

**Изменение № 1 ГОСТ 27350—87 Роботы промышленные агрегатно-модульные. Исполнительные модули линейного перемещения. Типы, основные параметры**  
Утверждено и введено в действие Постановлением Государственного комитета СССР по управлению качеством продукции и стандартам от 30.10.90 № 2748  
Дата введения 01.07.91

Вводную часть дополнить абзацем: «Требования стандарта являются обязательными».

Таблица. Параметры «Усилие на выходном звене», «Максимальная абсолютная погрешность позиционирования» и «Максимальные перемещения» изложить в новой редакции:

*(Продолжение см. с. 146)*

*(Продолжение изменения к ГОСТ 27350—87)*

Номинальное усилие на выходном звене, Н	1,0; 1,6; 2,5; 4; 6,3; 10; 16; 25; 40; 63; 80; 100; 125; 160; 200; 250; 320; 400; 500; 630; 800; 1000; 1250; 1600; 2000; 2500; 3200; 4000; 5000; 6300; 8000; 10000; 12500; 16000; 20000; 25000; 32000; 40000; 50000; 63000; 80000; 100000; 125000; 160000
Максимальная погрешность позиционирования, мм	По ГОСТ 26050—89
Максимальное перемещение, мм	По ГОСТ 26050—89

*(Продолжение см. с. 147)*