Глоссарий по промышленным роботам

http://glossary-of-terms.ru/?do=g&v=356

Английский	
abnormal stop Анормальный останов, останов из-за ненормального режима работы робота	
absolute sensor Абсолютный датчик (положения рабочего органа, напр. робота) см. также encoder	
acceleration sensor Датчик ускорения (напр., пьезоэлектрический, пьезорезисторный и т.ш)	
accessible region Зона обслуживания робота см. также working range	
accessory gripper Сменное захватное устройство	
acoustic imaging sensor Акустический символизирующий датчик	
acoustic sense Слуховое (акустическое) распознавание (восприятие) см. также sense of hearing	
acting position measurement Измерение текущего положения (отработка траектории)	
acting speed measurement Измерение текущей скорости	
acuity of vision Острота (технического) зрения	
adaptive artificial hand Адаптивная искусственная кисть	
adaptive duration pulse Импульс с автоматическим формированием длительности (подаваемый на привод рабочего органа . напр., робота)	
adaptive gripper Адаптивное захватное устройство русские эквиваленты	
adaptive pulsing system Импульсная система с автоматическим выбором дискреты (величины перемещения на импульс)	
adaptive pulsing technique Устройство (автоматического) выбора дискретности (перемещения рабочего органа на импульс. выданный на привод подачи от устройства чпу; для регулирования чувствительности системы управления)	
adaptivity of robot Адаптивность робота	
agv collection Централизованная доставка (сбор на автоматическом складе) на робокарах (напр.. обработанных деталей)	
agv network Роботосеть (маршрутослежения) с робокарами	
agvs pickup stand Станция загрузки робокаров (в автоматической транспортной системе, обслуживающей гибкую производственную систему)	

air blow cabinet Установка для обдува (напр., инструментальной оснастки от загрязнений после обработки очередной детали перед автоматической сменой инструмента)	
air pallet Приспособление-спутник на воздушной подушке	
all-electric robot Робот с электроприводом см. также electric robot	
allowable zone Оперативная зона (напр., робота, станка, в которой разрешены перемещения рабочих органов)	
alternate tool selection Альтернативный выбор инструмента- дублера (из инструментального магазина станка)	
analysis program Программное, обеспечение для (проведения) аналитических исследований uanp., чертет жей проектируемого изделия)	
android 1. Андроид (робот, имитирующий движения` и внешний облик человека), человекоподобный робот 2. Андроид	андроид
animated display Диалоговая дисплейная система	
anthropoid manipulator Артропоидный манипулятор	
anthropomorphic gripper Антропоморфное захватное устройство	
anthropomorphous robot Антропоморфный робот	
applied robotics Прикладная робототехника	
approach increment Дискрета позиционирования (рабочего органа в заданную координату)	
approach motion Движение подхода (напр., робота к детали)	
approach procedure Цикл позиционирования (подвода инструмента к детали) - 50	
approach sensor Датчик ощущения приближения (робота к объекту;	
arc capability Возможность круговой интерполяция (при контурном перемещении рабочих органов)	
area tactile sensor Поверхностно-тактильный датчик	
area touch sensor Датчик определения зоны и положения контакта (с объектом)	
arm articulation Траектория движения руки (робота;	
arm right-left rotation Поворот руки вправо-влево	
arm right-left traverse Перемещение руки вправо-влево11, параллельное перемещение руки вправо-влево в горизонтальной плоскости см. также right-left traverse of the arm	

arm segment
Звено руки робота

arm up-down traverse
Перемещение руки вверх-вниз

arrows-on-curve
В control управление (в сапр) нанесением стрелок на контуры (чертежа при автоматизированном проектировании)

articulated architecture
Многозвенная, конструкция (напр., манипулятора), антропоморфная конструкция

articulated finder
Сочлененный (шарнирный; палец; протез пальца

articulated hand
Захватное устройство с шарнирными пальцами; протез кисти см. также artificial hand

articulation wrist
Шарнир кисти; сочленение кисти

artificial arm
Протез руки

artificial brain
Искусственный мозг робота; сиотема управления (роботом) см. также controller, robot brain, robot controller

artificial consciousness
Искусственный интеллект

artificial hand
Искусственная кисть; протез кисти cm. articulated hand

artificial leg
Искусственная нога (робота)

artificial vision
Искусственное зрение

assembly work station
Позиция сборки

asymmetrical gripping device
Захватное устройство с независимым перемещением пальцев

attitude position
Пространственное положение - 5 -

auto answer
Автоответчик (формирующий на экране дисплея ответ о результате диагностического контро-ля^напр., состояния станка

auto position mode
Режим автоматического позиционирования (от управляющей программы)

automated billet store
Автоматический склад заготовок 26. automated drafting автоматизированная подготовка рабочих чертежей (с помощью эвм системы автоматизированного проектирования)

automated line
Гибкий производственный модуль см. также automated work cell

automated parts delivery
Автоматическая транспортировка деталейлнапр., на робокаре к станкам)

automated trolley
Автоматическая транспортная система на основе тедежек-ро- ботов (робокаров)

