

Comité Técnico: AEN/CTN 116.

Código de Norma	Título de la norma	Eq. Europea/Intern. (Grado)
EN ISO 9787:1999	Robots manipuladores industriales. Sistemas de coordenadas y movimientos. (ISO 9787:1999). (RATIFICADA POR AENOR EN NOVIEMBRE 2000)	EN ISO 9787:1999 (IDT) ISO 9787:1999 (IDT)
EN ISO 9946:1999	Robots manipuladores industriales. Presentación de las características (ISO 9946:1999). (RATIFICADA POR AENOR EN NOVIEMBRE 2000).	EN ISO 9946:1999 (IDT) ISO 9946:1999 (IDT)
EN ISO 10218-1:2008	Robots para entornos industriales. Requisitos de seguridad. Parte 1: Robot (ISO 10218-1:2006 incluyendo Corr 1:2007) (Ratificada por AENOR en enero de 2009.)	EN ISO 10218-1:2008 (IDT) ISO 10218-1:2006 Corr.1:2007 (IDT) ISO 10218-1:2006 (IDT)
EN ISO 10303-210:2002	Sistemas de automatización industrial e integración. Representación de datos de producto e intercambio. Parte 210: Protocolo de aplicación: Montaje electrónico, interconexión y diseño de paquetes. (ISO 10303-210:2001) (Ratificada por AENOR en enero de 2003)	EN ISO 10303-210:2002 (IDT) ISO 10303-210:2001 (IDT)
EN ISO 11593:1997	Robots manipuladores industriales. Sistemas de intercambio automático y efectivo. Vocabulario y presentación de características (ISO 11593:1996). (RATIFICADA POR AENOR EN NOVIEMBRE 2000).	EN ISO 11593:1997 (IDT) ISO 11593:1996 (IDT)
EN ISO 19439:2006	Integración de empresa. Marco para el modelo empresarial (ISO 19439:2006) (Ratificada por AENOR en julio de 2006.)	EN ISO 19439:2006 (IDT) ISO 19439:2006 (IDT)
EN ISO 19439:2006/AC:2007	Integración de empresa. Marco para el modelo empresarial (ISO 19439:2006/Cor 1:2006) (Ratificada por AENOR en enero de 2008.)	EN ISO 19439:2006/AC:2007 (IDT) ISO 19439:2006/Cor.1:2006 (IDT)
EN ISO 19440:2007	Integración de empresas. Estructuras para modelización de empresas (ISO 19440:2007) (Ratificada por AENOR en febrero de 2008.)	EN ISO 19440:2007 (IDT) ISO 19440:2007 (IDT)
UNE 116001:1988	Control numérico de maquinas. Nomenclatura de ejes y movimientos	ISO 841:1974 (IDT)

Comité Técnico: AEN/CTN 116.

Código de Norma	Título de la norma	Eq. Europea/Intern. (Grado)
UNE-EN ISO 8373:1998	Robots manipuladores industriales. Vocabulario. (ISO 8373:1994 + Corrigendum Técnico 1:1996).	EN ISO 8373:1996/AC:1996 (IDT) EN ISO 8373:1996 (IDT) ISO 8373/COR TE 1:1996 (IDT) ISO 8373:1994 (IDT)
UNE-EN ISO 9283:2003	Robots manipuladores industriales. Criterios de análisis de prestaciones y métodos de ensayo relacionados. (ISO 9283:1996).	EN ISO 9283:1998 (IDT) ISO 9283:1998 (IDT)
UNE-EN ISO 9409-1:2004	Robots manipuladores industriales. Interfaces mecánicas. Parte 1: Platos (ISO 9409-1:2004)	EN ISO 9409-1:2004 (IDT) ISO 9409-1:2004 (IDT)
UNE-EN ISO 9409-2:2003	Robots manipuladores industriales. Interfaces mecánicas. Parte 2: Ejes (ISO 9409-2:2002)	EN ISO 9409-2:2003 (IDT) ISO 9409-2:2002 (IDT)
UNE-EN ISO 14539:2003	Robots manipuladores industriales. Transporte de objetos con dispositivos de agarre tipo empuñadura. Vocabulario y presentación de características (ISO 14539:2000)	EN ISO 14539:2001 (IDT) ISO 14539:2000 (IDT)