

**Всесоюзный
Центр
Переводов**

ISSN 0131—7083

ТЕТРАДИ НОВЫХ ТЕРМИНОВ

**БОЛГАРСКО-РУССКИЕ ТЕРМИНЫ
ПО ПРОМЫШЛЕННЫМ РОБОТАМ
И МАНИПУЛЯТОРАМ**



124

МОСКВА • 1988

Государственный комитет СССР
по науке и технике

Съюз на преводачите
в България

Академия наук
СССР

ВСЕСОЮЗНЫЙ ЦЕНТР ПЕРЕВОДОВ
НАУЧНО-ТЕХНИЧЕСКОЙ ЛИТЕРАТУРЫ И ДОКУМЕНТАЦИИ

В помощь переводчику

ТЕТРАДИ НОВЫХ ТЕРМИНОВ
№ 124
БОЛГАРСКО-РУССКИЕ ТЕРМИНЫ
ПО ПРОМЫШЛЕННЫМ РОБОТАМ И МАНИПУЛЯТОРАМ

С о с т а в и т е л и
В.А. Маслов, к.т.н. А.С. Чубуков,
инж. Витан Възелов /НРБ/

Под редакцией
А.П. Казакова, н.с. инж. С.Б. Заманова /НРБ/

Ответственные редакторы
И.И. УБИН, Б. ДАМЯНОВ

С О Д Е Р Ж А Н И Е

	стр.
От составителей	3
1. Робототехнические средства	4
1. Болгарские термины и русские эквива- ленты	4
2. Дополнительные болгарские термины и русские эквиваленты	51
П. Управление роботами	
1. Болгарские термины и русские экви- валенты	66
2. Дополнительные болгарские термины и русские эквиваленты	135

© Всесоюзный центр переводов, 1988

© Сюз на преводачите в България, 1988

От составителей

Робототехника, и в частности промышленные роботы, играет важную роль в комплексной автоматизации производственных процессов, создания гибких производственных систем, высвобождении персонала от выполнения тяжелого монотонного труда, повышении качества продукции и увеличении производительности труда. Как самостоятельное направление робототехника внесла в техническую литературу новую лексику, которая по мере развития и совершенствования средств автоматизации постоянно обновляется и уточняется.

Предлагаемый выпуск Тетради посвящен новым терминам робототехники, появившимся в последние годы в англоязычной литературе и не отраженным в англо-русских специальных словарях.

Термины, входящие в Тетрадь, разделены на две части. В первую часть включена терминология, относящаяся в основном к конструкции робототехнических средств. Во второй части содержатся главным образом термины по управлению роботами, роботизированными установками, модулями, системами, а также термины по использованию в роботизированных установках и комплексах оборудования.

В выпуск вошло 1300 терминов, в ряде случаев с необходимыми пояснениями и ссылками.

Замечания и предложения по содержанию выпуска просим направлять в адрес ВЦП: 117218, г. Москва, В-218, ул. Кржижановского, д. 14, корп. 1.

От составителей

Робототехниката, и в частност роботите, играят важна роля в комплексната автоматизация на производствените процеси, създаването на гъвкави производствени системи, освобождаването на персонал за изпълнението на тежък еднообразен труд, в повишаване качеството на продукцията и увеличаване производителността на труда. Като самостоятелно направление робототехниката внесе нова лексика в техническата литература, която в зависимост от развитието и усъвършенствуването на средствата за автоматизация постоянно се обновява и уточнява.

Термините, включени в Тетрадката, са разделени на две части. В първата е включена терминология, която се отнася до конструкцията на робототехнически средства. Във втората част са включени термини отнасящи се преди всичко до управлението на роботите, роботизираните устройства, модулите системите, а също така и термините за използваното в роботизираните устройства и комплекси оборудване.

І. РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СРЕДСТВА

1. Болгарские термины и русские эквиваленты

А

1. абсолютен датчик
/за положението на работ-
ния орган на робота - в
абсолютна измерителна
система/

абсолютный датчик /по-
ложения рабочего органа,
напр., робота/

2. аварийно спиране
/авариен стоп/
/предизвикано от грешки
или неисправност в робо-
та или управляващата сис-
тема/

аварийный останов /ос-
танов из-за ненормально-
го режима работы робота/

3. автоматизирана тех-
нологична подготов-
ка на производство-
то

планирование процессов
с помощью ЭВМ

4. автоматизирано
предприятие - завод
автоматизированное
предприятие

5. автономен робот
/самостоятелно изпълня-
ващ операции/
автономный робот

6. автооператор; ма-
нипулатор; робот
с твърда програма
/робот със строго фикси-
рана последователност на
изпълняваните операции/
автооператор, непере-

программируемый робот,
механическая рука
/жарг/ робот с фикси-
рованной последователь-
ностью выполнения дви-
жений

7. адаптивен, нагаж-
дащ
адаптивный, очувст-
вленный

8. адаптивен хващач
адаптивное захватное
устройство

9. адаптивна изкуст-
вена китка, ръка
адаптивная искусст-
венная кисть

10. адаптивност на
робота
адаптивность робота

11. акустичен /зву-
ков/ усет
слуховое /акустичес-
кое/ распознавание /вос-
приятие/

12. акустичен сензор
акустический датчик

13. алгоритъм за раз-
познаване на изо-
бражения
алгоритм распознава-
ния изображения

14. алгоритъм за
техническо зрение
алгоритм технического
зрения

15. андроид
/робот, имитиращ външността, движенията и функциите на човека/

андроид /робот, имитирующий движения и внешний облик человека, человекоподобный робот/

16. антропоиден манипулатор
антропоидный манипулятор

17. антропоморфен робот
антропоморфный робот

18. антропоморфен хващач
антропоморфное захватное устройство

19. архитектура, структура
конструкция /робота/, архитектура, структура /робота/

20. асиметричен хващач
/хващач с независимо движение на пръстите/
захватное устройство с независимым перемещением пальцев

Б

1. базово обучение на работа
базовое /основное/ обучение

2. безконтактно разпознаване; усет за близост
безконтактно разпознаване; /восприятие близости/

3. безлюдна /роботизирана / производствена клетка
/структурна единица в организация на производството/

безлюдная /роботизированная/ячейка

4. безлюдна технология
безлюдная технология

5. безлюдно /автоматизирано/ действие
/ с ограничено участие на хора /
работа по безлюдной технологии

6. безлюдно производство; автоматизирано производство
/с ограничено участие на хора/
безлюдное производство; автоматизированное производство

7. безрелсов манипулатор
безрельсовый манипулятор

8. биоелектрически манипулатор
/с изпълнителни механизми във вид на мускули/
биоелектрический манипулатор /с исполнительными механизмами в виде мышц/

9. биотехнически робот
биотехнический робот
/с исполнительными механизмами в виде мышц/

10. блокиращ изключва-
тел
блокировочный выключа-
тель /датчик/
11. бояджийски писто-
лет; пистолет за
нанасяне бои и по-
крития чрез пръска-
не
пистолет для окраски
методом распыления, крас-
кораспылитель /рабочий ин-
струмент робота/
12. бояджийски робот;
робот за нанасяне
на покрития
робот-маляр; окрасоч-
ный робот

13. бояджийски робот;
робот за нанасяне
покрития чрез
пръскане
окрасочный робот, ро-
бот-маляр; робот для ок-
раски распылением

В

1. вакуумен хващач
вакуумное захватное
устройство
2. вакуумен хващач
за плоски предмети
/напр. листов материал/
вакуумное захватное
устройство для захвата
плоских предметов
3. вграден, встроен
робот
/в технологична машина/
встроенный робот /в
технологическое оборудо-
вание/

4. вертикална и хори-
зонтална оси на
локалната коорди-
натна система на
китката или хващача
степень подвижности
по "сгибанию-наклону";
степень подвижности по
качанию
5. вертикално движе-
ние "нагоре-надолу"
на ръката /транс-
ляционно/
движение руки "вверх-
вниз" в вертикальной
плоскости робота
6. визуално очувствя-
ване
визуальное очувствле-
ние
7. визуално разпозна-
ване /на обекти/
визуальное распозна-
вание /образа/
8. високомоментен
постоянно-токов
двигател
высокомоментный дви-
гатель /постоянного
тока/
9. водещ манипулатор
здатчик манипулято-
ра
10. водима механична
ръка; водим мани-
пулатор
/за дистанционно дей-
ствие/
ведомая рука; ведо-
мый манипулятор
11. време за експлоа-
тация /на работа/

- на робота
время эксплуатации
робота
12. възвратно движение
/на изходна позиция/
движение отхода /напр.,
на исходную позицию/
13. външна граница на
крайната част на
ръката
внешний предел хвостовой части руки /робота/
14. външно измерване
/измерване параметрите
на външната среда/
измерение параметров
внешней среды
15. въртене на китката
/хващача/ около
надлъжната ос на
ръката
вращательное движение
кисти относительно руки
16. въртене на ръката
вращение руки
17. въртене; ротация
/въртеливо движение на
китката /хващача/ около
надлъжната ос на ръката/
вращение, ротация /ра-
бочего органа робота/
18. въртяща става
вращательное сочлене-
ние
19. въртящ хващач
вращающееся /поворот-
ное/ захватное устройство
20. вътрешен датчик
/измерване вътрешните
среди напр., сили, наля-
гане/

датчик измерения внут-
ренней среды робота /напр,
сил, давления/

21. вътрешно измерване
внутреннее измерение
/измерение параметров
внутреннего состояния
робота/

22. вътрешно очувствя-
ване /усет/, са-
модиагностика
внутреннее очувствле-
ние; самодиагностика

23. вътрешно-силов,
усет
/на хващача/
внутреннее силовое
ощущение /захватного
устройства/

Г

1. главен робот
/изпълняващ основни или
координиращи функции/
главный робот /выпол-
няющий основные или коор-
динирующие функции/

2. гласова комуника-
ция между човек и
робот
голосовая связь между
человеком и роботом /об-
щение между человеком
/оператором/ и роботом
посредством голоса/

3. гласово възприятие
звуковое восприятие

4. гласово чувстви-
телна /реагираща/
система

система ответа голо-
сом

5. говорящ робот
/осъществяващ връзка с
оператора посредством ре-
чев диалог/

робот, осъществляющий
связь с оператором по-
средством речевого диало-
га; говорящий робот

6. горна граница
/на подвигането на ръката
на работа във вертикална
посока/

верхний предел /подъ-
ема руки работа по вер-
тикали/

7. горна част на ръката
към раменната ста-
ва

плечо; замыкающее звено
/руки манипулятора/

8. граница на завърта-
не /замах, люлеене/
предел качения /руки
робота/

9. граница на разтя-
гане ръката
/максимално достижима
точка/

предел выдвижения /ру-
ки работа/

10. граница на събира-
не на ръката
/максимално прибрано по-
ложение/

предел втягивания /ру-
ки работа/

11. гранично положение
пределная позиция

12. грешка на позицио-
ниране
/на работния орган/
погрешность позицио-

нирования /рабочего ор-
гана/

13. групово управле-
ние; съвместно
управление

/на работи/
групповое управление
/роботами/; совместное
управление

14. гъвкава автомати-
зация

гибкая автоматизация;
/напр., перепрограммиро-
вание, адаптация/

15. гъвкава хващаща
система

/устройство адаптиращо
се към формата на захва-
щания обект/

гибкая захватная сис-
тема, адаптирующаяся к
форме захватываемого объ-
екта

16. гъвкав обработващ
център

гибкий обрабатывающий
центр

17. гъвкаво хранва-
що устройство

гибкое /переналажива-
емое/ питающее устрой-
ство

18. гъвкавост

/възможност за бърза
пренастройка по програ-
мен път/

гибкость, возможность
переналадки работа на
новую операцию; универ-
сальность /способность
робота выполнять различ-
ные задачи/

19. гъвкав хващач
/пренастройваем хващач/
/универсален, гъб-
кий захват, захватное
устройство/

20. гърбична памет
/гърбичен командоапарат/
кулачкова система па-
мяти /напр., кулачковый
командо-апарат/

21. гърбична предавка
кулачково-червячная
передача

Д

1. датчик за завъртане
датчик крена

2. датчик за иденти-
фикация на обекта
датчик определения
обекта на близком рас-
стоянии /дальномер/

3. датчик за налягане
датчик давления /напр.,
захватного устройства
обекта

4. датчик за положение
датчик положения обь-
екта

5. датчик за посока
датчик направления
движения /в пространст-
ве/

6. датчик за потвърж-
даване
/напр., установяване на-
личието на обекти в хва-
щача/
датчик определения на-

личия обекта в захват-
ном устройстве

7. датчик за премест-
ване /изместване/
на обекта при пре-
плъзване

датчик перемещения
обекта при проскальзы-
вании

8. датчик за прето-
варване
датчик перегрузки

9. датчик за разсто-
яние; обхват
дальномер /датчик оп-
ределения расстояния до
обекта/

10. датчик за ускоре-
ние
/напр., пьезоэлектричес-
ки, пьезорезисторен и
т.н./
датчик ускорения
/напр., пьезоэлектричес-
кий, пьезорезисторный и
т.п./

11. датчик /сензор/
за посоката на
плъзгане /пре-
плъзване/
датчик направления
скольжения /проскальзы-
вания/ обекта

12. датчик /сензор/
за приближение
датчик приближения
/робота к объекту/

13. датчик /сензор/
за силата на хва-
щане
датчик силы захвата

/объекта захватным устройством/

14. движение без коли-
зии - сблъскване
движение без столкно-
вений

15. движение от точка
до точка
движение /робота/ "от
точки к точке"

16. движение по програ-
мирана траектория
/движение на робота по
програмирана траектория,
която се записва върху
програмоносител по време
на обучение/

движение робота по пол-
ностью программируемой
траектории /при котором
полная траектория, опи-
сываемая рукой манипуля-
тора, программируется на
програмоносител во вре-
мя обучения так, чтобы
каждая точка вдоль тра-
ектории движения регист-
рировалась для дальнейше-
го воспроизведения/

17. движение с интер-
поляция в обобще-
ни координати
движение с интерполя-
цией обобщенных коорди-
нат

18. двоен хващач
двойное захватное уст-
ройство - захват

19. двуреечен манипу-
латор
двухреечный манипуля-
тор

20. двустранен
/двурък/ мани-
пулатор
двусторонний манипу-
лятор

21. делителна въртяща
маса
поворотный стол; по-
зиционер

22. детекторно уст-
ройство
детекторное устрой-
ство

23. диалогова графич-
на система
диалоговая графичес-
кая система

24. дисплейна управ-
ляваща система
/система за буквено-циф-
рово и графично изобра-
жаване на информацията,
позволяща задаването на
различни формати и отпе-
чатване или изчертаване
на всички схеми или чер-
тежи/

дисплейная управляю-
щая система
/программа для алфавит-
но-цифровых и графичес-
ких дисплеев, позволяю-
щая задавать различные
форматы отображения ин-
формации и обеспечивать
выделение деталей чер-
тежа или схемы/

25. дистанционно
манипулиране
/обслужване/
дистанционное манипу-
лирование

26. дистанционно управлявана копираща механична ръка /китка/

дистанционно управляема копирующая механическая рука

27. дистанционно управляван копиращ манипулатор

дистанционный, копирующий манипулатор

28. дистанционно управляван подводен манипулатор

дистанционно управляемый подводный манипулатор

29. дозиращо устройство

дозирующее устройство /отсекатель /заготовок/

30. домашен робот

/за битови нужди/

бытовой робот /для

дома/

31. дръжка за управление

управляющая рукоятка /съемная/ работа

32. дръжач на инструмента

/място на закрепване работния орган към ръката/

инструменто-держатель /место крепления рабочего органа к руке робота/

Е

1. едностранен манипулатор

односторонний манипулятор

2. екзоскелетон
экзоскелетон /гидро-усилительное устройство движений человека, мобильный робот, локомоторный робот/

3. еластичен хващач
эластичный захват /захватное устройство с эластичными пальцами/

4. електромагнитен хващач
электромагнитный захват

5. енкодер; кодиращо устройство
/датчик за преобразуване на информацията за положение в двоичен код/
датчик-энкодер превода информации о положении в двоичный код

З

1. завод-автомат; автоматизиран завод работещ в безлюден режим
/с ограничено участие на хора/

завод-автомат; автоматизированное предприятие, безлюдное предприятие

2. завъртане на ръката "нагоре-надолу"
поворот руки "вверх-вниз"

3. завъртане на ръката "надясно-наляво"
/около вертикалната ос/

поворот руки вокруг
вертикальной оси

4. завъртане на ръката
"надясно и наляво"
поворот руки "вправо-
влево"

5. задаване /проекти-
ране/ траекторията
на движение
планирование траекто-
рии движения робота

6. задвижван орган,
елемент
/на манипулатор, робот/
ведомое звено /манипу-
лятора/

7. задвижващ орган,
елемент
приводное звено /ма-
нипулятора/

8. задвижващ робот
приводной робот

9. задържане/ам/;
закрепване/ам/;
придържане/ам/
крепление, закрепление

10. затваряне
/напр., челюстите на хва-
щача/
зажим; сжатие /напр.,
схватом заготовки/

11. затваряне на
пръстите
зажим пальцев /губок/
/напр., захватного уст-
ройства робота/

12. затегателно уст-
ройство; захваща-
що устройство;
хващач /механичен/
зажимное устройство;

захватное устройство;
схват /механический/

13. затегач; затега-
телно устройство;
хващач; захват
зажим /губками захват-
ного устройства/; захват-
ное устройство; схват
/механический/