automated turning cell
Токарный гибкий производственный модуль

automatic chip ejector
Устройство автоматического удаления стружйи (из зоны резания на станке)

automatic chuckchanging system
Устройство автоматической смены tзажимного) патрона

automatic datum searoh
Автоматический поиск исходного положения (рабочего органа)

automatic else control tooling
Автоматический контроль износа (режущей кромки) инструмента

automatic factory
Автоматизированное предприятие см. также unmanned factory

automatic placement
Автоматическая доставка (напр., приспособления-спутника к станку); автоматическая загрузка

automatic signal indication
Индикация (координат перемещений рабочих органов станка) в автоматическом режиме (работы)

automatic tool preset station
Станция для автоматической настройки инструмента

automatically repair fault
Отказ с самовосстановлением

autovision system
Система технического зрения, система промышленного зрения см. также eye-opener, industrial eye-system, technical vision system

auxiliary robot
Подъемно-транспортный робот; робот для выполнения вспомогательных операций robot, pick-and-place robot

away-from-site programming
Программирование в специальном оюро св вычислительном центре; вне цеха) 7-2 - 51

axic of translation
Степень подвижности по поступательному движению в

axis configuration switching
Контурное управление lобрабатывающим роботом)

balance-arm manipulator
Сбалансированный манипулятор, легкая рука (жарг.), сбалансированный механический погрузчик см. также hand-operated manipulator, manual manipulator

baloon
Круг с комментарием (на чертеже, выведенном на экран дисплея при автоматизированном проектировании)

bang-bang control
Двухпозиционяое (двойное) управление; управление по упорам; цикловое управление

bard code
Помехозащшщешшй код

basic guiding
Базовое (основное) прямое обучение

battery powered agv

Робокар (тележка-робот) с аккумуляторным питанием

be right on else
Находиться в допуске (о детали) 7. billet rack store накопитель-стеллаж для заготовок (в гибкой производственной системе)

bending of the hand
Сгибание одной кисти вокруг сустава, качание (изгиб) кисти см. также swing of the hand

bending wrist
Огибание запястья

bilateral manipulator
Копирующий манипулятор, двусторонний манипулятор см. также master-slave manipulator, double manipulator, te- lecheric

bioelectric manipulator
Биоэлектрический манипулятор (с исполнительными механизмами в виде мышц)

biotechnlcal robot
Биотехнический робот (с исполнительными механизмами в виде мышц)

biped robot
Двуногий робот; шагающий робот, мобильный робот, локо- моцвюнный робот см. также walking robot

bis schedule
График загрузки (станков) гибкой производственной системы

bit-mapped graphics
Точечное изображение (графических элементов на экране дисплея) система модульной инструментальной оснастки

black art
Квалификация рабочего (напр., станочника)

bladder gripper
Захватное устройство с эластичными камерами см. также multilateral fluid gripper

blind robot
Слепой робот (безчсистемы технического зрения)

book-up supervisory computer
Резервная центральная эвм (отвечающая за контроль и диспетчирование)

booking off
Снятие заказа с исполнения (технологической операции в гибкой производственной системе)

booking on
Заказ на исполнение (технологических операций в гибкой производственной системе)

boom-mounted manipulator
Консольный манипулятор

bore missing
Пропущенное (при обработке на станке с чпу) отверстие (детали); необработанное (напр., вследствие сбоя устройства чпу) отверстие

bottleneck machine
Станок, о пре делящий производительность (напр., гибкой производственной системы); узкое место производства

box mentality
Функциональные возможности устройства управления (напр., интеллектуальным роботом)

breakage monitor
Устройство контроля поломки і инструмента)

bridge-mounted manipulator
Манипулятор мостового типа - 6 -

btr connection
Непосредственная связь уст- ^^тва чйу (с центральной - 52

building-block approach
Модульный принцип построения (напр., гибких производственных систем); принцип агрегатирования

building-block machining unit
Станок модульной конструкции; агрегатный станок

built-in robot
Встроенный робот (в. технологическое оборудование) см. также extractor

built-in statistical sampling
Встроенный (напр., в роботизированный гибкий производственный модуль)чвыборочный (статистический) контроль

bulk cutter store
Инструментальный склад большой емкости (для лезвийного инструмента в гибкой производственной системе)

buried wire track
Кабель маршрутослежения (для робокара,. проложенный) под полом (цеха) с

by robot
С помощью робота. роботизировано с 1 . cam memory system кулачковая система памяти (напр.. кулачковый командо- аппарат)

cadcam company
Фирма-разработчик системы автоматизированного проектирования и технологической подготовки производства с помощью эвм (сапр - астпш

cam operated gripper
Захватное устройство с кулачковым приводом

cam transmission
Кулачково-червячная передача

camera information
Данные видеодатчика (поступающие в систему технического зрения)

capacitive positional sensor
Датчик измерения малых перемещений

carbon fibre tactile sensor
Углеродоволокнистый тактильный датчик

carriage module
Модуль перемещения портального робота мостового типа (по всем трем осям)

carrier controller
Управляющее устройство робокара (транспортной тележки с дистанционным управлением)

