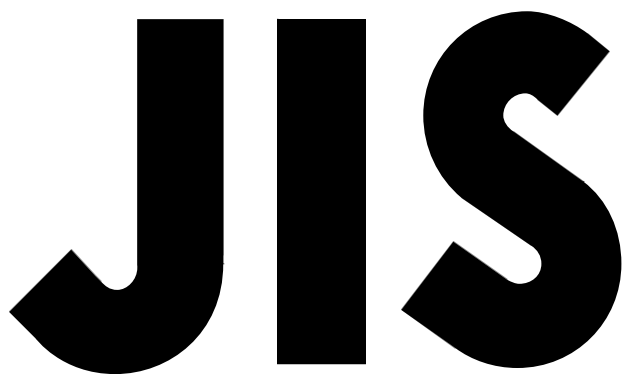




産業オートメーションシステム—機械及び 装置の制御—座標系及び運動の記号

JIS B 6310 : 2003

(ISO 841 : 2001)

(JMTBA/JSA)

(2008 確認)

平成 15 年 12 月 20 日 改正

日本工業標準調査会 審議

(日本規格協会 発行)

日本工業標準調査会標準部会 産業オートメーション技術専門委員会 構成表

	氏名	所属
(委員長)	古 川 勇 二	東京農工大学
	(委員) 荒 井 栄 司	大阪大学
	井 上 和	株式会社富士通九州システムエンジニアリング
	上 野 滋	財団法人機械振興協会
	大 見 孝 吉	独立行政法人産業技術総合研究所
	川 島 重 雄	富士電機株式会社
	神 田 雄 一	東洋大学
	木 村 文 彦	東京大学
	小 島 俊 雄	独立行政法人産業技術総合研究所
	早乙女 康 典	群馬大学
	坂 本 千 秋	社団法人日本工作機械工業会
	谷 和 男	岐阜大学
	堤 正 臣	東京農工大学
	長 江 昭 充	ヤマザキマザック株式会社
	中 野 宜 政	三菱電機メカトロニクスソフトウェア株式会社
	日 比 均	株式会社デンソーウェーブ FA
	福 田 好 朗	法政大学

主 務 大 臣：経済産業大臣 制定：昭和 46.6.1 改正：平成 15.12.20

官 報 公 示：平成 15.12.22

原 案 作 成 者：社団法人日本工作機械工業会

(〒105-0011 東京都港区芝公園 3 丁目 5-8 機械振興会館 TEL 03-3434-3961)

財団法人日本規格協会

(〒107-8440 東京都港区赤坂 4 丁目 1-24 TEL 03-5770-1573)

審 議 部 会：日本工業標準調査会 標準部会 (部会長 二瓶 好正)

審議専門委員会：産業オートメーション技術専門委員会 (委員長 古川 勇二)

この規格についての意見又は質問は、上記原案作成者又は経済産業省産業技術環境局 標準課情報電気標準化推進室 (〒100-8901 東京都千代田区霞が関 1 丁目 3-1) にご連絡ください。

なお、日本工業規格は、工業標準化法第 15 条の規定によって、少なくとも 5 年を経過する日までに日本工業標準調査会の審議に付され、速やかに、確認、改正又は廃止されます。

まえがき

この規格は、工業標準化法第 14 条によって準用する第 12 条第 1 項の規定に基づき、社団法人日本工作機械工業会(JMTBA)／財団法人日本規格協会(JSA)から、工業標準原案を具して日本工業規格を改正すべきとの申出があり、日本工業標準調査会の審議を経て、経済産業大臣が改正した日本工業規格である。

これによって、**JIS B 6310:1998** は改正され、この規格に置き換えられる。

改正に当たっては、日本工業規格と国際規格との対比、国際規格に一致した日本工業規格の作成及び日本工業規格を基礎にした国際規格原案の提案を容易にするために、**ISO 841:2001, Industrial automation systems and integration—Numerical control of machines—Coordinate system and motion nomenclature** を基礎として用いた。

この規格の一部が、技術的性質をもつ特許権、出願公開後の特許出願、実用新案権、又は出願公開後の実用新案登録出願に抵触する可能性があることに注意を喚起する。経済産業大臣及び日本工業標準調査会は、このような技術的性質をもつ特許権、出願公開後の特許出願、実用新案権、又は出願公開後の実用新案登録出願にかかわる確認について、責任はもたない。

JIS B 6310 には、次に示す附属書がある。

附属書 A (規定) 機械運動の例

目 次

	ページ
序文	1
1. 適用範囲	1
2. 引用規格	1
3. 定義	2
4. 機械の座標系	2
4.1 座標系の表示	2
4.2 座標系の原点	2
4.3 Z 軸	2
4.4 X 軸	2
4.5 Y 軸	3
4.6 回転軸	3
5. 機械の主運動	3
5.1 運動の表示	3
5.2 運動の方向	3
6. 付加運動	3
6.1 直進運動	3
6.2 回転運動	3
6.3 使用文字の制限	3
6.4 付加運動の方向	3
7. 機械の図表示	4
7.1 機械の図表示の例	4
7.2 図表示	4
附属書 A (規定) 機械運動の例	5
解 説	20

産業オートメーションシステム—機械及び 装置の制御—座標系及び運動の記号

Industrial automation systems and integration—Numerical control of machines—Coordinate system and motion nomenclature

序文 この規格は、2001 年に第 2 版として発行された ISO 841:2001, Industrial automation systems and integration—Numerical control of machines—Coordinate system and motion nomenclature を翻訳し、技術的内容及び規格票の様式を変更することなく作成した日本工業規格である。

なお、この規格で点線の下線を施してある箇所は、原国際規格にはない事項である。

1. 適用範囲 この規格は、産業オートメーションシステムにおける数値制御機械及び類似の座標系並びに運動の記号について規定する。

- 備考1.** 数値制御機械では、すべての軸がベース又はフレームに取付けられ、すべての運動は一つの基準座標系上で表される。
2. この規格は、規格の簡素化のため、数値制御工作機械だけでなく一般の機械についても規定する。産業ロボットに関する座標系及び運動の記号については、JIS B 8437 に規定されている。
3. この規格の対応国際規格を、次に示す。

なお、対応の程度を表す記号は、ISO/IEC Guide 21 に基づき、IDT (一致している)、MOD (修正している)、NEQ (同等でない) とする。

ISO 841:2001, Industrial automation systems and integration—Numerical control of machines—Coordinate system and motion nomenclature (IDT)

2. 引用規格 次に掲げる規格は、この規格に引用されることによって、この規格の規定の一部を構成する。これらの引用規格は、その最新版（追補を含む。）を適用する。

JIS B 0181 産業オートメーションシステム—機械の数値制御—用語

備考 ISO 2806 : 1994 Industrial automation systems—Numerical control of machines—Vocabulary からの引用事項は、この規格の該当事項と同等である。

JIS B 6315-1 機械の数値制御—プログラムフォーマット及びアドレスワードの定義—第 1 部：位置決め、直線運動及び輪郭制御システム用データフォーマット

備考 ISO 6983-1 : 1982 Numerical control of machines—Program format and definition of address words—Part 1 : Data format for positioning, line motion and contouring control systems からの引用事項は、この規格の該当事項と同等である。

JIS B 8437 産業用マニピュレーティングロボット—座標系及び運動の記号