控制 .....	6
5.2.7 自检 .....	6
5.2.8 离线运行 .....	7
5.2.9 热管理 .....	7
5.3 性能要求 .....	7
5.3.1 机器人性能 .....	7
5.3.2 移动精度 .....	7
5.3.3 停车误差容忍度 .....	7
5.3.4 通过性 .....	7
5.3.5 车辆接口连接时间 .....	7
5.3.6 车辆接口连接成功率 .....	8
5.3.7 车辆接口连接精度 .....	8
5.3.8 插拔力 .....	8
6 安全 .....	8
6.1 一般要求 .....	8
6.2 其他要求 .....	8
6.2.1 急停 .....	8
6.2.2 移动碰撞保护 .....	8
6.2.3 手臂碰撞保护 .....	8

6.2.4 机械稳定性.....	8
6.2.5 柔顺性.....	8
6.2.6 锁紧装置.....	9
6.2.7 储能单元.....	9
6.2.8 声光报警.....	9
7 标志、使用说明书、包装、运输和贮存.....	9
7.1 标志.....	9
7.2 使用说明书.....	9
7.3 包装.....	9
7.4 运输.....	9
7.5 贮存.....	9
附录A (资料性)电动汽车充电机器人类型示例.....	10
附录B (资料性)车辆接口连接精度测量方法.....	13
参考文献.....	15

以上内容仅为本文档的试下载部分，为可阅读页数的一半内容。如要下载或阅读全文，请访问：<https://d.book118.com/568107001043007007>