cartesian coordinate robot
Робот, работающий в прямоугольной (декартовой) системе координат (робот, у которого степени свободы руки манипулятора устанавливаются прямоугольными координатами) см. также rectangular coordinate robot, rectilinear-carte- sian robot

case assembly conveyer
Конвейер спутников для сборки

cassette date recorder
Кассетный накопитель на магнитной ленте

cell controller
1. Управляющее устройство ячейкой
2. Устройство управления (гибким; производственным модулем

cell manager
Устройство управления (верх-

cell maohine
Станок (установка)(входящий в состав; гибкого производственного модуля

cell operation
Функционирование гибкого производственного модуля

cell schedule performance
Срасчетная) производительность (гибкого) производственного модуля

cellular array
Матричный экран (видеодатчика, напр., интеллектуального робота)

cellular structure
Структура (гибкой производственной системы, состоящею из гибких производственных модулей

cellular unit
См. cell-type system

center-based pms
Гибкая производственная система (построенная) на базе многоцелевых станков (типа обрабатывающий центр)

chalnicon
Телевизионный датчик; видеодатчик на электронно-лучевой трубке; халникон; видикон

chc-program
Запрограммировать (микропрограммным путем, напр., постоянный цикл обработки) в устройстве чшг типа спс

chip conveyer
Конвейер для уборки стружки

circular base
Основание (напр., робота) с вращательным перемещением

cl exchange processor
Процессор обмена, геометрической информацией (управляющей программы) модернизированный станок. оснащенный устройством чпу типа спс

clever device
Интеллектуальное устройство (напр., управления на основе эвм); микропроцессорный датчик

closed-chain arm
Рука робота, состоящая из замкнутых звеньев

cluttered environment
Упорядоченная среда (напр., функционирования робота)

cm system
Система диагностического контроля с технологических параметров,, условий процесса обработки)

coating robot
Окрасочный робот, робот-маляр см. также finishing robot, painting robot, spray-finishing robot, spray-painting robot

coded pallet
Приспособление-спутник с кодовой меткой (для автоматической идентификации)

coding disc
Диск сдатчика положения рабочего органа) с кодовыми метками; диск фотодатчика

collision-free motion
Движение без столкновений

color sensor
Датчик определения цвета объекта

combined machine
Многоцелевой станок (с чшг)

command-status flow
Последовательность команд управления состоянием (рабочих органов, напр., робота, станка и т.п.); управляющая программа

commanded retract
Отвод (рабочего органа станка) по программе; отскок по программе

commanded return
Подвод. снапре, инструмента к детали) по программелпосле прерывания обработки)

commercial robot
Серийно выпускаемый робот

compartmentalisation
Изолированность (цапр., станка с чшг во взрывоопасных условиях производства)

complete pallet
Загруженный (напр., деталями) спутник; приспособление-спутник, подготовленный к загрузке

computed-path control
Управление траекторией перемещения с помощью эвм

computer vision
Техническое зрение, восприятие эвм видеоинформации см. также machine vision

computer-controlled robot
Робот, управляемый эвм, робот с адаптивным управлением см. также computerized robot

computerisation-automated process planning
Автоматизированная технологическая подготовка производства (напр., в гибкой производственной системе)

computing training
Подготовка программистов; обучение работе на эвм; обучение работе, связанной о вычислительными операциями

constraint violation
Невыполнение (заданного) ограничения (при адаптивном управлении станком, напр., превышение уставки силового параметра)

continuous machine control mode
Покадровый режим уцравления станком (от устройства чпу)

continuous-path robot
Робот с непрерывной траекторией движения (проходящий в пространстве через неограниченное количество точек, по плавной сложной кривой), робот с контурной системой управления см. также contouring robot

contour milling program

Управляющая программа для контурного фрезерования - 55

contouring robot
См. continuous-path robot - 8 -

control builder
Фирма-производитель средств управления (напр., систем чпу)

control console
Съемная рукоятка управления (обучения; робота см. control arm, control handle, teaching box, teach pemilant, teaching unit

control module
Модуль управления роботом см. также controller module

control panel lock
Блокировка доступа к пульту управления

control program 1
Ете1 приоритет управляющей программы

control vendor
Фирма-поставщик средств управления

conventional factory
Неавтоматизированное предприятие, завод обычного типа

converted maohine
Модернизированный станок

cooperative control
Совместное управление (одновременное управление парой рук или несколькими роботами для выполнения одного и того же задания) см. также group control

coordinate map
Координатная сетка (наносимая на поверхность детали перед контурной обработкой разметочным роботом с чпу)

coupling effect
Взаимовлияние .степеней подвижности (робота)

crate-type pallet
Контейнерный приспособление- спутник с ячейками (для хранения, напр., деталей)

cubic mode
Режим з-координатной (объемной) обработки (напр.,,на фрезерном станке с чпу)

cursory inspection
Контроль (детали на коорди- ^еретешнм^ьотеу8^6` управляющей программе - 56

curve fitting
Нанесение (элемента) контура (детали) по заданным координатам (на экране дисплея, при программировании)