14. захвашане
захватное движение
/захватного устройства
робота/

15. захранваща ръка
/на манипулатора/
загрузочная рука ма-
нипулятора

16. захранващ робот
/робот/ - загрузчик

17. звуково управля-
ван задействуван
електронен пре-
ключвател
звукоуправляемый
электронный переключа-
тель

18. зона за обслужва-
не, достъп; до-
стижима зона
/максимално достижим
обхват на действие/
зона обслуживания
робота

19. зона на сензорно
действие
/обсег на действие на
сензорната система/
рабочая зона дейст-
вия датчика

20. зрителен /визуа-
лен/ сензор
видеодатчик

21. зрителна /визуал-
на/информация
визуальная информация
22. зрителна /визуал-
на/ обратна връзка
зрительная /визуальная/
обратная связь

И

1. иерархично управ-
ление
/с/с система от компютри
или микропроцесори и за-
даден приоритет/
иерархическое управле-
ние / при котором процес-
сы группируются в иерар-
хию приоритета/
2. изкуствена китка,
протеза
искусственная кисть;
протез кисти
3. изкуствена ръка;
протеза на ръка
протез руки
4. изкуствен интелект;
машинен интелект;
интелигентност
искусственный интел-
лект /напр., адаптация,
оучствление/
5. изкуствен крайник,
протеза
протез конечности, ис-
кусственная конечность
6. изкуствен крак
/протеза/
искусственная нога
/робота/
7. изкуствен мозък
/за управление на робо-

- та/
искусственный мозг
робота /система управ-
ления роботом/
8. изкуствено /тех-
ническо/ зрение
искусственное зрение
9. измерване текуща-
та /моментна/ ско-
рост
измерение текущей
скорости
10. измерване теку-
щото /моментно-
то/ положение
измерение текущего
положения /отработка
траектории/
11. изпълнение на
работа; работно
състояние
рабочее состояние;
выполнение управляемой
системой определенной
операции
12. изпълнителен ме-
ханизъм
исполнительное уст-
ройство /робота/
13. инкрементален
датчик
инкрементный датчик,
шифратор
14. инкрементално
придвижване /дви-
жение/
/задавано на инкременти
/нараствания/
движение, задаваемое
в приращениях; инкремен-
тальное движение

15. инструктор; оператор
/обучаващ промишлени роботи/
оператор /робототехнических комплексов/
16. инструмент на крайното звено
инструмент рабочего органа
17. интегрирана компютърно управлявана производствена система
интегрированная система производства, управляемая от ЭВМ
18. интегриран робот; интелектуален робот; робот от 3-то поколение; самообучаващ се робот
/с елементи на изкуствен интелект/
интегрированный робот; робот 3-го поколения; самообучающийся робот /с элементами искусственного интеллекта/
19. интелигентен робот
интелигентный робот
20. интелигентен сензор
искусственный орган очувствления
21. интелигентни възможности
интелигентные способности работа
22. интерактивен робот
/част от функциите на които се изпълняват от чо-

век-оператор управляван в диалогов режим
интерактивный робот;
комбинирующая человеко-машинная система /часть функции управления которого выполняется человеком-оператором/

23. интерфейс за инструмента
/осигуряващ връзка с управляващото устройство на ръката/
интерфейс инструмента
24. интерфейс на структурата
/структурен интерфейс/ интерфейс структуры
25. информационен робот
/за търсене, сбор, преработка и предаване на информация за изследвания обект/
информационный робот /для сбора, переработки и передачи информации об исследуемом объекте/

К

1. капацитивен датчик за положение
капацитивный датчик положения /датчик измерения малых перемещений/
2. капитални вложения /инвестиции/ в гъвкава система за механична обработка
капитальные затраты

на гибкую производственную систему

3. кар /робокар/ за транспортиране палети и инструментални магазини

робокар с барабанным магазином для /доставки/ инструментов /напр., к станкам гибкой производственной системы/

4. каруселна /въртяща/ инструментална система

система /автоматической/ смены инструмента с карусельным магазином

5. касетно устройство за запис на данни

касетный накопитель на магнитной ленте

6. квалификация на оператора

квалификация рабочего /напр., станочника/

7. китка, ръка; хващащо устройство

кисть /манипулятора/; рука; захватное устройство, схват /механический рабочий орган/

8. китка с шарнирна конструкция; шарнирен хващач; протеза на китка, ръка

захватное устройство с шарнирными пальцами; протез кисти

9. киткова става
запястный сустав манипулятора

10. клещи за точкова съпротивителна заварка /заваряване/

сварочные клещи для точечной сварки /рабочий инструмент робота/

11. клиново затега-телно устройство; клинов затегащ; заклиноващ фиксатор

клиновое зажимное устройство

12. коэффициент на използване на машината

коэффициент загрузки станка

13. команда за позициониране; команда за изменение на положението

команда позиционирования; команда на изменение положения

14. комплексно инсталиране и пуск на обект; на роботизиран комплекс, място и др.

/доставка на робототехническа система "под ключ" включващо проектиране, доставка, инсталиране, пускане, програмно осигуряване и обучение/сдача робототехнической системы "под ключ", включающая производство, программное и аппаратное обеспечение, обучение специалистов

15. комплект за модернизация чрез съоръжаване с устройствата за ЦПУ тип CNC
комплект /оборудования/ для модернизации /напр., станка/ путем оснащения устройством ЧПУ типа CNC
16. комплектно доставена и инсталирана гъвкава производствена система
комплексная гибкая производственная система
17. комплектуване на детайлите
комплектовка деталей /напр., на приспособление-спутник/
18. компютъризирано интегрирано производство
комплексное автоматизированное производство
19. компютъризирано манипулиране
манипулирование, управляемое ЭВМ
20. компютъризирано техническо зрение
техническое зрение, восприятие ЭВМ видеоинформации
21. конвейер за палети с детайли за монтаж
конвейер спутников для сборки
22. конвенционално предприятие
неавтоматизированное предприятие, завод обычного типа
23. конзолен манипулатор
консольный манипулятор
24. конзолно монтиран робот
консольный робот
25. контактен датчик, осезател за допир
контактный датчик /датчик осязания, датчик касания, датчик соприкосновения, датчик ощущения/
26. контактен матричен сензор
малогабаритный контактный датчик матричного типа /сенсор/
27. контейнерен тип палет-спътник с клетки
/за детайлите/
контейнерное приспособление-спутник с ячейками /для хранения, напр., деталей/
28. контролер /управляващо устройство/ за периферни устройства и съоръжения
система управления позиционером
29. контролер /управляващо устройство/ за транспортен робот-носач; робокарен контро-

лер, бордови конт-
ролер

управляющее устройство
роботара /транспортной
тележки с дистанционным
управлением/

30. контролер /управ-
ляюще устройство/
за управление по
три координаты на
робота

/контролер за управление
на една координата с дат-
чики за обратна връзка/

контроллер управления
отработкой движений по
трем пространственным ко-
ординатам, тиристорный
преобразователь и датчи-
ки обратной связи

31. контролер управ-
ляюще устройство
система управления /ро-
ботом/; мозг робота; кон-
троллер.

32. контурно управле-
ние; непрекъснато
/попътно/ управле-
ние

/посредством команды оп-
ределящи всяка точка по
траекторията на движение/
контурное управление,
непрерывное управление
/посредством команд, сп-
ределяющих каждую точку
вдоль траектории движе-
ния/

33. координаты на ста-
вата
/ставни координаты/
координаты сочленений

34. координатно-изме-

рителна машина
координатно-измери-
тельная машина

35. копираща /водима/
става на манипу-
лятора
сустав копирующей час-
ти манипулятора

36. копиращ манипула-
тор
копирующий манипуля-
тор, двусторонний мани-
пулятор

37. копиращ /подчи-
нен/ манипулятор
/чийто движения повтарят
движенията на китката на
ръката на оператора/
копирующий манипуля-
тор /рабочий орган кото-
рого повторяет движения
кисти руки оператора/

38. космически робот;
робот-спутник
космический робот;
робот-спутник

39. краен изпълните-
лен механизъм
крайний рабочий орган
/напр., захват/

40. крайна точка
конечная точка

41. крайно звено на
ръката
/напр., хващач, дюза, че-
люсти и др./
рабочий орган руки
/робота/ /напр., захват-
ное устройство, краско-
распылитель, сварочные
клещи и т.п./

42. крачеш робот
шагающий робот

43. кръгла въртяща ос-
нова

основание /напр., ро-
бота с вращательным пере-
мещением/

Л

1. лек копиращ телема-
нипулатор

копирующий манипулятор
облегченного типа /для
легких работ/

2. локална координата
на въртене на кит-
ката около хоризон-
тална ос перпенди-
кулярна на оста на
ръката

степень подвижности
по "наклону-вращению"

3. локална мрежа
/от компютри и управля-
ващи устройства за управ-
ление на множество обек-
ти/

локальная сеть

4. локационен сензор;
сензор за повърх-
нини

датчик локационного
типа

5. локомоторна функ-
ция

/осъществяваща координа-
ция на движенията на под-
вижните крайници или ор-
гани/

двигательная функция
/манипулятора/

6. локомоторно/краче-
що/ устройство
шагающее устройство

7. локомоционен робот;
двуног робот; кра-
чеш робот

двуногий робот; шага-
ющий робот, мобильный ро-
бот, локомоционный робот

8. луноход; лунен ро-
бот

луноход; лунный робот

М

1. магазин
накопитель /деталей,
заготовок/

2. магнитен хващач
магнитное захватное
устройство

3. максимален размах
на китката
максимальный поворот
кисти

4. максимален ход на
ръката
ход /руки робота/,
вылет /руки робота/

5. максимално завър-
тане на китката,
ръката /на робота/
круговое /шарнирное/
вращение кисти /манипу-
лятора/; максимальное
вращение запястья

6. максимално накло-
няване на китката
/около локална хоризон-
тална ос/

наклон запястья; степень отклонения запястья

7. малък копиращ манипулатор
малкий копирующий манипулятор

8. манипулатор; изпълнителен орган
механизм механической руки; исполнительное устройство /робота/ для перемещения объектов в пространстве

9. манипулатор от мостов /портален/ тип
манипулятор мостового типа

10. манипулатор с балансирана механична ръка
/жарг. конкобалансьор/
сбалансированный манипулятор /"легкая рука"
/жарг./;
сбалансированный механический погрузчик

11. манипулатор с дистанционно копиращо устройство по движението на ръката
дистанционный копирующий манипулятор

12. манипулатор с дистанционно управление; телеманипулатор
манипулятор с дистанционным управлением; телеоператор

13. манипулатор с електромеханично за-

движване
манипулятор с электроприводом

14. манипулатор с излишни степени на свобода

манипулатор с избыточными степенями подвижности /избыточный манипулятор/

15. манипулатор силов
манипулятор с отражением сил /конструкция которого позволяет оператору ощущать силы, действующие на исполнительный орган, силовой манипулятор/

16. манипулатор с кубична или правоъгълна работна зона; работещ в правоъгълни координати
координатный манипулятор

17. манипулатор с общо предназначение
манипулятор общего назначения, универсальный манипулятор

18. манипулатор със супервайзърно управление
манипулатор с супервизорным управлением

19. манипуляционен робот
манипуляционный робот

20. манипулиране; обслужване; пренасяне; прехвърляне

манипуляция; обслуживание; захватывание

21. манипулира
/премества по зададена траектория/
перемещать по траектории

22. манипулиране по усет
манипулирование осязью

23. матричен датчик за приближение
/установяващ наличие на обект на близко разстояние/

матричный датчик наличия объекта на близком расстоянии

24. матричен сензор /датчик/ за налягане

матрица чувствительных элементов давления

25. матричен тактилен сензор /с контактен усет/
/поверхностно-тактилен матричен датчик/
поверхностно-тактильный матричный датчик

26. машинно /техническо/ зрение
машинное зрение, техническое зрение, восприятие видеоинформации

27. междинен /буферен/ склад за окомплектовка
промежуточный /буферный/ накопитель для укомплектовки

28. междинен склад; междуоперационен склад

промежуточный накопитель деталей; инструментальный магазин

29. междинна точка /от траекторията/
промежуточная точка /траектории робота/

30. междинно /буферно/ транспортно средство; междуоперационен транспорт

/за транспортиране детайли в гапс/

буферный транспортер /для транспортирования деталей между станками в гибкой производственной системе/

31. между-машинен транспорт; транспортиране детайли и изделия между отделните машини
/автоматическая/ транспортировка деталей между /двумя или несколькими/ станками /напр., входящими в состав гибкой производственной системы/

32. междуоперационен склад /задел/ за заготовки
накопитель /склад/ подготовленных /к обработке/ заготовок

33. метод за косвено /индиректно/ обучение

метод косвенного обучения /робота/

34. метод за позиционно /последователно/ програмно управление

метод позиционного программного управления

35. метод за пълно обучение
/на робота/

метод полного обучения /робота/

36. метод за пълно съхраняване програмата в запоминащото устройство

метод полного хранения в запоминающем устройстве /программы робота/

37. метод на обучение; процес на обучение

метод обучения, процесс обучения /робота/

38. метод на пряко обучение /на робота/

метод прямого обучения /робота/

39. метод на разпределено обучение
/по части или отделни функции/

метод раздельного обучения /робота/

40. механизиран манипулатор

силовой манипулятор /манипулятор с отражением сил/

41. механична китка, ръка

механическая рука

42. механично начало на координатна система

/стандартна точка за отчитане на координатите за всяка степен на свобода/

начало координат механической части /робота/ /стандартная точка отсчета координат для каждой степени свободы робота/

43. мехурчеста памет /запоминащо устройство на магнитни домени /мехурчеста памет/ за увеличение обема на паметта/

запоминающее устройство на магнитных доменах для наращивания объема памяти

44. микро-робот
микроробот

45. миоелектрическо /биотоково/ управление

миоэлектрическое управление /управление биотоками мышц/

46. многоелементен самосканиращ мозаечен сензор

многоэлементный самосканирующий мозаичный датчик

47. многозвенеен манипулатор; антропоморфен манипулатор

многозвенный манипулятор, антропоморфный манипулятор

48. многозвенна /шарнирна/ механическа ръка

многозвенная /механическая/ рука

49. многокоординатен сензор

/за осъществяване по сили и моменти по повече от две координати/

многокоординатный датчик /сил и моментов по всем координатам/

50. многоног робот
/крачещ многоног робот/

многоногий робот /шагающий робот на нескольких подвижных стойках/

51. многопалетно устройство с автоматична смяна

многопалетное устройство с автоматической сменой /обрабатываемых, напр., в гибком производственном модуле/

52. многоразмерно управление /на няколко стъпала/

управление обработкой ступенчатых валов

53. многозвенен манипулатор

многозвенный манипулятор

54. многозахватно вакуумно приспособление

приспособление с вакуумной фиксацией для установки нескольких деталей

55. многопозиционен инструментален магазин

многоинструментальный магазин

56. многопроцесорна платка

/печатна платка с управляваща мултипроцесорна система/

мультипроцессорная печатная плата, на которой собран мультипроцесор

57. многорък робот
/с две или повече ръце/ многорукый робот /с двумя и более руками/

58. многостранен механичен хващач

/с многозвенни съчленени палци/

захватное устройство с многозвенными сочлененными пальцами

59. многостранен универсален хващач

/нагаждащ се към формата на обекта на хващане захватное устройство /адаптирующееся к форме захватываемого объекта/

60. многостранен флуиден хващач

/хващач с еластични камери/

захватное устройство с эластичными камерами

61. многофункционален
програмен робот
/универсален робот/
многофункциональный
программный робот /уни-
версальный робот/

62. многофункционален
/универсален/ ро-
бот

универсальный робот

63. многофункционална
робототехническа
система
многофункциональная
робототехническая систе-
ма

64. многоцелева маши-
на /с ЦПУ/
многоцелевой станок
/с ЧПУ/

65. многошпинделен
/многовретенен/
автомат
многошпиндельный
/напр., токарный/ авто-
мат, агрегатный станок
/автомат/

66. множество детали
семейство деталей

67. мобилен робот
/робот поставлен на под-
вижна платформа/
мобильный /локомоци-
онный/ робот /робот, ус-
тановленный на перемеща-
ющуюся платформу на ко-
лесном ходу/

68. мобилен /самохо-
ден/ робот
самоходный /мобиль-
ный/ робот

69. мобилна основа на
робота
поворотное основание

70. мобот; придвижен
робот
/полуавтоматичен дистан-
ционно управляван робот/
мобот; подвижный ро-
бот /полуавтоматический
дистанционный робот с
телеконтролем/

71. модулен робот
/изграден на модулен
принцип/
робот модульного типа

72. модулен хващач
захватное устройство
модульного типа

73. модулна инстру-
ментална екипи-
ровка
зажимные приспособле-
ния модульной конструк-
ции /для установки и
фиксации деталей на стан-
ке/

74. модулна инструмен-
тална система за
стругове
токарный гибкий ин-
струментальный модуль

75. модулна система
/гъвкава/ за ме-
ханична обработка
модульная /гибкая,
построенная по модульно-
му принципу/ производ-
ственная система

76. монтажен робот
сборочный робот;
робот-сварщик

77. монтажен робот тип
съчленена механич-
на ръка, работещ в
хоризонтална рав-
нина - Япония

сборочный робот, пере-
мещающийся только в гори-
зонтальной плоскости

78. монтажна позиция,
станция

позиция сборки

79. мъртва зона

/пространство недостиги-
мо за ръката на робота/
мертвая зона /простран-
ство, не достигаемое рукой
робота

