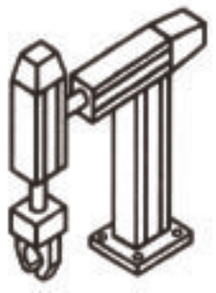
Roboter – robots

Von A wie Ablagepunkt bis Z wie Zykluszeit



Ablagepunktset	*down point*
Absolutwertgeber	*absolute encoder*
Bewegungsachse	*axis of motion*
Achsmitziehen	*axis drag*
Achsversatz	*axial misalignment*
Bahnplanung	*trajectory planning, path planning*
Berührungsrückkopplung	*tactile feedback*
Beugen	*to pitch, to bend*
Bezugssystem	*system of reference, reference system*
Bildverarbeitung	*image processing, industrial machine vision*
Drehachse	*rotary axis, axis of rotation, rotation axis*
Drehbewegung	*rotary motion, rotational traverse, rotational motion*
Drehdurchführung	*rotary feedthrough unit*
Drehgeber	*(rotary) shaft encoder, turning encoder*
Drehgelenk	*pin joint, revolute joint, rotary joint*
Drehmomentmotor	*direct drive*
Echtzeit	*real time*
Einfahrbewegung (Arm)	*retraction, in-motion*
Einrichtebetrieb	*setting-up mode, setting operation*
Ellenbogen(dreh)gelenk	*rotary elbow joint*
Endlage	*end position, final position*
Faltenbalg	*concertina cover, corrugated bellows*
fernbedienen	*to teleguide*
Fernmanipulator	*telemanipulator*
Festhaltekraft, Bremskraft	*braking force*
Finger (Greifer)	*finger, gripping finger*
Flansch Greiferflansch	*flange, gripper flange*
Flächenroboter	*surface robot*
Freiheitsgrad	*degree of freedom (DOF)*
fühlbar, tastempfindlich	*tactile*
Füllstand	*level*
Geber	*transmitter, sensor generator, detector*
Gelenk	*articulation, hinge, joint, axle joint*
Gelenkarm	*roboterjointed arm robot*
Gelenkstruktur	*joint configuration*
Gestell	*base, base frame, rack*
Getriebe	*gear, gear box*
gieren	*to turn, to yaw*
Greifbacken	*gripper jaws*
Greifer	*grip, claw, gripper, pick-up, gripping equipment*
Haltepunkt	*approach point*
Hand	*robot hand*
Handgelenk	*wrist, wrist joint, hand joint*
Inkrementalgeber	*incremental encoder (generator)*
Istbahn	*actual path*
Istposition	*actual position*
Kabelführungskette	*cable guide chain*
Kalibrierung	*calibration*
Kardangelenk, Kreuzgelenk	*cardan joint, Hooke joint, knuckle joint, universal-type joint*
kartesisch	*cartesian*
Knickarm, waagerechter	*SCARA-type robot*
Knickarm-Roboter	*buckling arm robot, articulated robot*
Kragarm, Ausleger	*cantilever*
Kugelkoordinaten	*polar coordinates*
Kugelgelenk	*ball-end-socket joint, ball joint, sphere (spherical) joint*
Lehrfahrt, Belehrungslauf	*teach-in travel*
Lichtschranke, Fotozelle	*light barrier, electric eye*
Linearantrieb	*linear actuator*
Nachführung	*tracking*
Nachführregelung	*line tracking*
Nenntragkraft	*rated payload*
Nocken	*cam*
Not-Aus-Taste	*remergency stop*
Nullpunkt	*zero point*
Palette, Werkstückträger	*pallet, work carrier*
Parallelgreifer	*parallel gripper, parallel-jaw gripper*
Parallelogramm-Gelenkarm	*parallelogram-shaped device*
Pendelbewegung	*pendulum motion, scanning motion*
Playback-Verfahren	*playback method, teaching by doing*
Portal	*portal, gantry*
Quer	*lateral*
querlaufend, quer	*transverse*
Radialbewegung	*radial traverse*
Rahmen	*frame, shell*
Referenzfahrt	*reference move, reference point travel*
Reichweite	*working range, reach*
Revolvergreifer	*turret gripper, revolving gripper*
Roboter, Industrie-, Dienstleistungsroboter	*robot, industrial robot, service robot*
Roboterarm	*arm, guiding mechanism, manipulator arm, mechanical arm, robot arm, arm segment*
Roboteraufbau	*robot configuration*
robotergeführt	*robot-guided*
Roboternebenachsen	*minor axes of a robot*
Roboterzelle	*robot(ic) cell, robot workspace*
Robotik, Robotertechnik	*robotics*
Rotationsbewegung	*rotational traverse, rotation*
Ruck, ruckfrei	*jerk, jerk-free*
Rückführungsschleife	*feedback, feedback loop*
Ruhestellung	*off position, rest position, position of rest, neutral position*
Saugergreifer	*suction cup gripper*
Schiene, Führung	*rail*
Schritt, -betrieb	*step, increment, stepping operation*
Schrittmotor	*stepping motor*
Schutz, -vorrichtung	*protection, safeguard*
Schwenkarm	*jib arm, swivel*
armschwenken	*to swivel*
Schwerlastroboter	*heavy-duty robot*
Selbstlernend	*teaching by doing*
Sensor	*sensor, detector*
Sollposition	*commanded position, desired position*
Speicherung	*memory, storage, buffer*
Spiel (Zwischenraum von Teilen)	*clearance, play, backlash*
starr	*inflexible, rigid, solid*
Umkehrspanne	*width of backlash*
Unterarm	*below arm, forearm, lower arm segment*
Verfahrweg, Hub	*stroke, travel*
Wegaufnehmer, -geber	*distance transducer, position encoder*
Wiedergabegenauigkeit	*playback accuracy*
Winkelcodierer	*angle encoder, absolute shaft encoder*
Zelle, Roboterzelle	*cell, robotic cell*
Zielposition	*target, destination position*
Zwischenposition	*intermediate position*
Zykluszeit	*cycle time*

Die Fachwörter sind dem „Bildwörterbuch Handhabungstechnik – Robotik – künstliche Intelligenz“ von Stefan Hesse entnommen.

Es erscheint im Vieweg Verlag unter ISBN 3-528-03917-5.