cut library
Библиотека управляющих программ для электроэрозионных станков (с чпу)

cylindrical coordinate robot
Робот, работающий в цилиндрической системе координат ^робот, у которого степени свободы руки манипулятора устанавливаются цилиндрическими координатами) d

darkened-shop operation shift
Третья (ночная) смена в автоматизированном цехе (при работе по принципу безлюдной технологии;

datuming

Установка (рабочего органа станка) в исходное положение

dc controlled axis
Управляемая координата (напр., робота, станка и т.п.) с приводом постоянного тока

de-skilling
Потеря квалификации (напр., рабочим в условиях высокоавтоматизированного производства)

deadband
Мертвая зона (пространство, не досягаемое рукой робота) см. также non-utilisable area

dedicated robot
Специализированный робот (для выполнения технологических операций одного вида) см. также softwired robot, special-purpose robot, task robot

dekitting job
Операция разгрузки (приспособлений- спутников и инструментальной оснастки) из контейнера с ячейками (на автоматизированном складе гибкой производственной системы)

delivery table
Накопитель (деталей, заготовок) cm. также storage buffer

demount
Разгружать (напр., с помощью роботе, приспособление-спутник)

density matrix sensor
Малогабаритный контактный датчик матричного типа

depalletising robot
Робот для снятия деталей с приспособления-спутника (в гибком производственном модуле)

deproach motion
Движение отхода (напр., на исходную позицию)

design package
Пакет программно-математического обеспечения (для) сапр

design sequence
Последовательность операций при (автоматизироваяномгпро- ектировании

detail draughtsman
Техник-деталировщик; разработ- 8-1 - 57 - так рабочих чертежей; чертежник- деталировщик; конструктор- деталировщик

detection signal
Диагностический сигнал определения (напр., поломки инструмента)

diagnostic coding
Кодирование диагностических сообщений (оператору, яапр., о неисправностях станка, робота и т,п.)

dialogue system
Диалоговая система (устройства чпу); система, обеспечивающая общение (оператора-програм- миста) с эвм (устройства чпу) в режиме диалога

die position
Предельная позиция

digital brushless servo control
Цифровое устройство (блок) управления бесколлекторным двигателем подачи (рабочего органа)

digitised graphic input

Ввод с планшета графических данных св сапр)

digitiser tablet
Планшет для цифрового ввода (данных с дисплея пульта, надр., устройства чш, с помощью светового пера)

dimensional drift
Систематическая погрешность (смещение размера цьи обработке партии деталей)

direct-drive arm
Механическая рука (напр., робота) о непосредственным приводом 2-х - 9 - tq. direct teaching method метод прямого обучения (робота) 1t. direction sensor датчик направления движения ів пространстве)

disk block program list
Распечатка управляющих программ (хранящихся) на магнитном диске (центральной эвм)

dispensing robot
Робот для нанесения герметиков см. также dinishing robot t3. domestio robot бытовой робот cm. также home robot, household robot

distance-representing signal
Сигнал от датчика перемещения (рабочего органа станка)

double manipulator
Двусторонний манипулятор cm. bilateral manipulator

double tool change
Двухзахватная рука для смены инструмента

double-rack manipulator
Двухреечный манипулятор 16. drive robot привод робота

doubly curved surface
Поверхность (детали) второго порядка

drafting sequence
Последовательность (автоматизированной) разработки чертежей (с помощью сапр); последовательность автоматизированного проектирования

draughting package
Пакет программно-математического обеспечения (чертежных операций) для сапр

dressing control
Управление правкой (абразивного; круга

drip-proof keyboard
Влагозащищенная клавишная панель (напр., пульта управления)

driven element
Рабочий орган (напр., робота) 44. driving pulse импульс, управления приводом подачи (напр., при позиционировании)

driven member
Ведомое звено (манипулятора)

driving member
Ведущее звено (манипулятора)

drivingly couple
Соединять(ся) (напр., меха-, низм рабочего органа робота) с приводом 4б. drum tool carrier I робокар (тележка-робот) о инструментальным барабанным магазином (для доставки инструментальной оснастки к станкам в условиях гибкой производственной системы) 2. загрузчик инструмента с барабанным магазином