80. място на хващане
/на обекта/
место захвата /объек-
та/

Н

1. навигация на робо-
та /управлене/

/управление на движение-
то по транспортни колич-
ки/

навигация робота

2. надеждност

надежность /процент
времени действия робота/

3. накрайник; крайна
точка

наконечник, кисть
/манипулятора; рабочий
орган/

4. начална /нулева/
точка от програ-
мата за работа;
начало на работния

ЦИКЪЛ

плаващо начало от-
счета координат, стан-
дартна точка, установ-
явяема произволно в
зависимости от конкрет-
ной цели; начало работы
/робота/; начало рабочего
цикла

5. незавършен детайл;
заготовка

заготовка

6. неизползваема зо-
на; мъртва зона
/недостигаема от робота/
мертвая зона /не до-
сягаемая рукой робота/

7. неочувствен робот
/без сензорни и адаптив-
ни функции, робот от
1-во поколение/

неочувствленный ро-
бот; робот первого поко-
ления /без сенсорных и
адаптивных устройств/

8. неподатливост на
крайното звено

неподатливость рабо-
чего органа /действию
внешней приложенной си-
лы/

9. неподвижен, ста-
ционарен робот

неподвижный робот
/робот на неподвижном
основании, стационарный
робот/

10. неподредена среда
/с произвольно расположе-
ние на обектите/
неупорядоченная сре-

да /напр., функциони-
рования работа/

11. непосредствено
/пряко/ водене
/с цел обучение/
непосредственное /пря-
мое/ обучение /метод про-
граммирования роботов/

12. номинална товаро-
подемност
номинальная грузоподъ-
емность /робота/

О

1. обработваща позиция
/станция/; позиция
за механична обра-
ботка
позиция обработки; по-
зиция механообработки

2. обработващ център;
многоцелева, мно-
гофункционална ма-
шина
обрабатывающий центр;
центр механической обра-
ботки

3. обработка на изо-
бражение
обработка изображения

4. обработка на инфор-
мацията от изобра-
жение
обработка изображения

5. обратна връзка за
наличие на детайл
обратная связь о нали-
чии детали

6. обслужване /под-
ръжка/ на робота
уход, обслуживание ро-

бота

7. обслужващ робот -
бавачка
обслуживающий робот-
няня

8. обучаваща ръка;
ръчка за обучение
обучающая рука /мани-
пулятора/; рукоятка обу-
чения /манипулятора/

9. обучаващо устрой-
ство /панел, пулт/
обучающее устройство
/пулт, панель обучения
робота/

10. обучаващ се робот
обучающийся робот

11. обучение чрез ръч-
но управлявано
преминаване по
целия маршрут или
манипулиране
обучение прогоном /по
всей траектории переме-
щения/

12. ограждение на
робота
ограждение робота

13. общи режимни раз-
ходи
/административные/
общефирменные расходы

14. опаковащ робот;
робот-опаковчик
робот-упаковщик

15. опаковъчен
сандък; тара
тара

16. опасна зона /око-
ло робота/; ра-

ботна зона
опасная площадь /вокруг робота/; рабочая зона робота

17. оператор /работник, настройчик/
/рабочий/ - оператор

18. оптичен датчик за приближение
оптический датчик приближения

19. оптичен енкодер за вала
/оптически въртящ аналого-цифров преобразувател/ оптический аналого-цифровой вращающийся преобразователь, кодовый датчик

20. ориентиращо приспособление, устройство
ориентирующее приспособление /ориентирующее устройство/

21. осезател /тактилен/
датчик тактильного ощупывания; контактный датчик

22. ос на трансляция
/степен на свобода за постъпателно движение/ степень подвижности поступательного движения

23. основа на робота
основание /станина/ робота

24. основа с линейно придвижване
основание с линейным

перемещением /напр., робота

25. отваряне на пръстите
/разстояние между максимално отворени пръсти или челюсти на хващача/ расстояние между разжатыми пальцами

26. очувствена китка; очуствен хващач, ръка
очувствленная кисть /руки робота/

27. очувствено възприятие
/на окръжаващата среда/ чувственное восприятие /окружающей среды роботом/

28. очувствяване
/подобряване характеристиките чрез сензори/ очувствление

П

1. палец; гърбица; гърбичен затегач
кулачок; захватное устройство; кулачковый схват /механический/

2. параплегик
параплегик

3. парк от инсталирани роботи
/разпространение на роботи/ парк роботов

4. патронник за сменяема китка

патрон сменной /автоматической/ кисти

5. период на изплащане /робота
период окупаемости
/робота/

6. перцептрон
/очувствен, сензорно управляван робот/
перцептрон /обучаемый распознающий робот/

7. плоскостъчленена; шарнирна ръка
плоскосочлененная рука

8. пневматичен манипулатор
/с пневматично задвижване/
манипулятор с пневмоприводом

9. пневматичен робот
/с пневматично задвижване/
робот с пневмоприводом

10. пневматичен хващач
/хвещач с пневматично задвижване/
пневматическое захватное устройство /захватное устройство с пневмоприводом/

11. повишаване бързодействието на робота; ускоряване движението на робота
повышение быстродействия робота

12. повторяемост
повторяемость /степень совпадения позиций /робота при повторении позиционирования в одинаковом режиме и одинаковом способе/

13. подаване на детайла
подача детали /роботом на обработку/

14. подвесен монорелсов манипулатор
/с таванно окачване/
подвесной монорельсовый манипулятор

15. подвесен робот
/окачен на носеща греда или портал/
подвесной робот; порталный робот; навесной передвижной робот

16. подвесно инсталиран робот; портален робот
подвесной робот; порталный робот

17. подвижен робот с променлива работна зона
свободно перемещающийся робот /по производственной площади/

18. подемна сила; сила на подвигане
подъемная сила

19. подходящо движение
/към детайла, обекта/
движение подхода
/напр., робота к детали/

20. позиционна памет
/за положение/
позиционна памет
/раздельная по положению
памет, последовательная
памет/

21. позиционна /послед-
ователна/ памет
позиционна памет,
последовательная памет

22. позиционирамо уст-
ройство; въртяща
маса
позиционирующее уст-
ройство; поворотный стол
/для укрепления детали/

23. позиционно серво-
управление
позиционное сервоуп-
равление

24. позиционно/силово
управление
позиционно-силовое уп-
равление

25. позиционно управ-
ление
/управление по зададени
точки без отчитане на те-
кущи координати/
позиционное управле-
ние /программное управ-
ление /промышленным робо-
том, при котором движе-
ние рабочего органа про-
исходит по заданным точ-
кам позиционирования без
контроля траектории дви-
жения между ними/

26. позиция за оптиче-
ска идентификация
позиция оптического
контроля

27. позиция за пода-
ване на заготов-
ките /детайлите/
позиция подачи заго-
товок /деталей/

28. покой; неподвиж-
ност; временно
спиране техноло-
гичен престой
временный останов/ро-
бота/; технологический
останов

29. полуавтоматичен
манипулатор
полуавтоматический
манипулятор

30. полудистанционно
манипулиране
полудистанционное ма-
нипулирование

31. получаване на
образи
/визуално изображение/
получение изображений

32. портален робот
/работещ в декартови ко-
ординати/

портальный робот мос-
тового типа /работающий
в декартовой системе ко-
ординат/

33. последователност
на движенията
последовательность
движений /напр., работа/

34. последователно
управление
управление последова-
тельностью; упорядочен-
ное управление; контроль
последовательности

35. потребител на робо-
тотехника
потребитель робототех-
ники

36. предохранително
придвижване; дви-
жение с опипване
осторожное движение;
движение ощупыванием

37. преместване на
ръката "надясно-
наляво"
/в хоризонтална равнина/
перемещение руки
"вправо-влево" /парал-
лельное перемещение руки
"вправо-влево" в гори-
зонтальной плоскости ро-
бота/

38. преориентация на
хващача
/в пространството/
переориентация захват-
ного устройства /в про-
странстве/

39. придвижване на
ръката "нагоре-
надолу"
перемещение руки
"вверх-вниз"

40. придвижване на
ръката "надясно-
и наляво"
перемещение руки
"вправо-влево" /парал-
лельное перемещение руки
"вправо-влево" в гори-
зонтальной плоскости/

41. придвижен модул
за портални ро-
боти
/мостов тип/

модуль перемещения
портального робота мос-
тового типа /по всем
трем осям/

42. приложна роботика
прикладная робототех-
ника

43. припокриване
покрытие /рабочих
зон совместно работающих
роботов/

44. притискане; сби-
ване; сгъстяване
смыкание /губок зах-
ватного устройства/

45. програма за обу-
чение; обучаваща
програма
обучающая программа

46. програма за уп-
равление на робо-
ти
программа управления
роботом

47. програма обслуж-
ваща масиви дан-
ни, записани в
запомнящото уст-
ройство на маг-
нитни домени /ме-
хурчеста памет/
така и на други
носители

программа /снабженная
мультиуказателями/, об-
служивающая массивы дан-
ных, записанных как в
запоминающем устройстве
на магнитных доменах,
так и на других носите-
лях.

48. програмен език за работи

язык программирования
робота

49. програмен език на високо ниво за монтажни работи

язык программирования
высокого уровня для сборочных роботов

50. програмен език на високо ниво

/за програмиране на промишлени работи/

язык программирования
/роботов/ высокого уровня

51. програмиране за разпознаване на образи

программирование распознавания образов

52. програмиране по първи цикъл

/в режим на обучение на оператор/

обучение по первому циклу, обучение на примерах, обучение оператором

53. програмиране чрез ръчно управлявано преминаване по целия маршрут или ръчно манипулиране, директно програмиране

программирование робота с помощью рукоятки обучения

54. програмируема автоматизация; гъвкава автоматизация

программируемая гибкая автоматизация; автоматизация с применением программируемых устройств

55. програмируема работна зона

/ в която робота може да изпълнява програмирани функции/

рабочее /запрограммированное/ пространство, запрограммированная рабочая зона; /зона, находящаяся в пределах досягаемости движущихся частей робота, работающего по определенной программе/

56. програмируем контролер за управление на робот или машина

программируемый контроллер

57. програмируем контролер

/управляюще устройство за управление на отдельные координаты на движения/

программируемый контроллер /для управления координатной обработки движений по осям /звеньев робота или станка/

58. програмируем сензорно управляван робот; адаптивен робот

адаптивный робот; программируемый осязательный робот

59. програмируем уни-
версален робот за
сглобяване
программируемый универ-
сальный робот для сборки
60. програмно управле-
ние по време
управление с програм-
мированием времени
61. програмоносител
программоноситель
62. продукционен робот
продукционный робот
63. производствена
клетка за кова-
ко-пресови опера-
ции
роботизированная ячей-
ка объемной штамповки
64. производствена
клетка
/структурна единица в
производствен цех -
включва роботообслужвана
машина, управляващи уст-
ройства, подаващи, кон-
вейерни, отвеждащи и др.
технологични устройства/
производственная ячей-
ка; комплекс, производ-
ственная структура /напр,
гибкий производственный
модуль/
65. производствена
машинна клетка
/структурна единица в
организация на производ-
ството/
производственная ячей-
ка механической обработ-
ки
66. промишлен робот

- /репрограмируем автома-
тичен манипулатор, при-
лаган в производствени
процеси за изпълнение на
двигателни функции, ана-
логични на тези на чове-
ка при преместване, ма-
нипулиране, обработка на
детайли и обекти/
промышленный робот
/перепрограммируемый ав-
томатический манипулятор
/машина/ применяемая в
производственном процес-
се для выполнения двига-
тельных функций, анало-
гичных функциям человека
при перемещении предме-
тов производства и /или/
технологической оснастки
67. просто разпозна-
ване; елементарно
разпознаване
/по малко признаци/
простое распознавание,
элементарное распознава-
ние /распознавание по ма-
лому количеству призна-
ков/
68. просто обучение
на работа
/от точка в точка/
обучение "от точки к
точке" /режим обучения
"от точки к точке"/
69. пространствено
положение
пространственное по-
ложение
70. процес на обуче-
ние
процесс обучения

71. пръст; палец /на
хващача/
палец /захватного уст-
ройства/; /губками за-
хватного устройства/; ку-
лачок

72. пулт за обучение
на работа
/подвесен, окачен/
пулт обучения /рабо-
та/

Р

1. работен обхват; ра-
ботно пространство
зона обслуживания /ро-
ботом/, рабочая зона /ро-
бота/

2. работен план /схема/
на роботизираното
работно място
компоновка рабочего
места /робота/

3. работен ъгъл на
завъртане
/на ръката на работа/
рабочий угол разворо-
та /руки манипулятора/

4. работна зона
рабочее пространство,
рабочая зона /робота/

5. работна зона; зо-
на на придвижване
на работа
рабочая зона работа

6. работна /производ-
ствена/ среда
рабочая среда

7. работна стъпка
/елементарен ход, дей-
ствие на работа/

действие /робота/

8. работна функция
работа /робота/;
функция робота

9. работно простран-
ство на работа
/ограничаващо се от мак-
симално достижимите точ-
ки/
рабочая зона /робота/
пространство

10. раздвижен хващач
раздвижное захватное
устройство

11. разделителна спо-
собност; разреша-
ваща способност
разделительная, раз-
решающая способность

12. размах /на ръка-
та/ на движение
в хоризонтална
равнина;
отклонение
размах /руки робота/;
качание /руки робота/

13. разпознаване на
думи
/гласови команди/
расшифровка слова

14. разпознаване на
образи
распознавание образов

15. разтворено поло-
жение
/на хващача/
разжим /захватного
устройства/

16. разтоварваща ръка
/на манипулятора/
разгрузочная рука ма-
нипулятора

17. раменна става /шар-
нир/
плечевое сочленение,
сустав /манипулятора/

18. режим на възпроиз-
веждане /повторе-
ние/

режим воспроизведения

19. режим на изменение
на траекторията
режим изменения траек-
тории

20. режим на проследя-
ване на траектори-
ята
режим отслеживания
траектории

21. резервен робот
резервный робот

22. релсово придвиж-
ван манипулатор
рельсовый манипулятор

23. репрограмируем ро-
бот; /робот с про-
менлива програми-
рана последовател-
ност на действия-
та/
перепрограммируемый
робот; /робот с програм-
мируемой последовательно-
стью выполнения движений
/работающий с переменной
последовательностью дви-
жений руки/

24. робот второ поко-
ление
/с/с система за техничес-
ко зрение/
робот второго поколе-
ния с системой техничес-
кого зрения, адаптивный

робот

25. робот за дозирано
нанасяне покрития
робот для дозирован-
ного нанесения покрытия

26. робот за измери-
телни операции
робот для измеритель-
ных операций /робот для
выполнения измерительных
операций/

27. робот за контро-
лиране на херме-
тичност
робот для контроля
герметичности

28. робот за манипу-
лиране на мате-
риали
вспомогательный робот
/для транспортировки ма-
териалов/

29. робот за навинане
намотки, бобини
робот для намотки
/напр., генераторов/

30. робот за намота-
ване на изолации
робот для намотки изо-
ляции

31. робот за нанасяне
покрития чрез
пръскане; бояд-
жийски робот
робот-маляр; окрасоч-
ный робот

32. робот за обработ-
ващи операции
робот для операций
механообработки

33. робот за обслужване на преси
робот для обслуживания прессов

34. робот за основни технологични операции; технологичен робот
/за изпълнение на някои технологични операции/
технологический робот /для выполнения определенной технологической операции, производственный робот/

35. робот за отрязване тръби; за газово рязане
робот для газовой резки

36. робот за плазмено рязане
робот для плазменной резки

37. робот за проверка и контрол
/робот контролор, инспектор/
робот-инспектор, робот-контроллер

38. робот за полиращи операции
робот-полировщик

39. робот за спомагателни операции
робот для выполнения вспомогательных операций

40. робот за релефно съпротивително заваряване
робот для рельефной сварки

41. робот за технологични операции
технологический робот /для выполнения технологических операций или технологических переходов, производственный робот/

42. робот за финишни /довършителни/ операции
/нанасяне покрития, струйна обработка и др./
робот для отделки доводки /робот для нанесения герметиков; робот для нанесения клеев; робот для нанесения пенящихся полиуретанов и др./

43. роботизация; автоматизация с приложение на роботи; роботизирана автоматизация
роботизация; автоматизация на основе применения роботов

44. роботизира
роботизировать

45. роботизирана обработваща клетка
роботизированная обрабатывающая ячейка

46. роботизирано заливане
заливка /металла/ с помощью робота

47. робот инсталиран в ниши или в пода
робот, устанавливаемый в углублении пола

48. роботизирано работно място - станция
робототехнически комплекс

49. роботизиран тренингов
роботизиран тренингов

50. робот; кар-робот; транспортен робот; автоматично управляемо транспортно средство

/с индуктивно управление по проводник инсталиран в пода на помещението и маркиращ маршрутите/

робот, машина с индуктивным управлением, электрическая тележка с автоматическим управлением

51. роботостроение
роботостроение

52. робототехническая позиция; роботизирано работно място

робототехническая позиция

53. робототехническая система

робототехническая система; робототехнический комплекс

54. робот от типа "вземай-постави"
манипуляционный робот /типа "взять-положить"/

55. робот программируемый от точки в точка без управления на положението по цялата траектория
/позиционно управляем робот/

робот, программируемый по точкам без контроля положения в системе координат /позиционный робот/

56. робот первого поколения
робот первого поколения /без сенсорных и адаптивных систем, программный робот/

