

**TCVN TIÊU CHUẨN QUỐC GIA \* NATIONAL STANDARD**

**TCVN 13228:2020**

**ISO 8373:2012**

**TỔNG CỤC TIÊU CHUẨN ĐO LƯỜNG CHẤT LƯỢNG**

Xuất bản lần 1

**BẢN GỐC TCVN**

**KHÔNG SAO CHỤP ĐỂ PHÁT HÀNH**

**RÔ BỐT VÀ CÁC BỘ PHẬN CẤU THÀNH RÔ BỐT –  
TỪ VỰNG**

**ROBOTS AND ROBOTIC DEVICES - VOCABULARY**

**HÀ NỘI – 2020**

TỔNG CỤC TIÊU CHUẨN ĐO LƯỜNG CHẤT LƯỢNG

**BẢN GỐC TCVN**

**KHÔNG SAO CHỤP ĐỂ PHÁT HÀNH**

Lời nói đầu

TCVN 13228:2020 hoàn toàn tương đương ISO 8373:2012

TCVN 13228:2020 do Ban kỹ thuật tiêu chuẩn quốc gia TCVN/TC 299, Robot biên soạn, Tổng cục Tiêu chuẩn Đo lường Chất lượng đề nghị, Bộ Khoa học và Công nghệ công bố.



## Rô bốt và các bộ phận cấu thành rô bốt – Từ vựng

## Robots and robotic devices — Vocabulary

### 1 Phạm vi áp dụng

Tiêu chuẩn này quy định các thuật ngữ được sử dụng liên quan đến rô bốt và các bộ phận cấu thành rô bốt vận hành trong môi trường công nghiệp và môi trường phi công nghiệp.

### 2 Thuật ngữ chung

#### 2.1

#### Tay máy

Cơ cấu máy gồm một số thành phần được kết nối hoặc di trượt với nhau dùng cho mục đích cầm (nắm) chặt lấy và/hoặc di chuyển các đồ vật (các chi tiết hoặc dụng cụ) thường có vài bậc tự do (4.4)

CHÚ THÍCH 1 Một tay máy có thể được điều khiển bởi một người tác vụ (2.17), hoặc do một bộ điều khiển điện tử lập trình được hoặc bất cứ hệ thống logic nào (ví dụ như cơ cấu cam, hệ thống logic có dây).

CHÚ THÍCH 2 Một tay máy không bao gồm một khâu tác động cuối (3.11).

#### 2.2

#### Tự động điều khiển

Khả năng thực hiện các tác vụ đã định dựa trên trạng thái hiện hành và cảm nhận mà không có sự can thiệp của con người.

### 1 Scope

This International Standard defines terms used in relation with robots and robotic devices operating in both industrial and non-industrial environments.

### 2 General terms

#### 2.1

#### manipulator

machine in which the mechanism usually consists of a series of segments, jointed or sliding relative to one another, for the purpose of grasping and/or moving objects (pieces or tools) usually in several degrees of freedom (4.4)

NOTE 1 A manipulator can be controlled by an operator (2.17), a programmable electronic controller, or any logic system (for example cam device, wired).

NOTE 2 A manipulator does not include an end effector (3.11).

#### 2.2

#### autonomy

ability to perform intended tasks based on current state and sensing, without human intervention