dual gripper Двойное захватное устройство (совмещающее вакуумный и магнитный принцип действия) см. также twin gripper e	
dump terminal Односторонний терминал (без . интерактивного режима работы)	
dynamic buffering Хранение (управляющей программы) в буферной памяти	
edp module Модуль (системы) для автоматизированной статистической обработки данных (для контроля производственного графика в гибкой производственной системе)	
eensorsiaproving См. sense, sensitizing 27. sensory control управление движением робота с использованием информация от сенсорных датчиков; очувствлен-ное (сенсорное) управление	
elastic gripper Эластичное захватное устройство, захватное устройство о эластичными камерами (рабочими элементами) см. bladder gripper, multilateral fluid gripper	
elasticity sensor Эластичный чувствительный элемент (для захватывания объекта)	
electric manipulator Манипулятор с электроприводом	
electric robot Робот с электроприводом cm.all-electric robot	
electric shift Переключение (механизма привода) электрическим путем (напр., о помощью электромагнитной муфты)	
electric-cart Электрифицированная транспортная тележка (для транспортирования деталей и т.п. в гибкой производственной системе); робокар (тележка-робот) с электроприводом; электроробокар	
electrically-driven agt Электроробокар; электрифицированная тележка-робот; автоматическая электрифицированная транспортная тележка 8-2 - 59 -	
electrically-operated robot Робот, оснащенный электроприводами	
electrics 1. Со стабилизацией силового параметра (напр., мощности резания) 2. Электрооборудование	электрооборудование Любое оборудование, предназначенное для производства, преобразования, передачи, распределения или потребления электрической энергии, например: машины, трансформаторы, аппараты, измерительные приборы, устройства защиты, кабельная продукция, электроприемники. электрическая часть
electromagnetic gripper Электромагнитное захватное устройство	
electronically gaged production Производство, оснащенное электронными (цифровыми) измерительными средствами	
electronice-related skill Квалификация (инженера-) электроника (напр.,	

обслуживающего устройства чш станками)

elongate fiber optic
Оптоволоконный кабель, световод (проходящий в стержне инструмента, для контроля его состояния)

emergency ret
Гни аварийный отвод (рабочего органа на быстром ходу из зоны обработки)

emergency switching device
Аварийный выключатель, автомат

encoded software
Закодированное (напр.. с целью защиты от конкуренции) программное обеспечение

end of arm
Рабочий орган руки (робота), напр. захватное устройство, краскораспылитель, сварочные клещи и т.п. ом. end effector

end tool
Захватное устройство cm. clamping device, claw, end effector, grasp, grasping system, grip, gripping device, hand, handchanger, hold, picker, prehensor

end-point
Конечность, кисть (манипулятора); рабочий орган cm. end effector^ end of arm, extremity, hand

end-point control
Управление, при котором можно задавать команды на движение только рабочего органа манипулятора

end-point rigidity
Неподатливость рабочего органа (действию внешней приложенной силы)

endangered person
Лицо. (из обслуживающего персонала), подвергнутое опасности (напр., при попадании в оперативную зону робота)

endless in-floor towline
Проложенный под полом замкнутый (по технологическому маршруту робокара) кабель

energy-adaptive system
Система адаптивного управления накопленные (систематические) погрешности (на длине, напр., витка винта привода рабочего органа станка) f

engineered interface
Специализированный интерфейс (напр., между роботом и вспомогательным оборудованием); интеллектуальный интерфейс (на основе микроэвм)

engineering teat-bed
Испытательный стенд (комплекс) электроавтоматика; электрооборудование (напр., станка, робота и т.п.)

error eeneor
Датчик рассогласования 15. executing mechanism исполнительное устройство (робота) см. такие manipulator 16. existence sensor датчик определения наличия объекта (в захватном устройстве)

error light
Диагностическая лампочка сигнализирующая об ошибке, неисправности и т.п.)

error map
Семейство кривых распределения погрешностей

error of positioning
Погрешность позидаонирования (рабочего органа)

- 10

error-free performance
Надежная работа (напр., гибкой производственной системы); безотказность

expansion bladder gripper
Раздвижное захватное устройство

extended reach master- slave manipulator
Удлиненный кошфующий манипулятор

external measurement
Измерение параметров внешней среды

external sensor
Датчик.измерения во внешней среде (наир., сил, смещений); датчик определения свойств окружающей среды

eye-opener
Система технического зрения, система промышленного зрения cm. autovision system, technical vision system f

failed part
Деталь с неудовлетворительными результатами контроля (на измерительном роботе); забракованная деталь; деталь, не прошедшая контроль (на координатно-измерительной машине) - 60 -

failsafe type tool gripper
Безопасный захват (устройства смены) инструмента; безопасная работа охвата инструмента

fall folk
Ильчатый захват для разгрузки деталей, напр., в гибком производственном модуле)

family program
Параметрическая управляющая программа (на обработку техно-г логического семейства деталей)

fault indication system
Система индикации неисправностей (отказов)

faulty part location
Неправильное положение детали (напр., на столе измерительного .робота)

feature sensor
Датчик определения специфических характеристик объекта

feed button
Кйопка управления подачей (рабочего органа)

feed stop signal
Команда на останов перемещения (рабочего органа)

feedstook
Заготовки (подготавливаемые) для дальнейшей обработки (напр.. на токарном станке); склад (промежуточный) заготовок (в механическом цехе)

feeler sensor
Датчик-щуп

fiber optics transmission
Передача (данных) по оптоволоконному кабелю (напр., от электроавтоматики станка к устройству чшг)

fibre opt
Оптоволоконный кабель

fibre-optic serial linkage
Оптоволоконный последовательный канал

(передачи данных)

final control element
Исполнительный элемент; исполнительное звено (кисть манипулятора)

finger closing
Сжатие пальцев (губок), напр., захватного устройства робота

finger opening
Расстояние между разжатыми губками захватного устройства

finite element mesh generation
Формирование единой (объединенной) поверхности (разрабатываемой с помощью сапр) методом конечных элементов