57. робот работает в декартова /прямоугольная/ координатная система
робот, работающий в прямоугольной /декартовой/ системе координат /робот, у которого степени свободы руки манипулятора устанавливаются прямоугольными координатами/

58. робот работает в полярной координатной
робот, работающий в полярной /сферической/ системе координат /у которого степени свободы руки манипулятора устанавливаются полярными координатами/

59. робот работает в правоугольной, декартовой координатной

ти
робот, работающий в
прямоугольной системе ко-
ординат

60. робот работает в
сферична координат-
на система

робот, работающий в
сферической системе коор-
динат

61. робот работает в ци-
линдрични коорди-
нати

/в който движенията на
ръката на манипулятора се
задават в цилиндрични ко-
ординати/

робот, работающий в
цилиндрической системе
координат /робот, у кото-
рого степени свободы ру-
ки манипулятора устанавли-
ваются цилиндрическими
координатами/

62. робот

/репрограммируем многоце-
леви манипулятор/

автомат со сложными
функциями действия; те-
лемеханическое устройст-
во; управляемый снаряд
/перепрограммируемый мно-
гоцелевой манипулятор,
манипулятор, управляемый
ЭВМ/

63. робот с директно
обучение

/възпроизвеждащ точки от
траекторията записани от
оператора по време на
обучение/

робот, воспроизводящий
записанную последователь-
ность движений

64. робот с электро-
механично задвиж-
ване

робот с электроприво-
дом

65. робот с контурно
управление

/робот с непрекъснато
управление на траектори-
ята на движение/

робот с контурным уп-
равлением

66. робот с непрекъс-
ната траектория
на движение; с
контурно управле-
ние

/преминаваща в простран-
ството чрез неограничен
брой точки по сложна кри-
ва/

робот с непрерывной
траекторией движения
/проходящий в простран-
стве через неограничен-
ное количество точек,
по плавной сложной кри-
вой, робот с контурной
системой управления/

67. робот собствена
разработка

/използван от фирмата-
производител/

робот собственного из-
готовления /используемый
фирмой-изготовителем/

68. робот с ограничен
брой степени на
свобода /под 6/

робот с количеством
степеней свободы менее 6

69. робот с ограничени
функционални въз-

Можности

/управляван с релейна логика и пътна автоматика/

робот с позиционной системой управления /для которого точки позиционирования задаются с помощью путевых устройств релейного типа и/или время-задающих элементов/

70. робот с последовательно действие

робот последовательного действия /с последовательным выполнением движений/

71. робот с таванно закрепване
/инсталиран на тавана/ подвесной робот

72. робот с управление без обратна връзка
робот с управлением без обратной связи

73. робот с управление от система за техническо зрение
визуално управляван робот
робот, управляемый с помощью системы машинного зрения

74. робот с управление по механични упори и гърбици; манипулатор
робот, не имеющий устройства управления траекторией; робот типа "взять-положить" /робот, работающий по механическим упорам/

75. робот с циклово управление

робот с цикловым управлением, цикловой робот /робот, работающий по механическим упорам; робот типа "взять-положить"; автооператор; простейший робот с 2-3 степенями подвижности; подъемно-транспортный робот; робот, не имеющий устройства управления траекторией/

76. робот с шарнирна /антропоморфна/ ръка

робот с рукой, напоминающей руку человека

77. робот с шарнирна /счленена/ конструкция на ръката

/антропоморфен робот; робот протеза/

робот-протез; робот с сочлененной рукой манипулятора; робот с шарнирной конструкцией руки, робот с многосуставной рукой; робот с рукой, состоящей из двух и более звеньев

78. робот трето поколение

/с искусствен интелект/ робот третьего поколения, робот с искусственным интеллектом

79. робот управляван от ЕИМ, робот с адаптивно управление

робот, управляемый ЭВМ, робот с адаптивным управлением

80. робот управляван от по-горно ниво /ЕИМ/
робот, управляемый ЭВМ
81. робот управляван с гласови команди
робот, управляемый голосом
82. ръка; манипулатор; рамо
/изпълняваща регионалните движения на системата за манипулиране/
рука /манипулятора/, манипулатор; плечо /руки манипулятора/; рукоятка обучения /манипулятора/
83. ръка на работа; механична ръка
рука работа; механическая рука
84. ръка с директно задвижване
механическая рука
/напр., работа с непосредственным приводом/
85. ръка с отворена кинематична верига
/състояща се от последователно съчленени звена/
рука работа, состоящая из последовательно сочлененных звеньев
86. ръка с шарнирна /съчленена/ конструкция
сочлененная рука; /рука работа, копирующая движения руки человека/;
рука шарнирной конструкции

87. ръка със затворени звена
рука работа, состоящая из замкнутых звеньев
88. ръчен манипулатор; телеоператор
манипулятор с ручным управлением, телеоператор /"легкая рука" - жарг., сбалансированный механический погрузчик, ручной манипулятор/
89. ръчка за управление
рукоятка управления
90. ръчно манипулиране; управление от оператор
управление оператором
91. ръчно управляван робот; с ръчно управление
робот с ручным управлением; телеоператор

С

1. сагитално въртене на китката
сгибание запястья
2. сагитално въртене на ръката в китката
/около пресечната ос на хоризонталната и вертикалната равнина перпендикулярна на надлъжната ос на ръката/
сгибание одной кисти вокруг сустава, качание /изгъб/ кисти/
3. самовъзпроизвеждащ се робот

самовоспроизводящийся
робот

4. самонагаждащи, само-
центриращи се пръс-
ти на робота

самоустановливащи се
пальцы /напр., захватно-
го устройства/

5. самообучаващ се ро-
бот; интелигентен
робот; интегрален
робот; робот трето
поколение

самообучающийся робот;
интегральный робот; робот
3-его поколения

6. саморемонтиращ се
робот

/с вградени средства за
самодиагностика и възста-
новяване/

саморемонтирующийся
/самовосстанавливающийся
робот/

7. самоходен манипу-
латор

/манипулатор монтиран на
кар-робот или самоходно
шаси/

самоходный манипуля-
тор на колесном шасси
/самоходный манипулятор
на гусеничном шасси/

8. самоходен /мобилен/
манипулатор; при-
движен, подвижен
манипулатор

самоходный манипуля-
тор

9. самоуправляван ро-
бот

самоуправляемый робот

10. селективен сен-
зор, датчик

/сензор осъществяващ се-
лективен избор на обекта
от маса предмети/

датчик, осуществляю-
щий отбор /объекта из
массы предметов/

11. сензорен интер-
фейс

/интерфейс на сензорното
устройство с управляемо-
то устройство на робота/
интерфейс устройства
очувствления

12. сензорен модул;
модул за очувст-
вяване

модуль очувствления

13. сензор за възпри-
емане на визуално
изображение /об-
раз/

преобразователь изо-
бражения

14. сензор за външна-
та среда; външен
датчик

/за определяне свойства-
та: на окръжаващата сре-
да/

датчик восприятия
внешней среды /напр.,
сил, смещений; датчик
определения свойств ок-
ружающей среды/

15. сензор за гласово
управление

/гласово-чувствителен
сензор/

чувствительное к зву-
ку устройство /сенсор/

16. сензор за еластичност
еластичный чувствительный элемент для захватывания объекта

17. сензор за определяне зоната и положението на контакта /с обекта/
датчик определения зоны и положения контакта /с объектом/

18. сензор за определяне формата на обекта
/визуален/
датчик определения формы объекта

19. сензор за определяне ъгъла на наклона на повърхнината на обекта
светолокационный датчик определения угла наклона поверхности объекта

20. сензор за ориентация
датчик ориентации;
датчик определения главной оси объекта

21. сензор за ориентирание
датчик-ориентир

22. сензор за откриване на грешки; датчик за разсъгласуване
датчик рассогласования

23. сензор за отчитане силата на хващане
датчик измерения си-

лы захвата /напр., обекта/

24. сензор за променливо магнитно съпротивление
датчик измерения магнитного сопротивления

25. сензор за характеристиките на обекта
датчик определения специфических характеристик объекта

26. сензорна информация
сенсорная информация

27. сензорно действие
обработка сенсорной информации

28. сензорно управлявано движение
движение /управляемое системой очувствления/

29. сензорно управлявано движение на ръката
движение руки с использованием сенсорной информации /движение с очувствлением/

30. сензорно управление
/управление движения и функциите на робота чрез обработка на постъпващата от сензорите информация/

управление движением робота с использованием информации от сенсорных датчиков /оучувствленное /сенсорное/ управление/

31. сензоно управле-
ние
управление с использо-
ванием датчиков

32. сензорно управля-
ван манипулятор;
очувствен манипу-
лятор
очувствленный манипу-
лятор

33. сензоно-управля-
ван робот
очувствленный робот

34. сензор с контакт-
ни осезатели
датчик типа "усы" /с
контактными датчиками/

35. сензор с оптични
влакна
оптико-волоконный дат-
чик

36. серијно произвеж-
дан робот
серијно выпускаемый
робот

37. сервоуправљаван
робот посредством
система за техни-
ческо зрение
/чрез визуална обратна
връзка/

сервоуправляемый ро-
бот с системой техниче-
ского зрения /визуальной
обратной связью/

38. сервоуправљаван
робот
сервоуправляемый ро-
бот

39. сервоуправљаван
модул

сервоуправляющий мо-
дуль

40. сила на хващане
сила сжатия /напр.,
губок захватного устрой-
ства/

41. сила на хващане
усилие захватывания

42. силово моментно
очувствяване
силомоментное очувст-
вление

43. симетричен хващач
/с едновременно придвиж-
ване на пръстите/
захватное устройство
с одновременным переме-
щением пальцев

44. система за про-
грамиране на ро-
боти

система программиро-
вания робота

45. система за тех-
ническо зрение
на робота; тех-
ническо око на
робота
система искусственно-
го /технического/ зрения
робота

46. система на смяна
на хващачи
система замены захва-
тов

47. система за хваща-
не
захватное устройство;
схват /механический/

48. система "китка-
зрение"

система "кисть-глаз"
/система манипулятора,
выполняющая функцию ви-
зуальной обратной связи/

49. система робокари
/за автоматизированный между-
операционный транспорт/
автоматизированная
транспортная система /для
автоматизированного между-
операционного транспорта/

50. складов буфер;
междуперационен
задел
накопитель деталей и
заготовок

51. следене /движение/
по зададена траек-
тория
движение по заданной
траектории

52. "следящ прозорец"
/за определяне максимал-
ния обсяг на ръката/
замкнутая диаграмма
возможного "вылета" ру-
ки в горизонтальной /вер-
тикальной/ плоскости

53. слухов усет
слуховое /акустичес-
кое/ распознавание

54. "сляп" робот
/робот без искусственно
техническое зрение/
"слепой" робот /без
системы технического зре-
ния/

55. сменяем хващач
автоматически сменное
захватное устройство

56. сменен/ям/ хва-
щач; допълнителен

хващач
сменное захватное
устройство

57. специализиран ро-
бот
/за изпълнение на опре-
делена технологична опе-
рация/
специализированный
робот /для выполнения
технологических операций
одного вида/

58. спиране на движе-
нието съобразно
големината на
възникналото уси-
лие
/на работния орган на
робота/
движение, останавли-
ваемое по усилию /ра-
бочего органа робота/

59. спиране на рабо-
тата /действието/
на робота
останов робота

60. способност за
разпознаване
способность распоз-
навания образов

61. средно време за
безотказна рабо-
та
среднее время между
отказами

62. средно време меж-
ду ремонтите
среднее время ремонта

63. срок на експлоа-
тация на робота
/эксплуатационен срок на
робота/

срок полной амортизации
работы

64. става на манипулатор
сустав манипулятора

65. станция /работо-техническа/; позиция; роботизирано работно място
позиция /робототехническа/

66. стационарен робот
робот на неподвижном основании, стационарный робот

67. стационарен робот с кубична или правоъгълна работна зона; работещ в правоъгълни координати
стационарный робот с рабочей зоной рабочего органа в виде куба или прямоугольника

68. стационарен робот
стационарный робот

69. степен на свобода /подвижност/
степень подвижности

70. степен на универсалност
степень универсальности
робота

71. струен датчик
/сензор/
струйный датчик

72. стружкоотвеждащ конвейер
конвейер для отвода стружки

73. структура на робота
структура робота

74. стъпково обучение
/стъпка по стъпка/
пошаговое программирование /обучение/ робота с помощью выносного пульта

75. стъпково преместване
перемещение /робота/ по шагам

76. стъпково програмиране
/точка до точка - посредством ръчен пулт/
пошаговое программирование /обучение/ робота с помощью выносного пульта

77. супервайзърен робот
/контролиращ работата на други роботи и устройства/
супервизорный робот

78. съвместно управление
/одновременно управление на две или повече ръце или на два повече робота при изпълнение общей задачи напр., заваряване или боядисване автомобилни каросерии/
совместное управление /одновременное управление парой рук или несколькими роботами для выполнения одного и того же задания/

79. съгласуване на изображения; идентификация; сравнение на образи
согласование изображений, идентификация сравнения образов
80. състав /структура/ на управляващата система на манипулатора; водеща става
сустав управляющей части манипулятора
81. състояние на изчакване
состояние выжидания работа
82. съхранение информацията в разпределена памет
сохранение информации в распределенной памяти

Т

1. тактилен матричен датчик
тактильный матричный датчик
2. тактилен сензор /за физически контакт и очувствяване/
тактильный датчик /датчик физического контакта; датчик очувствления/
3. тактилен сензор с карбонови нишки
углеродоволокнистый тактильный датчик
4. тактилен сензор

поверхностно-тактильный датчик

5. тактилен сензор с тензометрични датчици
тактильный датчик деформации
6. тактилен усет
тактильное распознавание /посредством соприкосновения/
7. тактилно възприятие
/при допир/
тактильное восприятие /ощущение касанием, прикосновением/
8. танк-робот /с дистанционно управление/
танк с дистанционным управлением
9. текущо планиране и подготовка на производството и контрол
текущее планирование на основе полученных заказов и контроль
10. телеманипулатор /манипулатор управляван от човек/
телеманипулатор /манипулатор, управляемый человеком/
11. телеманипулация; дистанционно обслужване
телеманипулация
12. телескопична механична ръка

телескопическая рука,
выдвижная

13. тензометричен дат-
чик

тензометрический дат-
чик /измерения сопротив-
ления/

14. телеоператор; ма-
нипулятор с ръчно
управление; мани-
пулятор с баланси-
рана механична ръ-
ка

телеоператор /манипу-
лятор с ручным управле-
нием/; "легкая рука" /жарг./-
сбалансированный манипу-
лятор, сбалансированный
механический погрузчик

15. технологичен робот
/за изпълнение техноло-
гични операции/

технологический робот
/для выполнения техноло-
гических операций или
технологических перехо-
дов/

16. технологично-
транспортен робот;
робокар; кар-ро-
бот

транспортная тележка;
транспортный робот; ро-
бокар

17. товароподемност;
капацитет на то-
вароносимост

грузоподъемность

18. товаро/разтоварна
станция/позиция

перегрузочный стол
/позиция/; перегрузочный
рольганг

19. точност на въз-
произвеждане
/отклонение на положе-
нието на крайния элемент
от зададеното при обуче-
ние/

точность воспроизве-
дения /отработки траек-
тории/ /степень совпа-
дения между позицией
при обучении и при вос-
произведении траектории
роботом/

20. точност на пози-
циониране
/отклонение на действи-
тельного положение от за-
даденото/

точность позициониро-
вания /степень совпаде-
ния между заданной и
действительной позиция-
ми/

21. точност на пози-
циониране при
възпроизвеждане
точность позициони-
рования при воспроизве-
дении /программы или
траектории/

22. трактор-прбот /с
дистанционно уп-
равление/
трактор с дистанци-
онным управлением

23. транслационна
вързка
/възвратно-постъпателно
съединение/

трансляционное соч-
ленение /обеспечиваю-
щее, поступательное пе-
ремещение/

24. транспортен робот;
робокар; кар-робот
транспортный робот;
транспортная тележка; ро-
бокар

25. транспортен робот;
робот-носач
/транспортна количка с
дистанционно или индук-
тивно управление/
робокар /транспортная
тележка с дистанционным
управлением; штабелер;
перегрузчик/

26. тримерно разпоз-
наване /визуално/
на обекти
распознавание трехмер-
ных объектов

27. трипръстов хващач
трехпальцевое захват-
ное устройство

28. търсене по спирала
/на нужното положение/
поиск по спирали /тре-
буемого местоположения/

29. тяло /корпус/ на
робота
корпус робота

у

1. удължен копираш
телеманипулатор
удлинённый копирующий
манипулятор

2. универсален локо-
мощионен робот
универсальный локомо-
ционный робот /шагающий/

3. универсален /мно-
гоцелеву/ хващач;

/захващача систе-
ма/
универсальное /много-
целевое/ захватное уст-
ройство

4. универсален /мно-
гоцелеву/ хващач
многоцелевой робот

5. универсален робот
/изпълняващ разнообразни
функции/
универсальный робот
/выполняющий функции тех-
нологического и вспомо-
гательного роботов/

6. универсален техно-
логичен робот
универсальный техно-
логический робот

7. управление в ръчен
режим посредством
ръчка
управление в ручном
режиме

8. управление на дви-
жението на робота
управление движения
робота

9. управление на кит-
ката
управление кисти

10. управление на
крайното звено
управление, при кото-
ром можно задавать ко-
манды на движение только
рабочего органа манипу-
лятора

11. управление по за-
дадена траектория
/контурно управление,
попытное управление/

управление заданной траекторией

12. управление по силе/и/

/осуществявано чрез измерване, отчитане на възникналите сили и съответна обратна връзка/

управление по усилию, силовое управление, регулирование усилия

13. управление по траектория /контур/

управление по траектории /позиционно-контурное/

14. управление по траектория /път/

управление выполнением траектории

15. управление с китката; телеуправление

управление положением кисти, управление кистью

16. управление с обратна връзка

управление с обратной связью

17. управление с последователно действие при помощта на стъпков превключвател

управление последовательностью перемещений с помощью шагового искателя

18. управление с променлива обратна връзка

управление с гибкой

обратной связью

19. управление усиление на хващане

управление усилием захватного устройства

20. управление чрез гласови команди
управление голосом

21. управляваща конзола; пулт за обучение

съемная рукоятка управления /обучения/ робота

22. управляваща ръка /на копиращия манипулатор/

управляющая рука /копирующего манипулятора/; управляющая рукоятка /съемная/ робота

23. управляваща система /мозък/ на работа; система за управление

система управления роботом

24. управляваща функция

управляющая функция

25. управляваща функция на движението

/напр., работен ход, скорост/

управляющая функция движения

26. управляващ елемент

управляющий элемент; исполнительное звено /кисть манипулятора/

27. управляващ модул;
контролерен мо-
дул; модул от уп-
равляващо устрой-
ство

управляющий модуль /мо-
дуль управления роботом/

28. управляващ модул
модул управления ро-
ботом

29. управляващо уст-
ройство /контро-
лер/ за роботизи-
рана производстве-
на клетка

управляющее устройство
роботизированной произ-
водственной ячейки

30. управляемо меха-
низирано устрой-
ство

управляемое исполни-
тельное устройство /напр.,
звукоуправляемое/

31. управляемо търсе-
не /на обекта/

управляемый поиск
/обекта/

32. усет; осезание;
очувствяване

/реакция на информация-
та от сензора/
восприятие; очувст-
вление; осезание

33. усет /осезание/
по силите на кон-
такт

ощущение усилия за-
хватывания /ощущение про-
скальзывания детали в
захватном устройстве/

34. усет при допир
контактное ощущение

35. устройство за
смяна на китката,
ръката, хващача

устройство автомати-
ческой замены кисти, ру-
ки, захвата

36. учебен робот
учебный робот

Ф

1. физическа опасност
/за човека/

опасность телесных
повреждений /человека/

2. флуиден сензор
флюидный датчик

3. функция на задър-
жане

функция задержки /за-
хвата/

Х

1. хващане; захващане
захватное устройство;
схват /механический/;
захват /действие робота/

2. хващач
захватное устройство;
схват /механический/

3. хващач за вътреш-
ни повърхнини
захватное устройство
для внутренней поверх-
ности

4. хващач на робота
захватное устройство
робота

5. хващач с вакуумни дюзи
захватное устройство
с вакуумными присосками
6. хващач с гърбишно задвижване
захватное устройство
с кулачковым приводом
7. хващач с еластични камери
захватное устройство
с эластичными камерами
8. хващач с паралелни /успоредни/ челюсти/
захватное устройство
с параллельными губками
/механический схват с параллельными губками/
9. хващач със засмукващи дюзи
захватное устройство
с присосками
10. хващач настроен за определена дължина
захватное устройство,
предназначенное для захвата предмета по его длинной строке
11. хващач настроен за определен диаметър
захватное устройство,
предназначенное для захвата предмета по диаметру
12. хидравличен манипулатор
/с хидравлично задвижване/
манипулятор с гидроприводом

13. хуманоид гуманоид

Ц

1. цветочувствителен сензор
цветочувствительный датчик
2. център
/роботизирана производствена /или учебна/ единица/
центр, робототехнический участок /производственная структура/
3. циклово управление
/по крайни упори и изключватели/
цикловое управление
/управление "по упорам"/
4. цифрово управляван робот
/със система за цифрово програмно управление/
робот с числовым программным управлением /манипулятор которого может выполнять заданное действие в соответствии с введенной числовой информацией/

Ч

1. част от ръката на работа
звено руки робота
2. челюст; палец
/на хващач/
губка; палец /захватного устройства/

3. чувствителност на
техническото зрение
острота /техническото/
зрения

4. чувствителност с
разрешаваща /раз-
делителна/ способ-
ност
чувствителност к сра-
батыванию с разрешающей
способностью /чувствитель-
ного элемента/

Ш

1. шаблон за управле-
ние движенията на
елементи по манипу-
лятора
шаблон управления дви-
жением элемента манипуля-
тора

2. шарнирен манипула-
тор; многозвенеи
манипулатор
шарнирный манипулятор
/многосуставный манипуля-
тор; манипулятор с избы-
точными степенями под-
вижности/

3. шарнирен /съчленен/
пръст на работа
сочлененный /шарнир-
ный/ палец; протез пальца

4. шарнирна китка
шарнир кисти; сочле-
нение кисти

5. шарнирна /много-
звенна/ структура
многозвенная конструк-
ция /напр., манипулято-
ра, антропоморфная кон-
струкция/

6. шарнирна ръка
манипулятор с поворот-
ным шарниром

7. шарнир /става/ за
въртене на китката
сочленение запястья;
шарнир запястья

8. широкообхватен
хвачач
широкозахватное уст-
ройство /с широким рас-
крытием губок/

9. широкообхватна
китка; ръка
широкозахватная кисть;
рука

Щ

1. щабелъор; стелаж-
но-обслужваща ма-
шина; складов кар-
бот; складов ро-
ботокар; носач
штабелер /склада/

2. Дополнительные болгарские термины /представлены болгарским составителем/

А

1. автомат
автомат
2. автоматично-манипулиране
автоматическое манипулирование
3. автономен компютърно-управляван технологично транспортен робот
/пътят, манипулациите и планът на работа се определяют от вграден борден компютър. Коммуникационная връзка с оператор или негова автоматична планираща система. Используют сензорна обратна връзка/ автономный компьютерно-управляемый транспортно-технологический робот /траектория движения, манипулирование и последовательность работы формируются встроенным компьютером. Имеется коммуникационная связь с оператором или автоматической планирующей системой верхнего уровня. Используется сенсорная обратная связь/
4. адаптация по силови параметри
адаптация к силовым параметрам

5. адаптивна крачеща машина /самоадаптираща се по условията на терена/
адаптивная шагающая машина /самоадаптирующаяся по условиям местности/
6. адаптивно програмируема монтажна система
адаптивно-программируемая сборочная система
7. амплитуда на ръката на работа /обхват на движение - размах/
амплитуда перемещения руки робота /размах/
8. антропоморфен робот с шарнирни стави
антропоморфный робот с шарнирными суставами
9. антропоморфна ръка
антропоморфная рука
10. асортимент
ассортимент

Б

1. буфер - демпфер; буферно запомнящо устройство
буфер - демпфер; буферное запоминающее устройство

В

1. вертикална ОС
вертикальная ось
2. вертикално въртене на ръката на робота
вращение руки робота
вокруг вертикальной оси
3. вертикално движение на ръката - транслационно
вертикальное перемещение руки
4. взаимна намеса в движенията /пресичане на траекториите на движенията на два и повече подвижни органи в робота/
взаимное влияние при движении /пересечение траекторий движения двух и более подвижных органов робота/
5. взривообезопасен /А, О/
взрывобезопасный /А, О/
6. ведещ палец - гърбица
ведущий палец - кулачок
7. време за задържане
время задержки
8. време за манипулиране
время манипулирования
9. време за обратен ход
время обратного хода
10. вълнова предавка /механизъм за задвижване/
волновая передача
/механический привод/
11. въртене на раменната става в границите на определен ъгъл
/обикновено ъгълът се посочва в градуси/
вращение плечевого сустава в границах определенного угла /обычно угол указывается в градусах/
12. въртене на ръката в хоризонтална равнина
/надясно-наляво около вертикалната ос/
вращение руки в горизонтальной плоскости
/направо-налево вокруг вертикальной оси/
13. въртящ механизъм на ръката
/за въртене около надлъжната ѝ ос/
механизм поворота руки /для вращения вокруг ее продольной оси/
14. въртящ задействуван механизъм
вращающийся приводной механизм
15. въртящ модул /основа, колона, ръка с хващач и др./
поворотный модуль
/основание, колонна, рука с захватом и др./

16. въртяща маса на въз-
душни възглавници
поворотный стол на воз-
душной подушке

17. въртящо-нагаждащ
се хващач
поворотно-приспосаби-
вающийся захват

18. въртяща раменна
става на работа
вращающийся плечевой
сустав робота

Г

1. гама; обхват; фа-
милія

гамма, семейство

2. голям робот /мани-
пулиращ обекти с
маса от 100 до 1000
кг. с и работно
пространство над
10 куб.м./

большой робот /манипули-
рует с объектом массой от
100 до 1000 кг при объе-
ме рабочего пространства
более 10м³/

3. грайфер; палец; шип
грейфер; палец; выступ

4. гранича; опирам се
граничить, опираться

5. гърбица - водещ па-
лец

кулачок - приводной
палец

Д

1. двигателна функция
/извършвана от елементите

на системата за придвиж-
ване и манипулиране;
ръка, китка и др./
двигательная функция
/выполняемая элементами
системы для перемещения
и манипулирования: руки,
кисти и др./

2. движение; работа;
ход

движение; работа;
ход

3. движение на ръка-
та наляво и надяс-
но /в хоризон-
тална равнина/
движение руки налево
и направо /в горизон-
тальной плоскости/

4. двоен захват
двойной захват

5. декартови /правъ-
гълни/ координати
декартовы /прямоу-
гольные/ координаты

6. диаграма
диаграмма

7. дистанционен усет
дистанционная чувст-
вительность

8. дистанционно уп-
равляван техноло-
гично-транспортен
робот
дистанционно-управля-
емый транспортно-техноло-
гический робот

9. долна част на ръка-
та
нижняя часть руки

10. донесение след проверка

акт проверки

11. допирен сензор

контактный сенсор

12. допирен /контактен/ усет

контактная чувствительность

13. дълготрайност /ресурс/ /времето, през което устройството запазва своята проектна надеждност при извършване на предписаното обслужване и ремонт/

долговечность /ресурс времени-время, при котором устройство сохраняет свою проектную надежность при условии выполнения штатных работ по обслуживанию и ремонту/

14. държач /носач на манипулирования обект/

держатель-захватное устройство /носитель объекта манипулирования/

Е

1. евристични методи
эвристические методы

2. единично пространственно-манипулиращо движение

единичное пространственно-манипулирующее движение

3. електрохидравлически задействуващ механизъм

электрогидравлический привод

З

1. заваръчен робот
сварочный робот

2. заграждане /на опасната зона на работа/
ограждение /опасной зоны действия робота/

3. задействуващ механизъм
/силов, изпълнителен орган/

приводной механизм
/силовой, исполнительный орган/

4. задръжка на импулса
задержка импульса

5. задържач палец
упор

6. заклинване; заяждане
/при монтаж на шифт в отвор или вал ръв втулка/
заклинивание /при запрессовке штифта в отверстие или вала во втулку/

7. запълнител
заполнитель

8. засмукващо задържане
всасывающая задержка

9. застопоряващ механизъм /блокиращо движение/то устройство/

стопорный механизм /блокирующее движение устройство/

10. затягане зажим

11. захващащо приспособление; датчик /чувствителен елемент/; полепване на метал от електрода по изделието /при съпротивително заваряване/ захватывающее приспособление; датчик /чувствительный элемент/; прилипание металла электрода к изделию /при сварке/

12. захранваща ръка /поставяща, подаваща/ загрузочная рука /установливающая, подающая/

13. звено; връзка звено; связь

И

1. избутвач выталкиватель

2. изключена предавка выключенная передача

3. измерване на сили /в динамичен режим/ измерение силы /в динамичном режиме/

4. измерване на скорост измерение скорости

5. измерваща и разпознавателна способност

измеряющая и избирательная способность

6. износване при триене

износ при трении

7. изпитателен режим на работи испытательный режим работы

8. изтриване /на част от или цялата програма/ стирание /части или целой программы/

К

1. клиново регулиране клиновое регулирование

2. количка /ходова част/ тележка /ходовая часть/

3. колона колонна

4. колянна става коленный сустав

5. конструкция с двоен портал мостовая конструкция

6. контакт на петата /стъпване/ контакт на пятку /ступню/

7. контурно-нагаждащ се вакуумен хващач

контурно-приспосабливающийся вакуумный захват

8. крайник на робот
/крак, ръка/
конечный элемент робота /рука, нога и др./

9. крачеща количка
шагающая тележка

Л

1. лакътна става
/свързваща предната и задната част на ръката на робота/
локтевой сустав /связывающий переднюю и заднюю части руки робота/

М

1. максимално тегло
/маса/ на задържа-
не на робота

максимальная грузоподъемность робота /максимальный вес, удерживаемый роботом/

2. малък робот
/манипулирам обекти с маса от 1 до 10 кгс и имащ работно пространство до 3 куб.м/

маленький робот /манипулирует с объектом массой от 1 до 10 кг при объеме рабочего пространства до 3 м³/

3. методи на захващане на летайлите
метод /способ/ захватывания деталей

4. механизъм за хоризонтален ход на ръката
механизм горизонтального хода руки

5. механична характеристика /поведение/
техническая характеристика

6. механично самонагваждащо монтажно устройство
механическое самоустанавливающееся сборочное устройство

7. мини робот
/манипулирам обекти с маса до 1 кгс и имащ работно пространство до 1 куб.м/

мини-робот /манипулирует с объектами массой до 1 кг при рабочем пространстве до 1 м³/

8. многопрограмен робот
/възпроизвеждащ множество програми/
многопрограммный робот /воспроизводящий множество программ/

9. многосменно производство
многосменное производство

10. многофункционален хващач
многофункциональное захватное устройство /захват/

11. модулна концепция
модульная концепция
12. монтаж на вал-
втулка
сборка комплекта "вал -
втулка"
13. монтажен конвейер
сборочный конвейер
14. моньор
/лице, работник/
монтер /рабочий/
15. място за спиране
и зареждане на
технологично-
транспортния робот
место остановки и за-
грузки транспортно-тех-
нологического робота

Н

1. набивка
запрессовка
2. нагаждане
приспособляемость
3. наклоняване на кит-
ката
наклон кисти
4. направление на
въртенето
направление вращения
5. напрежение на
притегляне
напряжение притягива-
ния
6. неантропоморфна
ръка на робот /без
шарнирни стави/
неантропоморфная рука
робота /без шарнирных су-
ставов/

7. непрекъснато произ-
водство
непрерывное производ-
ство

8. номограма
номограмма

О

1. обезопасяване
безопасность
2. обозначение /на
сигнали определящи
изпълнение на ко-
манди/
обозначение /сигналов,
определяющих выполнение
команд/
3. обхват на движение
/размах, амплитуда на
ръката на робота/
амплитуда перемеще-
ния руки робота
4. опирам
опираюсь
5. ориентиране на
детайла
ориентация детали
6. основен приход
основной приход
7. откриване и отст-
раняване на неиз-
правности
обнаружение и ликви-
дация неисправностей
8. отражател
отражатель
9. отскачане
отскок

10. отстраняване на грешки чрез пов-торно предаване
/в програмата/
устранение ошибок пу-тем повторного прогона /программы/

П

1. палетизиращи въз-можности
возможность палетиза-ции

2. пантограф
пантограф

3. переста гайка
барашковая гайка

4. плосък, равнинен матричен сензор
"изкуствена кожа"
плоский сензор типа "искусственная кожа"

5. плътност на дви-жение
плотность движения

6. повдигащ механизъм за ръката
подъемный механизм
руки

7. повратливост
оборотистость

8. подвижност по пре-сечена местност
подвижность на пересе-ченной местности

9. подготвително време
подготовительное время

10. подемна принадлеж-ност
подъемное приспособление

11. подпрограма
/спомогателна програма,
предназначена за отдел-ни функции и подчинена на главните/

подпрограмма /часть
общей программы; пред-назначена для выполне-ния отдельных функцио-нальных действий/

12. поемане на обект в установен ред
/по заявка/
принятие объекта в ус-тановленном порядке /по заявке/

13. позициониращ механизъм
механизм позициони-рования

14. полезен товар
полезный товар

15. полепване на ме-тал по /от/ еле-ктрода по изде-лието
/при съпротивително за-варяване/
прилипание металла с электрода к изделию /при сварке трением/

16. полуавтономно компютърно-управ-ляван технологич-но-транспортен робот
/с множество автоматизи-рани рутинни подпрогра-ми. Осигурени средства за намеса на оператор в управлението му и обрат-на връзка към екран на оператор/

полуавтономный компьютерно-управляемый транспортно-технологический робот /с большим числом автоматизированных стан-
дартизированных подпрограмм, оснащенный средствами, позволяющими вмешательство оператора в его управление, и обеспечивающий обратную связь с экраном оператора/

17. портален заваръчен робот
портальный сварочный робот

18. портално захранващо устройство
портальное загрузочное устройство

19. постамент основание

20. поточна линия
поточная линия

21. предна /горна/ част на ръката
верхняя часть руки робота

22. предпазващ режим
предохранительный режим

23. предпазна бариера
/ограда или др. подобно средство, предпазващо от произвольно навлизане в работната зона на робота/
предохранительный барьер /ограждение или устройство, предохраняющее от произвольного входа