fitted to the diameter gripper
Захватное устройство, предназначенное для захвата предаете по диаметру

fitted to the length gripper
Захватное устройство, предназначенное для захвата предмета по его длинной стороне 2-2 - ii -

fixed movement axes
Координаты (рабочих органов, напр. робота, станка; с цикловым (программным) управлением

fixed robot
Робот на неподвижном основании, стационарный робот см. также immobile robot, stationary robot

flexible automation controller
Устройство управления гибким производственным модулем (системой)

flexible computer- controlled robotic eye-
Роботизированная гибкая про- fsbодетвенная система с централизованным) управлением от эвм

flexible feeding device
Гибкое (переналаживаемое) питающее устройство

flexible gripper
Переналаживаемое (универсальное) захватное устройство

flexible gripping system
Захватное устройство, адаптирующееся к форме захватываемого объекта см. также multilateral gripping system свободно перемещающийся робот (по производственной площади)

flexible machine pallet
Приспособление-спутник для гибкого производственного модуля - 61

flexible machining enveatment
Капитальные затраты на гибкую производственную систему

flexible robot controller
Устройство чпу роботом

flow-through chip management
Управление (автоматическим) удалением стружки (надр., в роботизированном гибком производственном модуле)

fluidic sensor
Воздушный (струйный) датчик cm. также jet-pipe sensor

force control
Управление по усилию, силовое управление, регулирование усилия

force-reflecting manipulator

Манипулятор с отражением сил (конструкция которого позволяет оператору ощущать силы, действующие на исполнительный орган), силовой манипулятор см. также power manipulator

force-torque sensing
Силомоментное очувствление

fork agv
Робокар (тележкаг-робот) с вильчатым захватом (для загрузки- разгрузки деталей в гибком производственном модуле)

free-standing robot
Автономный робот (напр., обслуживающий несколько производственных установок)

friendly ims
Специализированная (ориентированная на пользователя) гибкая производственная система - 62

full contouring csc 3-
Координатный станок с чпу типа скс; контурный станок с чпу типа снс для пространственных деталей

full program mode
Гвтоматический режим работы станка с чпу по программе)

full-function computer
Универсальная эвм

full-stroke keyboard
Панель (пульта.управления) с универсальной (полной) клавиатурой

fully satisfactory algorithm
Оптимальный алгоритм (напр., управления обработкой на стан-

functionoid
Универсальный 6-ногий шагающий робот о

gac stage
Чистовой этап (обработки детали в режиме) адаптивного управления с ограничением по размерной точности (или по шероховатости и т.п.)

gantry robot
Портальный робот мостового типа (работающий в декартовой системе координат)

general-purpose manipulator
Манипулятор общего назначения, универсальный манипулятор

generation 1 robot
Робот первого поколения (без сенсорных и адаптивных систем) , программный робот см. также insensate robot, senseless robot

generation 2 robot
Робот второго поколения с системой технического зрения, адаптивный робот см. также programmable sensory robot, sensory-controlled robot

generation 3 robot
Робот третьего поколения, робот с искусственным интеллектом см. также integrated robot, intelligent robot

generic package
Специализированный пакет программного обеспечения (для определенного типа, напр., роботов, станков и т.п.)

genericity
Степень универсальности робота

geometrical similarity
Идентичность (семейства деталей) по.геометрическим параметрам (напр., при формировании технологического семейства при параметрическом программировании)

ghc draughting
Автоматизированное проектирование

graduated handle
Штурвал с (градуированным) лимбом; рукоятка штурвала с лимбом

graphic verification
Контроль (геометрической части управляющей программы) с помощью графического дисплея (или графопостроителя)

graphically manipulate
Управлять данными, представленными (на экране дисплея) в графическом виде (напр., уп в.устройстве чпу)

graphically verify
Контролировать (напр., запрограммированную последовательность операций обработки детали на станке с чпу) с помощью графического дисплея (путем последовательного воспроизведения элементов геометрического контура детали, подлежащей обработке)

grasping force sensor
Датчик измерения силы захвата (напр., объекта)

gravity-feed roller conveyor
Роликовый конвейер с гравитационной подачей (под действием силы тяжести)

grey-scale imaging system
Видеосистема с воспроизведе- fnem тонового изображения ч по яркости в цифровом виде)

grinding strategy
Принцип управления (напр., в адаптивном режиме) шлифованием

grip sensor
Датчик силы зажима (захвата руки робота)

gripper reorientation
Переориентация захватного устройства (в пространстве)

gripping device
Захватное устройство cm. clamping device, claw, end effector, end tool, grasping system, grasp, grip, gripper, hand, handchanger, hold, picker, prehensor 1b. gripping force усилие захватывания

group control
Ж повое управление (робота- совыестное управление cm. cooperative control

guided search
Управляемый поиск (объекта)

half-bridge robot
Эт, работающий в декарто- системе координат, имею- w _ перемещение руки только гвперед-назад и вверх-вниз