человека в рабочую зону робота/

24. престой
простой

25. придвижащо устройство
подвижное устройство

26. придвиген проследяващ робот
/който проследява обекта по движещ се конвейер/
подвижной следящий робот /следящий за объектом на подвижном конвейере/

27. подвижна портална структура
подвижная портальная компоновка

28. пригоден за захватване
удобный для захватывания

29. признак
признак

30. припасване
/на промишлено устройство към автоматична система за управление/
стыковка /промышленного устройства с автоматической системой управления/

31. пробен режим на действие
пробный /проверочный/ режим действия

32. програмируема монтажна система
программируемая сборочная система

33. произвольно-ориенти-
рани детали
произвольно ориентиро-
ванные детали

34. промишлена манипу-
лираща система
промышленная манипули-
рующая система

Р

1. работа /ход, движе-
ние/
работа /ход, движение/
2. работа на празен ход
работа на холостом хо-
ду

3. работен сектор на
ръката на робота
/диапазон на въртенето
на ръката около вертикал-
на ос/
рабочий сектор /диапа-
зон вращения руки робота
вокруг вертикальной оси/

4. работен ход; раз-
стояние
/двигателен обхват на ро-
бота по отношение на вся-
ка степен на подвижност/
рабочий ход /перемеще-
ние робота по каждой из
координат/

5. работно време
/необходимо за извършва-
не на определена работа/
рабочее время /время,
необходимое для осущест-
вления заданного объема
работы/

6. размах на китката
размах поворота кис-
ти руки робота

7. разпознаване по
говор /акустично/
распознавание по го-
лосу

8. реактивна сила
реактивная сила

9. редуктор на скорос-
ти
редуктор /коробка
скоростей/

10. робот-водач на
слепа хора
робот - проводник
слепых людей

11. робот-гигант
/с товароносимост над
1000 кгс/
робот-гигант /грузо-
подъемностью свыше
1000 кг/

12. робот за дъгово
заваряване
робот для дуговой
сварки

13. робот за грунди-
ране и прахово
пръскане
робот для грунтовок
и напыления

14. робот за точкова
заварка
робот для точечной
сварки

15. робот с висеща
конструкция
робот подвесной кон-
струкции

16. робот с "П" степени на подвижност
робот с "П" степенями подвижности

17. робот с твърда програма
/при когото програмата не може да бъде лесно променена/
робот с жесткой программой /у которого быстрое изменение программы невозможно/

18. роботизирана портална система
роботизирующая порталная система

19. роботизирана транспортна количка, кар
роботизированная транспортная тележка /робокар/

С

1. сигатално въртене на хващача
/около пресечната ос на хоризонталната и вертикалната равнина, перпендикулярна на надлъжната ос на ръката/
вращение захвата вокруг оси пересечения горизонтальной и вертикальной плоскостей, перпендикулярной продольной оси руки робота/

2. сачмено-винтова двойка
шариковая винтовая пара

3. свобода на движението
степень подвижности

4. свързване с шарнирен четиризвенник
соединение /связь, стыковка/ с шарнирным четырехзвенником

5. сглобяващо устройство
сборочное устройство

6. сдружаване на детайла
соединение деталей.

7. серно-управляван технологично-транспортен робот
/с автономни действия, но зададени по план от диспечерския пулт/
серво-управляемый транспортно-технологический робот/ с автономным действием по заданной с диспетчерского пульта программе/

8. силово-триеща характеристика
характеристики силового трения

9. складираща операция
операция складирования

10. скъсяване
сокращение

11. свалково подвижно на основа
подвижная основа челночного типа

12. сортиране
сортировка
13. сортиране на детай-
ли
сортировка деталей
14. сплавяващ материал
спаивающий материал
15. способност за взи-
мане на решения
/от робота или друго уст-
ройство/
способност принятия
решений /роботом или
другим устройством/
16. спусък
рычаг спуска /курок/
17. среден робот
/манипулиращ обекти с
маса от 10 до 100 кгс и
с работно пространство
от 1 до 10 куб.м./
средний робот /манипу-
лирует объектами массой
от 10 до 100 кг при объ-
еме рабочего пространства
от 1 до 10 м³/
18. става
/подвижно съединение,
свързващо две съседни
звена на системата за
манипулиране/
сустав /подвижное
соединение, связывающее
два соседних звена ма-
нипуляционной системы/
19. става на бедрото
сустав бедра
20. става на петата
сустав пяты
21. стандартни принад-
лежности
стандартные принад-
лежности
22. статистически не-
определим манипу-
латор
статически неопреде-
ленный манипулятор
23. степен на безпо-
рядък
/или степен на произвол-
но разположение и ориенти-
ране на обектите на мани-
пулиране/
степен беспорядочнос-
ти /степен произвольно-
го расположения и ориен-
тации объектов манипули-
рования/
24. степен на неподат-
ливост
/коравина на конструк-
цията/
степен неподатливости
/жесткость конструкции/
25. стъпков задейству-
ващ механизъм
шаговый привод
26. съвременна техно-
логия
современная техноло-
гия

Т

1. тактово време
время такта
2. тежък робот
тяжелый робот

3. текущ ремонт
текущий ремонт

4. телескопична ръка
телескопическая рука

5. тласък
удар /толчок/

6. точка на максимално
изтегляне
/ръката на работа/
точка максимального
вылета /руки работа/

7. точка на пресичане
точка пересечения

У

1. указател
указатель

2. универсална систе-
ма за захващане
универсальная система
захватывания

3. уплътнителен пръстен
уплотнительное кольцо

4. уравновесена ръка
на работа
/с противотежести или по
пневматичен, хидравличен
и кинематичен път/
уравновешенная рука
робота /с противовесом
либо за счет пневматичес-
кого, гидравлического
устройства или кинемати-
ческой схемы/

5. усет за контактна
сила
/отразяващ силата на
взаимодействие между ро-
бота и обекта в посока

перпендикулярна на кон-
тактната повърхнина/

чувствителност по
силе контакта /характе-
ризираща усилие взаимо-
действия робота с объек-
том манипулирования в
направлении, перпендику-
лярном контактной по-
верхности/

6. усет за сила
чувствительность по
силе

7. условен преход
условный переход

8. условно управление
/при което поред-ите
операции се изпълняват в
зависимост от изпълнение-
то на зададени предва-
рително условия/
условное управление
/условный переход, во
время которого после-
дующие операции выпол-
няются в зависимости от
выполнения предвари-
тельно заданного условия
или условий/

Ф

1. фамилия /гама/
устройства
семейство /гамма/
устройств

2. фиксиране на поло-
жение
фиксированное поло-
жение

Х

1. хармоникообразна
защита на направля-
ващи повърхнини
защитный элемент на-
правляющих, выполненный в
виде гармошки

2. хидравличесен серво-
двигател
гидравлический серво-
двигатель

3. ход
ход

4. ходова част
ходовая часть

5. ходометрия
/измерване на изминатия
път при технологично-
транспортни работи/
измерение пройденного
пути транспортно-техно-
логическим роботом /хо-
дометрия/

Ц

1. цехова площ
площадь цеха

2. цикъл на бързо
подаване
цикл быстрой /ускорен-
ной/ подачи

3. цифров задействуващ
механизъм
числовое программное
управление /ЧПУ/

4. цифрово управляван
робот
робот с ЧПУ

5. цилиндрични коор-
динати
цилиндрические коор-
динаты

6. цялостно инстали-
ране
/с предаване на ключа
на клиента за експлоата-
ция/
сдача "под ключ"

Ч

1. чапкообразен ваку-
умен хващач
чашеобразный вакуум-
ный захват

Ш

1. шарнирна връзка
шарнирная связь

2. шарнирно стрелооб-
разно захранващо
устройство
шарнирный стреловид-
ный захват

3. шарнирно съедине-
ние
шарнирное соединение

4. шип
выступ

5. шнек
шнек

Щ

1. щифт
штифт

Ъ

1. ЪГЛОВ МОСТ
угловой мост

2. ЪГЛОВА НЕСЪОСНОСТ
угловая несоосность

3. ЪГЛОВА СКОРОСТ
угловая скорость

4. ЪГЪЛ НА ДЕЙСТВИЕ
угол действия

5. ЪГЪЛ НА ОТКЛОНЕНИЕ
угол отклонения

6. ЪГЪЛ НА ПОДЕМ
/на повдигане/
угол подъема

П. ЧАСТ - УПРАВЛЕНИЕ НА РОБОТИ

П. УПРАВЛЕНИЕ РОБОТАМИ

1. Болгарские термины и русские эквиваленты

А

1. авариен изключвател
аварийный выключатель,
автомат

2. аварийно отвеждане
аварийный отвод /рабо-
чего органа на быстром/
ходу из зоны обработки

3. автоматизация със
средства на машинен
интелект
интелигентна автоматизация
автоматизация с помощью
средств машинного интел-
лекта; интеллигентная авто-
матизация

4. автоматизирана под-
система на пред-
приятие
автоматизированная
подсистема завода

5. автоматизирана произ-
водствена клетка
автоматизированная
производственная ячейка

6. автоматизирана
производствена
линия
автоматическая произ-
водственная линия

7. автоматизирана
система за размер-
ни анализи и отчет
автоматизированная
система статистической
обработки результатов

измерений /напр., дета-
лей, проходящих после-
операционный контроль
на измерительном роботе/

8. автоматизирана
система /с частич-
но ограничено
участие на човека/
система /функционирую-
щая по принципу/ безлюд-
ной технологии

9. автоматизирана
стругова производ-
ствена клетка
токарный гибкий про-
изводственный модуль
/ячейка/

10. автоматизирано
изчертаване
/с компютърна система
за автоматично проекти-
ране/

автоматизированная
подготовка рабочих чер-
тежей /с помощью компь-
ютерной системы автома-
тизированного проекти-
рования/

11. автоматизирано
изчертаване /при
проектиране/
автоматизированное
вычерчивание

12. автоматизирано
програмиране с
персонален ком-
пютър

автоматизированная
подготовка управляющих
программ с персональ-
ным компьютером

13. автоматизиран
склад за инстру-
менти

автоматизированный
инструментальный склад

14. автоматичен отговор
/появяващ се на екрана от-
говор за резултата на ди-
агностичната процедура/
автоответчик /форми-
рующий на экране дисплея
ответ с результате диаг-
ностического контроля
/напр., состояние станка
с ЧПУ/

15. автоматична изме-
рителна система
/напр., измерителен робот,
машина/

автоматическая измери-
тельная система; измери-
тельный робот; координат-
но-измерительная машина
/с ЧПУ/

16. автоматична инди-
кация /показване/
на сигнал

индикация /координат
перемещений рабочих ор-
ганов станка/ в автома-
тическом режиме /работы/

17. автоматична коор-
динатно-измери-
телна машина ра-
ботеща в он-лайн
режим

/в данните към производ-
ственная машина се въвеж-

дат необходимите корек-
ции в реално време/

автоматическая коор-
динатно-измерительная
машина с управлением от
центральной ЭВМ

18. автоматична рел-
сова количка
/без водач/, ро-
боколичка

рельсовый робокар;
рельсовая тележка-робот

19. автоматична
транспорта систе-
ма на основа на
робокари

автоматическая транс-
портная система на осно-
ве тележек-роботов /ро-
бокаров/

20. автоматичен контр-
рол на износване-
то на инструмен-
та или инструмен-
тална екипировка

автоматический контр-
оль износа /режущей
кромки/ инструмента

21. автоматичен режим
по програма от
перфолента

автоматический режим
/обработки на станке,
загрузки с помощью робо-
та и т.п./ по управляю-
щей программе /на пер-
фоленте/

22. автоматичен
склад за заго-
товки

автоматический склад
заготовок

23. автоматично доставяне /транспортиране/ на детайли /чрез робокари, конвейери и др/
автоматическая транспортировка деталей /напр., на робокаре к станкам/
24. автоматично издирване /търсене/ на изходното положение
автоматический поиск исходного положения /рабочего органа/
25. автоматично поставяне, захранване
автоматическая доставка; автоматическая загрузка /напр., приспособления-спутника к станку/
26. автономен /локален/ компютър
автономная ЭВМ /производственной или измерительной/ установки /напр., измерительного робота/
27. автономен /локален/ персонален компютър или програмируем
контролер /компютър или контролер за управление на конкретна станция или работно място/
програмируемый командоаппарат /производственной или измерительной установки /робота, станка и т.п./
28. автономен обработващ център
/извън състава на ГАПС/
автономный многоцелевой станок /вне состава гибкой производственной системы/
29. автономен /самостоятелно действащ/ робот
автономный робот /напр., обслуживающий несколько производственных установок/
30. автономна клавишна група
автономная группа клавиш /выделенная на пульте управления/
31. автооператор за разтоварни операции
оператор /станка-полуавтомата/, снимающий детали со станка /после обработки в автоматическом цикле/
32. адаптивно управление за геометрична точност
адаптивное управление с ограничением по размерной точности /напр., на чистовом участке обработки/
33. активен контрол
активный контроль /напр., обрабатываемого изделия/
34. активен контрол на размерите
активный контроль размера /детали/

35. актуализиран основен масив данни

массив данных для выполнения запланированных /технологических/ операций по обработке деталей на рабочий день

36. алгоритми за изграждане на конструкцията на съоръжението /устройството/

/исползвани в системите за автоматизирано проектиране; алгоритми за автоматизирано проектиране механични конструкции/

программное обеспечение /алгоритмы/ САПР механических конструкций /напр., роботов, станков и т.п./, алгоритмы автоматизированного проектирования механических конструкций

37. алтернативен избор на инструмента

/от инструменталния магазин/

альтернативный выбор инструмента-дублера /из инструментального магазина станка/

38. анимирано /раздвижено/ графично изображение върху дисплей

анимированное графическое изображение на дисплее

Б

1. база данни
база данных /представленных в параметрическом виде и предназначенных для семейств деталей/

2. база данни за изделие
база технологических данных выпускаемых изделий

3. базова равнина /повърхнина/
базовая плоскость /напр., станка, от которой производится отсчет координат/

4. базов /еталонен/ детайл за инструментална екипировка
базовая деталь для отсчета /размеров на станке с помощью контактного датчика-щупа/

5. базово програмно осигуряване за интерполации /геометрия на детайлите/
базовое геометрическое программное обеспечение /многоцелевого станка с ЧПУ/

6. барабанен инструментален магазин
инструментальный барабанный магазин

7. безконечно тегле-
що вже інсталирано
под пода на цехово-
то помещеніе
проложенный под подем
замкнутый канат /по техно-
логическому маршруту робо-
кара/

8. безконтактна защит-
на ограда /с фото-
клетки/

бесконтактное защитное
ограждение /напр., от по-
падания оператора в опе-
ративную зону робота/

9. безопасна работна
зона
зона безопасной работы
/напр., у роботизирован-
ного станка/

10. безотказност;
отказоустойчивост
надежная работа; без-
отказность /напр., гиб-
кой производственной си-
стемы/

11. белези на курсора
/дигитайзера/
/за вместиане на елемен-
тите върху дисплея при
подготовка на управлява-
мата програма/
метка курсора /для
смещения элементов на эк-
ране дисплея, напр., ус-
тройства ЧПУ при подго-
товке управляющей про-
граммы/

12. библиотека управ-
ляващи програми
за електроерозион-
ни машини /с ЧПУ/

библиотека управляю-
щих программ для элект-
роэрозионных станков
/с ЧПУ/

13. блок-кадър от
управляващата
програма за
цикъл на фрезо-
ване
кадр /управляющей про-
граммы/ с циклом фрезе-
рования

14. блокира; фиксира
прервать /напр., об-
служивание нескольких
производственных уста-
новок/

15. блокиране
достъпа към си-
стемата; осигу-
рител, предпази-
тел, блокировка
блокировка доступа
к системе

16. блокируем /АМ/
превключвател
выключатель с возмож-
ностью запираания на ви-
сочий замок

17. блочно-модулен
контейнер; при-
способление-спут-
ник с клетки
/за детали/

блочно-модульный кон-
тейнер; приспособление-
спутник с ячейками /для
транспортировки, напр.,
деталей/

18. бракуван детайл;
сгрешен детайл

забракованная деталь;
деталь с неудовлетвори-
тельными результатами
контроля на измеритель-
ном роботе

19. брой на работните
смени в деноношие
число рабочих смен в
сутки

20. брояч на кадри в
управляваща про-
грама
счетчик кадров управ-
ляющей программы

21. бутон за подаване
кнопка управления по-
дачей /рабочего органа/

22. бързосменна, ин-
струментална си-
стема
быстросменная /инст-
рументальная/ оснастка

В

1. вградена акумула-
торна батерия
встроенный аккумулятор

2. вградено палетно-
сменно устройство
встроенное устройство
смены приспособлений,
спутников /в гибкий про-
изводственный модуль/

3. вграден статисти-
чески анализ
встроенный статисти-
ческий контроль, анализ

4. вертикален модел
/робот, машина/
робот с вертикальной
рукой; станок /напр.,

координатно-измеритель-
ная машина/ с верти-
кальным шпинделем

5. видеодигитайвър;
преобразувател
на видеосигнала в
цифров код
видеоцифровой преоб-
разователь; transforma-
ция видеосигнала в циф-
ровой вид

6. видеокамера /видео-
сензор/ за работа
видеодатчик робота;
роботизированный датчик
видения /напр., для
опознавания деталей на
входе гибкого производ-
ственного модуля/

7. видеосензор; теле-
визионна камера на
прибори със заряд-
на връзка
видеодатчик на прибо-
рах с зарядовой связью;
телевизионный датчик на
приборах с зарядовой
связью

8. визуално /видео/-
цифров преобразу-
вател
видеоцифровой преоб-
разователь; видео-систе-
ма; видеодатчик

9. вилков хващач -
повдигач
вилочный захват для
загрузки /деталими,
напр., гибкого произ-
водственного модуля/

10. високопроизводи-
телно оборудване

высокопроизводительное
/заводское/ оборудование

11. височина на захран-
ване /на машина/
положение по высоте
/напр., вильчатого захвата/
при загрузке /детали
на станок/

12. включено состоя-
ние /рѣчно от опе-
ратора/
включенное состояние
/прибора, устройства и
т.п./

13. влагозащитна кла-
виатура
влагозащищенная клавишная
панель /напр., пульта
управления/

14. влакнеста оптика
/оптичен кабел/
оптоволоконный кабель

15. време за междуце-
хов транспорт
время транспортировки
детали из цеха в цех

16. време за настрой-
ка на дадена пар-
тида
время наладки /станка,
робота/ для обработки
партии деталей

17. време за пълна
обработка на де-
тайла
время полной обработ-
ки детали

18. върщане в изходно
положение
цикл возврата; воз-
врат /напр., инструмен-

та/ в исходное положение
/рабочего органа в исход-
ную позицию/

19. входни данни за
формата
/на детайла, объекта и др./
геометрические вход-
ные данные формата; геомет-
рическая часть управляю-
щей программы

20. въведен в памет
инструмент
отображенный в памяти
/ЭВМ/ инструмент /модель
изображения которого хра-
нится в памяти видеоси-
стемы/

21. възможност за ав-
томатично подреж-
дане в палетите
/детайли, инструменти/
возможность автомати-
ческой загрузки /разме-
щения/ по ячейкам /нако-
пителя деталей, инстру-
мента и т.п./

22. възможност за
кръгова интерпо-
ляция
возможность круговой
интерполяции /при кон-
турном перемещении рабо-
чих органов/

23. възможност за
триразмерно /про-
странствено/ кон-
струиране
возможность /САПР/
проектирования простран-
ственных /трехмерных/
деталей

24. възможност на системата за автоматизирано проектиране за обединяване, комбиниране на чертежи

возможность САПР по объединению чертежей /напр., в общий сборочный/

Г

1. генериране на връзка /зацепване/ по метода на крайните елементи

/при автоматизирано проектиране/

формирование единой /объединенной/ поверхности /разрабатываемой с помощью САПР/ методом конечных элементов

2. геометрични данни за детайла; геометрия /конфигурация/ на детайла

геометрические данные /входящие в управляющую программу/ на деталь /подлежащую обработке на станке с ЧПУ/; контуры /обрабатываемой или проектируемой/ детали

3. геометрично подобие /идентичност/

геометрическое подобие, идентичность /схожести деталей/ по геометрическим параметрам /напр., при формировании технологического семейства при параметрическом программировании/

4. годишна експлоатация на детайла
годовая эксплуатация узла /или детали/

5. гравитационен ролков конвейер
роликовый конвейер с гравитационной подачей /под действием силы тяжести/

6. графично проверяване

/контрол на управлящата програма с помощта на графично построяване върху дисплей/

контроль /геометрической части управляющей программы/ с помощью графического дисплея /или графопостроителя/

7. графично сверяване, контролиране
контролиране чрез дисплей и последователно възпроизвеждане елементите на конструкцията, контура, процеса или др./

контролировать /напр., запрограммированную последовательность операций обработки детали на станке с ЧПУ/ с помощью графического дисплея /путем последовательного воспроизведения элементов геометрического контура детали, подлежащей обработке/

8. грешка на винта на подавателного задвижване

погрешность винта подачи /напр., рабочего органа робота/

9. грешка /неточности/ в работата на машината

/геометрические/ погрешности работы станка /или измерительного робота и т.п./

10. грешка при следене в сервозадвижане; разсъгласуване в следящата система на сервозадвижането

динамическая ошибка привода подачи /рабочего органа/

11. грешка свързана със "стик-слип" преплъзване

погрешность, связанная с проскальзыванием или застреванием /механического элемента/

12. грешно /неправилно/ разположение на детайла

неправильное положение детали /напр., на столе измерительного робота/

13. гъбообразен аварийен стоп-бутон

аварийная кнопка с грибовидной головкой

14. гъвкава механична обработка; обработка в гъвкава универсална машина, гъвкав модул или система

обработка на многоцелевом станке; обработка в гибкой производственной системе

15. гъвкава производствена линия

гибкая производственная линия; гибкая производственная система; гибкий производственный модуль

16. гъвкава производствена система за стругова обработка

гибкая производственная система /выполненная/ на основе токарных станков; гибкий токарный модуль

17. гъвкава производствена система изградена от обработвачи центри

гибкая производственная система /построенная/ на базе многоцелевых станков /типа обрабатывающий центр/

18. гъвкава производствена система инсталирана и доставена под ключ; комплексно доставена и пусната в експлоатация ГАПС

комплектная гибкая производственная система /подготовленная к пуску, напр., в состоянии поставки/

19. гъвкаво работно място /участък/ или модул
гибкий производственный модуль
20. гъвкав робот
/робот с компютърно управление и възможности за бърза пренастройка на изпълняваните функции /само по програмен път/
робот с ЧПУ; универсальный робот; робот для гибкого производственного модуля
21. гъвкав тип производствена система
гибкая производственная система; гибкий производственный модуль; система управления ГАПС

Д

1. данни за корекции на контура /геометрични/
данни /геометрических/ коррекций контура /напр., детали на екране дисплея при автоматизированном проектировании/
2. данни за режимите на рязане; данни за състоянието на инструментите; данни за ресурса на инструментите
данни о режимах резания /обработки; хранят-ся в банке технологических данных/; технологи-ческие данные; банк технологических данных
3. данни за управляващата програма
управляющая программа; технологическая карта /для обработки на станке с ЧПУ; для станка с ЧПУ/
4. данни за формата на детайлите
/при разпознаване/
геометрическая часть управляющей программы
5. датчик за еластични деформации
датчик упругих деформаций элемента /конструкции, рабочего органа, напр., робота, станка и т.п./
6. датчик за измерване дължини; линейен датчик; линейно измерително устройство
линейный датчик /напр., положения рабочего органа робота/
7. датчик за преплъзване; прескачане
датчик силы трения скольжения /напр., при захвате рукой робота детали/
8. двигател с постоянни магнити
электродвигатель с постоянными магнитами
9. двупозиционна ръка за смяна на инструмента
двухзахватная рука для смены инструмента

10. двумерен /равни-
нен/ сегмент за
анализ на разреза
/при автоматизираното
проектиране/

2-координатный сегмент
для анализа секции /эле-
мента чертежа, разраба-
тываемого с помощью САПР/

11. двуредна /двупътна/
контролно-провероч-
на /измерителна/
система

/в която измерителните
роботи и устройства са
разположени в два реда
от страна на конвейера/
измерителный /авто-
матизированный/ комплекс
из двух координатно-из-
мерительных машин /изме-
рительных роботов, в ко-
торых детали проходят
последовательный контр-
оль/

12. двурък робот
двухзахватный робот;
двухручный робот

13. депалетизиращ
/разтоварващ/
робот

робот для снятия де-
талей с приспособления-
спутника /в гибком про-
изводственном модуле/

14. детайл за кон-
турно-позиционна
обработка
/по 2.5 координатни оси/
деталь для контурно-
позиционной обработки

15. детайл поставен
в клетка на при-

способление-
спътник
деталь /находящаяся/
в ячейке приспособления-
спутника

16. детайл с прост-
ранствена конфигу-
рация

деталь с пространствен-
ной конфигурацией /напр.,
корпусная деталь/

17. детекторен /диаг-
ностичен/ сигнал
диагностический сигнал
определения /напр., по-
ломки инструмента/

18. детектор за момент
датчик упругих дефор-
маций; автоколлиматор
/воздействующих на элемен-
ты станка во время реза-
ния/

19. диагностичен конт-
рол

диагностический контр-
оль /условий обработки/
с помощью автономной ЭВМ
и устройства ЧПУ; смешан-
ный диагностический контр-
оль

20. диагностична си-
гнална светлина

диагностическая лам-
почка /сигнализирующая
об ошибке, неисправнос-
ти и т.п./

21. диагностична си-
стема за супер-
вайзърно наблюдение и контрол на
неизправностите
диагностическая систе-
ма контроля и индикации

неисправностей /станка
с ЧПУ/

22. диагностични ме-
тоди и средства
диагностические /аппаратные/ средства

23. диагностично ко-
диране
кодирование diagnosti-
ческих сообщений /опера-
тору, напр., о неисп-
равностях станка, работа
и т.п./

24. диалогова система;
система осъществя-
ваща връзка с опе-
ратора
диалоговая система
/устройства ЧПУ/; система,
обеспечивающая общение
/оператора-программиста/
с ЭВМ /устройства ЧПУ/ в
режиме диалога

25. диалогов графичен
дисплей
/в устройството ЧПУ/
диалоговый графичес-
кий дисплей /устройства
ЧПУ/

26. диалогово въвежда-
не на програмата
ввод управляющей про-
граммы / в устройство
ЧПУ в режиме логмана с
помощью диалоговой си-
стемы меню с инструкция-
ми оператору/

27. диалогов формат
/за подготовка и редак-
тиране на управлящите
програми/
диалоговый формат
данных

28. дигитайзърен
плот /планшет/

планшет для цифрового
ввода /данных с дисплея
пульта, напр., устрой-
ства ЧПУ, с помощью све-
тового пера/

29. динамична база
данни
динамический банк
данных

30. динамични графич-
ни изображения
/аппаратные и про-
граммные/ средства гра-
фического отображения
/процесса/ /напр., пе-
ремещение рабочих орга-
нов/

31. динамично съхра-
нение на програ-
мата в буферна
памят
хранение /управляю-
щей программы/ в буфер-
ной памяти

32. директна връзка
на управлящите
ЦУП устройства
компютъра
непосредственная связь
устройства ЧПУ /с цент-
ральной ЭВМ/

33. дисков магазин;
магазинен диск
/за инструменти, детал-
ли и др./
карусельный магазин
/напр., инструменталь-
ный/

34. дискретност на
оператора
дискретность оператора

35. дистанционен панел
за цифрово-програмно
управление; пулт за
обучение

/за въвеждане на програма-
та и ръчно управление/
вынесенный на станок
пулт оператора; пулт
обучения робота с ЧПУ;
панель дистанционного
управления /вводом про-
граммы/

36. допусково поле
допуск на обработка

37. допустим процент
на дефектна про-
дукция
толерантний процент
дефектных изделий

38. доставка на ком-
плектуващи компо-
ненти и изделия
по график

поставка комплектующих
строго по производственно-
му графику

39. доставчик на ком-
плектоващи изделия

поставщик комплектую-
щих изделий /напр., уст-
ройство ЧПУ для роботов/

40. дублирама коорди-
натно-измерителна
машина

резервная координатно-
измерительная машина /ко-
ординатно-измерительная
машина - дублер/

41. дублирам супервай-
зърен компютър

резервная центральная
ЭВМ /отвечающая за конт-
роль и диспетчирование/

Е

1. еднопосочен опто-
влакнест кабел

/с едностранно предаване
на данни/
однонаправленный оп-
товолоконный кабель /с
односторонней передачей
данных/

2. еднопосочен робо-
кар

/нереверсивно движение
на автоматично управля-
вано транспортно сред-
ство робокар/

нереверсивный /пере-
мещающийся в одном на-
правлении/ робокар /те-
лежка-робот/

3. единословна коман-
да /от една дума/
однословная речевая
команда

4. едностранен терми-
нал
/без интерактивен режим
на работа/
односторонний терми-
нал /без интерактивного
режима работы/

5. екран; дисплей
формат /напр., техно-
логического меню, выво-
димого на экран дисплея
в режиме диалога/

6. екран за възста-
новяване на данни-
те
экран /дисплея/ с пе-
риодическим /динамичес-
ким/ восстановлением
данных/

7. експресно /извън-
планово/ изпълнение
на поръчка
експресное /вне плана/
выполнение заказа

8. електрифицирана
транспортна колич-
ка; електрокар
електрифицированная
транспортная тележка;
робот /тележка-робот/
с электроприводом; элект-
роробот /для транспор-
тирования деталей и т.п.
в гибкой производственной
системе/

9. електрическо пре-
включване
переключение /механизма
привода/ электрическим
путем /напр., с помощью
электромагнитной муфты/

10. електрозадвиган
робот; транс-
портен робот
электроробот; элект-
рифицированная тележка-
робот, автоматическая
электрифицированная
транспортная тележка

11. електрооборудване
/на работа, машината/
электрооборудование
/напр., станка, работа
и т.п./

12. електрошкаф; по-
мещение
шкаф электроавтомати-
ки /напр., станка, ро-
бота и т.п./

13. енергийно-адапти-
на система

/със стабилизация на па-
раметрите/

система адаптивного
управления со стабилизаци-
ей силового параметра
/напр., мощности реза-
ния/

14. енкодер на вала;
датчик за положене-
ние
круговой /импульсный/
датчик /положения, напр.,
рабочего органа робота/

3

1. забранена зона
зона запрета /ввода
рабочего органа, напр.,
руки робота, во избежание
возникновения аварийной
ситуации; зона ограничи-
вается программными вы-
ключателями/

2. заготовка
заготовка

3. задаване /въвежда-
не/ на поръчката
за изпълнение
заказ на исполнение
/технологических операций
в гибкой производствен-
ной системе/

4. зададена /програ-
мирана/ величина
на инкремента /в
разстояние/
заданная /запрограм-
мированная/ координата
/положения рабочего ор-
гана станка/ в прира-
щениях

5. зададена граница /ограничение/
уставка /напр., техно-
логического параметра
при адаптивно-програм-
мном управлении процес-
сом/

6. зададено ограниче-
ние по максимуму;
предварительно опре-
делено ограничение
установка по максиму-
му, заданное ограничение
по максимуму /напр., тех-
нологического параметра
при адаптивном управле-
нии станком/

7. зададена /предва-
рительно установе-
на/ стойност
уставка

8. задача на запис в
запомнящото устрой-
ство
задача записи в штат-
ное запоминающее устрой-
ство /напр., программно-
го обеспечения в устрой-
ство ЧПУ/

9. задвижване
привод

10. задвижване с про-
менливо-токово
двигатели и чес-
отно регулиране
привод переменного
тока с частотным регули-
рованием /частоты вра-
щения/

11. задвижващ импулс
импульс управления
приводом подачи /напр.,
при позиционировании/

12. закодирано про-
грамно осигуря-
ване
закодированное про-
граммное обеспечение

13. зарезждане /захран-
ване/ в он-лайн
режим
/по време на работа в ре-
ално време/
загрузка /управляющих
программ/ от центральной
ЭВМ /в устройство ЧПУ/

14. захранва, зарежда
управляващото
устройство с про-
грама от централ-
ния компютър
загружать /управляю-
щую программу из цент-
ральной ЭВМ/ в устройст-
во ЧПУ /станком/

15. захранваща стан-
ция
/стенд, подставка/
станция загрузки /ин-
струмента/

16. защитен/а/ от не-
коректни действия
на оператора
защита от некоррект-
ных действий оператора
/напр., обучающего ро-
бот, управляющего стан-
ком и т.п./

17. защитен от смуще-
ния код
помехозащищенный код

18. зона на разсей-
ване
/напр., при позицио-
нране на батония орган
в зададени координати/

зона разброса /напр., при позиционировании рабочего органа в заданную координату/

19. зона /участък/ за предварителна настройка на инструменти

зона /напр., на станке/ настройки инструмента

И

1. извеждане инструкции върху екрана на монитора

инструкция /оператору, напр., устройства ЧПУ/, выведенная на экран /дисплея/

2. изискване за обикновена проверка требования к нормальной точности измерения /деталей/

3. изключено състояние /ръчно от оператора/

выключенное /неактивизированное/ состояние /рабочего органа, напр., робота, станка и т.п./

4. измерване с контактен датчик

измерение с помощью контактного датчика-щупа /путем ошупывания, напр., детали головкой измерительного робота/

5. измерителен робот с хоризонтална ръка; координатно-

измерителна машина с хоризонтално /вретено/

/измерительный/ робот с горизонтальной рукой; координатно-измерительная машина с горизонтальным шпинделем

6. измерителен робот с вертикална ръка /координатно-измерителна машина с вертикална вретено/

/измерительный/ робот с вертикальной рукой; координатно-измерительная машина с вертикальным шпинделем

7. измерителна сонда /контактен датчик/ на фирмата Renishaw

контактный датчик /для измерения параметров детали или инструмента на станке

8. измерителна станция /позиция/ /сборжена с машина, робот или др./
измерительная станция /измерительный робот; координатно-измерительная машина/

9. изображение по точки /на графически елементи върху дисплея/
точечное изображение /графических элементов на экране дисплея/

10. изолиране
поставяне в специално,
отделно помещение/
изолированность /напр.,
станка с ЦПУ во взрыво-
опасных условиях произ-
водства/

11. изпитателен тех-
нически стенд
испытательный стенд
/комплекс/

12. изследователски
център /система/
за автоматизирано
производство

исследовательский
центр для проведения ис-
следований

13. изходни данни за
детайл-програма-
та

исходные данные для
подготовки управляющей
программы /напр., полу-
ченные из технологичес-
кой карты/