hand control
Ручное управление; управление в ручном режиме см. также joystick control

hand posture control
Управление положением кисти, управление кистью

hand-eye system
Система кисть-глаз, система манипулятора,

выполняющая функцию визуальной обратной связи	
hand-operated manipulator Манипулятор с ручным управлением. телеоператор, легкая рука. (карг.), сбалансированный манипулятор, сбалансированный механический погрузчик cm. balance-arm manipulator, manual manipulator, remote (-control) manipulator	
hierarchy control Иерархическое управление (при котором процессы группируются в иерархию приоритета)	
high level robot language Язык программирования (роботов) высокого уровня	
high resolution axes control Устройство чпу о прецизионной измерительной системой (для управления, напр., измерительным роботом)	
high-level robot control Управление роботом от цент- радьной эвм (верхнего уровня)	
high-production environment Высокопроизводительное (заводское; оборудование	
high-security file Надежно защищенный (от случайного стирания или искажения помехами) массив данных (напр., файл станочных констант)	
holdeite Место захвата (объекта)	
holding function Захватывание (объекта) cm. gripping handling	
holding motion Захватывающее движение (захватного устройства робота)	
home robot Бытовой робот (для выполнения домашней работы) cm. domestic robot, household robot	
horizontal model Станок (измерительный робот, координатно-измерительная машина) с горизонтальным шпинделем (рукой)	
human intervention Участие оператора (напр.. в обработке на станке с чиу для коррекции технологических параметров, измерения детали и т.п.)	
human loader Оператор-загрузчик (напр., станка полуавтомата)	
human tool inspeotlon Контроль-(состояния, напр., износа или поломки) инструмента оператором станка	
humanoid 1. Гуманоид 2. Человекоподобный робот	человекоподобный робот робот (чеш . robot), термин, употребленный впервые к. чапеком в пьесе "r. u. r." в 1920, которым часто обозначают машины с т. н. антропоморфным (человекоподобным) действием; обычно им придают внешнее сходство с человеком. такие роботы, как правило, экспонаты технических выставок. в промышленном производстве и научных исследованиях применяют промышленные роботы - автоматические программно-управляемые манипуляторы,

	выполняющие рабочие операции со сложными пространственными перемещениями.
hybrid ims Гибридная гибкая производственная система (состоящая-из станков с чпу и автоматов) - 64	
hydraulic manipulator Манипулятор с гидроприводом і	
hydraulic robot Робот, оснащенный гидроприводом (подач рабочих органов); гидрофицированный робот см. также hydraulically-operated robot	
idiot proof Защита от некорректных действий оператора (напр., обучающего робот. управляющего станком и т.п.}	
image acquisition Получение изображения	
image detection system Видеосистема, идентификации, изображения (напр., детали)	
image identification Распознавание образов	
image processing cyole Цикл видеобработки (данных изображения с помощью видеосистемы)	
image understanding algorithm Алгоритм распознавания изображения	
immobile robot Неподвижный робот, робот на неподвижном основании, стационарный робот , cm. fixed robot, stationary robot	
ims procedure Процедура функционирования гибкой производственной системы (модуля) при обработке определенного семейства деталей	
ims transportation cart Робокар; тележка-робот; автоматизированная транспортная тележка гибкой производственной системы	
in-cycle gauging technique Устройство измерения (контроля параметров детали) в цикле обработки vно не в процессе резания, напр., непосредственно перед обработкой)	
in-house robot Робот собственного изготовления, используемый фирмой-из- готовителем	
in-process determination Расчет (напр., режимов резания, с помощью эвм устройства чшг) в процессе обработки	
in-process size- control Контроль размера в, in-production status report сообщение (на экране дисплея) о состоянии (напр., робота, станка) в работе	
inactive area Нерабочая.зона (робота, станка и т.п.)	
inclination angle sensor Светолокационный датчик опре-	
incremental distance demand Заданная (запрограммированная) координата (положения рабочего органа станка) в	

приращениях	
incremental encoder 1. Импульсный датчик (положения рабочего органа, напр., робота) 2. Инкрементный датчик. шифратор 9. incremental motion движение. задаваемое в приращениях;, инкрементальное движение	
index rotary table Позиционер; поворотный стол для укрепления на нем детали см. также positioner	
indirect teaching method Метод косвенного обучения (робота;	
individual draughting workstation Автономный пульс сапр; графопостроитель; координатограф	
inductive transmission system Индуктивный датчик (напр., положения рабочего органа робота)	
industrial eye system Система промышленного зрения, система технического зрения cm. autovision system, eye-opener, technical vision system 13. industrial robot промышленный робот (перепрограммируемая автоматическая машина, применяемая в производственном процессе для выполнения двигательных функций, аналогичных функциям человека при перемещении предметов производства и (или) технологической оснастки)	
information collection Сбор данных (напр., технологических, для управления станками с чшг в составе гибкой производственной системы)	
information robot Информационный робот (для поиска, сбора, переработки и передачи информации об исследуемом объекте;	
infra-red system Система передачи (сигналов датчиков станка) инфракрасным излучением	
infra-red transmission Передача инфракрасным сигна9- 1 - 65 лом (напр., команды о касании щупом измерительной головки поверхности детали на многоцелевом станке с чпу)	
input program format Формат языка для (подготовки) управляющих программ	
inspecting robot Робот для обследования, контроля (объекта) ом. также measuring robot	
inspection cycle Цикл измерения (обработанной детали, напр., с помощью измерительного робота)	
inspection master Контрольный шаблон (для контроля элементов детали, разрабатываемой с помощью сапр)	
inspection robot Робот-инспектор, робот-контролер см. также measuring robot 19. instructor оператор (робототехнических комплексов;	
integrated analysis Контроль деталей с помощью встроенного (интегрированного) измерительного робота (координатно- измерительной машины) см. также	

integrated measurement

integrated measurement
См. integrated analysis

integrated pallet changer
Встроенное (в гибкий производственный модуль) устройство смены приспособлений- спутников

intelligence capabilities
Искусственные способности (робота в осязании)

intelligent automation
Компьютеризация; автоматизация с помощью средств вычислительной техники; автоматизация с помощью эвм

intelligent sensor
Искусственный орган чувств 24. interactive robot i. интерактивный робот (часть функций управления которого выполняется человеком-опера- тором);2. комбинированная человека-машинная система

intelligent system
Штеллектуальная система (напр., чпу, построенная на основе мини-, микроэвм)

inter force sense
Внутреннее силовое ощущение (захватного устройства)

interactive-mode chc
Диалоговое устоойство (система) чпу типа <яю

interchangeable gripper
Автоматически сменное захватное устройство

interdepartmental correspondence
Связь (через дисплейную диалоговую систему) меаду техническими службами (обеспечивающими, напр., работу системы группового управления станками)

interface level
Уровень (иерархической системы) согласования (напр., оборудования в гибкой производственной системе)

interfaceable
Связанный (напр., со станком) с помошью интерфейсного бдока (об устройстве чпу)

intermidiat
В transporter буферный транспортер (для транспортирования деталей между станками в гибкой производственной системе)

intermittent monitoring
Периодический контроль (напр., за работой производственного оборудования с помощью дисплейного монитора)

internal gripper
Захватное устройство для захвата предмета за внутреннюю поверхность

internal measurement
Внутреннее измерение. измерение параметров внутреннего состояния робота - 15

internal measuring ability
Способность к измерению состояния внутренней среды

internal rechargeable battery
Штатный (размещающийся в стойке, напр., устройства чпу) аккумулятор

internal sensor
Датчик измерения внутренней среды робота (напр., сил, давления) j 1 . jaw губка (захватного

устройства); палец (захватного устройства)

jet-pipe sensor
Струйный датчик cm. fluidic sensor

jit component delivery
Поставка комплектующих строго по производственному графику

joint coordinates
Обобщенные координаты (напр., сочленений)

joint-interpolated motion
Движение с интерполяцией обобщенных координат

jointed-arm robot
Робот с рукой, напоминающей руку человека cm. articulated (-arm) robot, jointed-spherical robot

jointed-spherical robot
Робот, имеющий вращательные шарниры вдоль руки манипулятора cm. articulated (-arm) robot, jointed-arm robot

joystick control
Управление в ручном режиме cm. hand control I

k-drive
Привод переменного тока с частотным регулированием (частоты вращения)

key-lock selector
Переключатель (напр., режимов работы) с блокировкой с ключом

kit buffer store
Промежуточный (буферный) инструментальный накопитель

kitting job
Операция загрузки (приспособлений- спутников и инструментальной оснастки) в контейнер с ячейками (на автоматизированном складе гибкой производственной системы) I

landling by robot
Заливка (металла) с помощью робота

landmark sensor
Датчик-ориентир

lco machine
Станок с программируемым командоаппаратом

leadthrough programming
Пошаговое программирование (обучение) робота с помощью выносного пульта см. также leadthrough teaching

light barrier
Бесконтактное защитное ограждение (напр., оперативной зоны робота/ 9-2 - 67 -

light detector
Фотодатчик (напр., для определения положения рабочего органа робота)

light duty master-slave manipulator
Копирующий манипулятор облегченного типа (для легких раг- бот)

limit of in
Предел втягивания (руки робо-

limit of out
Предел выдвижения (руки робо- s. limit of swing предел качания (руки робота)

limit switching device
Конечный выключатель (для ограничения перемещения^ напр., перемещения рабочего органа робота)

limited sequence robot
Автооператор

limited-degree-of freedom robot
Робот с количеством степеней свободы менее 6

limited-function robot
Робот с позиционной системой управления (для которого точки позиционирования задаются с помощью путевых устройств релейного типа и/или время- задающих элементов)

limiting quality
Предельный уровень дефектности

linear base
Основание с линейным перемещением (напр., робота)

linear measuring device
Линейный датчик (напр., положения рабочего органа робота)

Inprocess sensing
Активный контроль (напр., параметров детали в процессе обработки)

Глоссарии бюро переводов Фларус

http://glossary-of-terms.ru/