14. икономически пока-
затели на машина
/производительност
и др./

эффективность /исполь-
зования/ станка /опреде-
ляемая экономическими
факторами/

15. имитационен модел
за гъвкава произ-
водствена система
имитационная /матема-
тическая/ модель гибкой
производственной системы

16. импулсна система
с адаптивен /ав-

томатичен/ избор
на дискретните
величини /премест-
ване на импулс/
импульсная система с
автоматическим выбором
дискреты /величины пере-
мещения на импулс/

17. импулсно генери-
раща верига
/схема за генериране им-
пулси/

интерполятор /на ос-
нове аппаратного обеспе-
чения/

18. импулсно управля-
вана /задаване/
стъпка; импулсно
управлявано стъп-
ково придвижване
/напр., на стъпков двига-
тел работещ в импулсен
режим/

импульс-шаг; импульс-
но-управляемое ступенча-
тое перемещение /шагово-
го двигателя, работаю-
щего в импульсном режи-
ме/

19. импулс с адаптив-
но /автоматично/
определяне на
продължителността
/подаван към задвижване-
то на работния орган на
робота/

импулс с автомати-
ческим формированием
длительности /подаваемый
на привод рабочего орга-
на, напр., робота/

20. индивидуално ра-
ботно място на

автоматизирано из-
чертаване; графо-
построител

/в системите за автоматизирано проектиране/

автономный пульт САПР;
графопостроитель; координатограф

21. индикация за координатите на положението

/на работния орган;/ устройство за индикация координатите на положението индикация координат положения /рабочего органа;/ устройство индикации координат положения /рабочих органов/

22. индикация на детайлите

индикация деталей
/напр., на входе автоматической линии/

23. индуктивен датчик
индуктивный датчик

/напр., положения рабочего органа робота/

24. инженерен персонал по подръжка
и ремонт

обслуживающий /электронное оборудование/ персонал

25. инкрементален датчик; енкодер
импульсный датчик

/положения рабочего органа, напр., робота/

26. инкремент /дискретна величина/
на позициониране

дискрета позиционирования /рабочего органа в заданную координату/

27. инсталация /система/ за директна
връзка на обработващите машини и
роботи с управляващия компютър;
система за групово управление

установка /монтаж/ системы группового управления /станками с ЧПУ/

28. инструментален контейнер /с клетки/;
инструментален магазин

контейнер с ячейками под инструмент; инструментальный кейт; инструментальный магазин

29. инструментален
проверочен цикъл

/за проверка състоянието на инструмента/ цикл контроля состояния инструмента /напр., ресурса стойкости/

30. интегрални анализи и оценки

/контрол на различни по вид показатели и сумарна оценка

контроль деталей с помощью встроенного /интегрированного/ измерительного робота; комплексные анализы и оценки /координатно-измерительной машины/

31. интегрирано производство

/включващо за автоматизирано проектиране, подготовка на производството и автоматично зареждане на управляващите програми в устройствата на машините и роботите/

интегрированное производство /с управлением от центральной ЭВМ, включает САПР и автоматизированную систему технологической подготовки производства/

32. интерактивно /диа-
логово/ оперативно
планиране

интерактивное планирование загрузки станков /напр., в гибкой производственной системе/

33. интерфейс за пер-
сонални компютри;
програмируем конт-
ролер-интерфейс

интерфейс программируемого контроллера /для связи с устройством ЧПУ/

34. интерфейс на конт-
ролера с товарно-
разтоварното уст-
ройство за мате-
риалите и заго-
товките

интерфейс для связи /устройства управления/ с устройством загрузки /разгрузки/ деталей /напр., на станке/

35. интерфейс на уп-
равлението

/между устройството за управление и машината, или робота и машината/

/станочный/ интерфейс /для связи/ устройства управления /со станком, роботом и т.п./; блок связи системы управления с объектом /напр., роботом/

36. интерфейсно ниво
/в йерархичната структу-
ра на управление/

уровень /иерархической системы/ согласования, интерфейса /напр., оборудования в гибкой производственной системе/

37. информация /данни/
от видеокамерата
данные видеодатчика
/поступающие в систему
технического зрения/

38. инфрачервена
система
система передачи /сигналов датчиков станка/
инфракрасным излучением

39. инфрачервено пре-
даване, трансмисия
передача инфракрасным
сигналом /напр., команды
о касании шупом измери-
тельной головки поверх-
ности детали на многоце-
левом станке с ЧПУ/

К

1. кабел от оптични
влакна; оптовлак-
нест кабел; свето-
вод

оптоволоконный кабель,
световод /проходящий в

стержне инструмента для контроля его состояния/

2. карта - схема на разпределение на грешките

смейство кривых рас-
пределения погрешностей

3. качество на компонентите в система-
та за ЦПУ

качество компонентов
в системе ЦПУ

4. квадратен осезател
/накрайник/ за из-
мерителна сонда

прямоугольный шуп-ко-
пир

5. квалификация - опит
в областта на элект-
рониката

квалификация /инженера-/
электронщика /напр., об-
служивающего устройства
ЧПУ станками/

6. кодиран палет
/спътник/

/с цел автоматична иден-
тификация/

приспособление-спутник
с кодовой меткой /для ав-
томатической идентифика-
ции/

7. У-кодираща система
/упрощенная/ система

кодирования постоянных
циклов /обработки на
станке с ЧПУ/

8. кодиращ диск

/за датчика за положение
на работния орган/

диск /датчика положе-
ния рабочего органа/ с

кодowymi метками; диск
фотодатчика

9. комплекс от обо-
рудване за гъвкава
производствена си-
стема

комплект оборудования
гибкой производственной
системы

10. компютъризирана
система за управ-
ление на произ-
водството интег-
рирана система
за управление на
производството

автоматизированная
система управления /с
помощью ЭВМ/ интегриро-
ванным производством;
/интегрированная/ систе-
ма управления производ-
ством с помощью ЭВМ;
гибкая производственная
система.

11. компютъризирана
технологична под-
готовка на произ-
водството

/напр., в ГАПС/
автоматизированная
технологическая подго-
товка производства
/напр., в гибкой произ-
водственной системе/

12. компютъризирано
задаване на ин-
струкция /в диа-
логов режим/

диалоговая команда
/в меню пользователя на
экране дисплея от ЭВМ -
в САПР/

13. компютъризирано
интегрирано произ-
водство

/обединяващо проектиране,
моделиране, технологична
подготовка и производство
с компютърна управляваща
система/

компютърное интегри-
рованное производство;
гибкая производственная
система /в котором объе-
динены системы автомати-
зированного проектирования,
моделирования выпускаемой
продукции и технологичес-
кой подготовки производ-
ства/

14. компютъризирано
проектиране, тех-
нологична подго-
товка и производст-
во

автоматизированное
проектирование и техноло-
гическая подготовка про-
изводства с помощью ЭВМ
/включая подготовку уп-
равляющих программ, вы-
бор инструментальной ос-
настки, приспособлений,
технологических маршру-
тов/

15. компютърни специа-
листи; персонала по
компютърната част;
програмисти

персонал, обслуживаю-
щий средства вычислитель-
ной техники /электроники,
программисты и т.п./;
специалисты по вычисли-
тельной технике; про-
граммисты

16. конвенционална
детайл програма
конвенциональная уп-
равляющая программа /в
формате кода ИСО/

17. консервиращ ин-
струментален
склад с голям ка-
пацитет
инструментальный
склад большой емкости
/для лезвийного инст-
румента в гибкой про-
изводственной системе/

18. конструктивни
данни въведени
в компютъра

/конструктивные/ дан-
ные детали, спроектиро-
ванной с помощью САПР;
данные /детали/ для САПР

19. контактен датчик
/осезател/

контактный датчик -
щуп для /измерения па-
раметров/ детали /на
станке, напр., перед
обработкой/

20. контактна изме-
рителна сонда
/глава/

контактный датчик -
щуп; контактная измери-
тельная головка

21. контактна изме-
рителна сонда;
контактен измери-
телен датчик -
осезател

контактный датчик -
щуп; контактная измери-
тельная головка /для из-

мерения детали перед обработкой на многоцелевом станке/

22. контролен /изходен/ индикатор: индикатор за изходно положение

индикатор исходного положения /рабочего органа, напр., работа с ЧПУ/

23. контролер /управляващо устройство/ за адаптивно управление на подавателните режими

/на подавателните органи на машината/

контроллер; устройство /система/ адаптивного управления подачей /рабочего органа станка/

24. контроле /управляващо устройство/ за гъвкава автоматизация

устройство управления гибким производственным модулем системой

25. контролер /управляващо устройство/ за гъвкава клетка

/модул/ за механична обработка

система управления /ЧПУ/ гибким производственным модулем

26. контролер /управляващо устройство/ за гъвкав робот

устройство ЧПУ роботом

27. контролер /управляващо устройство/ за локална мрежа

устройство управления локальной сетью; концентратор; распределитель

28. контролер /управляващо устройство/ за управление на ذخхранващ робот

устройство управления роботом /манипулятором/ для загрузки /разгрузки/ деталей; устройство управления загрузкой деталей /напр., на станке/

29. контролер /управляващо устройство/ за работа и многоцелевата машина

/за цялото работно място или модула/

универсальное устройство управления /напр., программируемый командоаппарат/ роботом или многоцелевым станком

30. контролер /управляващо устройство/ на производствена клетка

устройство управления /гибким/ производственным модулем

31. контролер /управляващо устройство/

во/ на работна
клетка /станция/
или модул
устройство управления
производственной установ-
кой /напр., станком/

32. контрол/иране/ на
състоянието на ин-
струментите
контроль состояния
/напр., износа/ инстру-
мента

33. контролиране на
условията /техно-
логичните пара-
метри/
/диагностический/
контроль технологических
параметров /условий про-
цесса/ обработки; систе-
ма диагностического конт-
роля параметров обработки

34. контролно-прове-
рочен цикъл
/на обработения/те/ де-
таил/и/
контрольно-измеритель-
ный цикл

35. контролно-проверо-
чен шаблон
контрольный шаблон
/для контроля элементов
детали, разрабатываемой
с помощью САПР/

36. контрол по управ-
ляващата програма
контроль по управляю-
щей программе /детали на
координатно-измеритель-
ной машине, измеритель-
ном работе/

37. контрол, проверка
състоянието на
инструмента от
човек, от опера-
тора
контроль /состояния,
напр., износа или полом-
ки/ инструмента оператор-
ом станка

38. контурно управле-
ние; превключване
на координатните
оси
контурное управление
/обрабатывающим роботом/

39. контурно /по 3
координати/ уп-
равление тип CNC
/CNC - компютърно цифро-
во управление/

3-координатный станок
с ЧПУ типа CNC; контур-
ный станок с ЧПУ типа
CNC для пространственных
деталей

40. координата на
контакт, допира-
не
/между осезателя на из-
мерителната сонда и де-
тайла/

координата касания
/детали измерительным
щупом на многоцелевом
станке/

41. координати /сте-
пени на свобода/
за фиксиране
движения
/напр., циклово управ-
ление по фиксиране ко-
ординати/

координаты /рабочих органов, напр., робота, станка/ с цикловым /программным/ управлением

42. координатна мрежа/и/

/на екрана на системата за автоматизирано проектиране/

координатна сетка /на екране дисплея системы автоматизированного проектирования/

43. координатна мрежа /система от метки/

координатная сетка /наносимая на поверхность детали перед контурной обработкой разметочным роботом с ЧПУ/

44. координатни оси на машина

заданные координаты /положений рабочих органов/ станка /робота и т.п./

45. координатно-измерителна машина /робот/ за измерителни детайли

измерительный робот /координатно-измерительная машина/ для контроля /измерения/ корпусных деталей

46. 2,5-координатно фрезование; фрезование с програмно управление по 2,5 координати

2-координатное фрезе-

рование с позиционированием шпинделя

47. корекции в он-лайн /вносяне корекции в производствената машина по време на работа в реално време/

коррекция /управляющей программы/ с помощью центральной ЭВМ /в диалоговом режиме/

48. корекция за грешките на винта

коррекция /систематических/ погрешностей винта /привода подачи/

49. корекция по программен път /зададена в програмата;/ софтуерна програмна корекция

программное обеспечение для коррекции /напр., погрешностей перемещения рабочих органов/

50. корекция при пререгулиране

/превишаване номиналната стойност на даден показател/

коррекция /динамической/ ошибки /перерегулирования/

51. клеткова матрица /съставена от клетки/

матричный экран /видеодатчика, напр., интеллектуального робота/

52. клетъчна структура /съставена от клетки/

структура /гибкой производственной системы, состоящей/ из гибких производственных модулей

53. ключалка на пулта за управление

блокировка доступа к пулту управления

54. краен изключател /за ограничаване движения, напр., на работния орган/

конечный выключатель /для ограничения перемещения, напр., перемещения рабочего органа робота/

55. критична операция /изпълнявана на някои от машините и определяща пропускателната способност на системата и от тук нейната производителност/

/технологическая/ операция /выполняемая/ на одном из станков, определяющая производительность /гибкой производственной системы/

56. кръг с коментар /върху чертежа показан на екрана при автоматизирано проектиране/

круг с комментарием /на чертеже, выведенном на экран дисплея при автоматизированном проектировании/

Л

1. лентово-управлявана въртяща координата

/по програма от перфолента/

круговая координата /перемещения рабочего органа/, управляемая в режиме ЧПУ /от управляющей программы на перфоленте/

2. логическо устройство в управлящата система на металообработващата машина

логический блок программируемой электроавтоматики станка; программируемый станочный интерфейс

3. локална мрежа локална сеть

4. локална мрежа за директно управление на група машини и роботи от централен компютър
локальная сеть с управлением от центральной ЭВМ

5. локално управляващо устройство /контролер/
локальный командоаппарат

6. локатор /центрирам/ с коничен осезател
конусный щуп-локатор /для измерения положения детали или инструмента на многоцелевом станке/

М

1. магистрален процесор
шинный процессор /с
передачей данных по пря-
мому каналу/

2. магнитен хващач
/за робот/
магнит /робота/ для
операции "взять-положить";
магнитное захватное уст-
ройство

3. магнитно закрепващо
устройство /фикса-
тор/

/напр., маса, патронник,
хващач и др./
магнитный фиксатор;;
магнитная плита; магнит-
ный стол /для фиксации
деталей, напр., при робо-
тизированной загрузке/

4. макро средство
/напр., за технологични-
те цикли/

макросредства /напр.,
технологических циклов в
устройстве ЧПУ/

5. маршрутен индук-
ционен кабел, поло-
жен под пода

/за водене на робокари
и др. транспортни средст-
ва/

кабель маршрутослеже-
ния под полом /цеха/
/для робокара, проложен-
ный/

6. маршрутен път за
робокар

/с инсталиран индукцио-
нен проводник в пода на
цеховото помещение/

/технологический/
маршрут робокара /тележ-
ки-робота/, путепровод
робокара

7. маршрутна мрежа за
робокари
/от индукционни провод-
ници за робокари - транс-
портни работи/
роботосеть /маршру-
тослежения с робокарами/

8. масив от данни и
информация за ин-
струменталната еки-
пировка

массив данных /файл/
инструментальной оснаст-
ки

9. масив /файл/ с
данни за материа-
ли и заготовки

массив /файл/ данных
на заготовки /материал
для обработки/

10. матричен контак-
тен сензор /дат-
чик/

комплект измеритель-
ных головок /с контакт-
ными муфами/, хранящих-
ся /в магазине станка с
ЧПУ/ в виде матрицы

11. машина от произ-
водствена клетка

/структурна единица в
организация на произ-
водството/
станок /установка/
/входящий в состав/
гибкого производственно-
го модуля

12. машина с локален контролер за управление
станок с программируе-
мым командоаппаратом

13. машина с управля-
ващ персонален
компютър; машина с
програмируем конт-
ролер
станок /робот, координатно-измерительная машина и т.п./, оснащенный программируемым командоаппаратом

14. машина - тясно място в производството; машина определяща пропусквателната способност
станок, определяющий производительность, узкое место производства /напр., гибкой производственной системы/

15. машинен език; собствен специализиран език
машинный язык /программирования/; специализированный язык программирования /напр., станка, робота и т.п./

16. машинен интерфейс /за връзка на машината с управлящото устройство/ станочный интерфейс /для связи станка с устройством ЧПУ/

17. машинен обработ-
ващ гъвкав модул

/гибкий/ станочный модуль /состоящий, напр. из двух станков с ЧПУ/

18. машинен палет-
спътник
приспособление-спутник станка /измерительного робота/

19. машинен статус /състояние на работни-
ботните органи/
состояние рабочих органов машины /робота, станка и т.п./

20. машинен хардуер /апаратна управляваща част/
аппаратная часть машины /станка, робота и т.п./

21. машинно /автоматизирано/ програмиране; автоматизирана подготовка на управляващи програми
машинное программирование для станков /роботов/ с ЧПУ; автоматизированная подготовка управляющих программ /для станков с ЧПУ, роботов и т.п./

22. машабно удвояване; удвояване изображението върху екрана на монитора, машабирание
повторение в масштабе; масштабирование /изображения на экране

дисплея при автоматизированном проектировании элемента изображения/

23. мембранна панела
/с мембранни бутони/
пулт /управления/ с
мембранными кнопками /для
защиты от воздействия ок-
ружающей среды/

24. меню-програми
/диалогово програмно
обеспечаване; програмно
осигуряване използвано
в диалог по избор/
диалоговое программное
обеспечение; программное
обеспечение, функциони-
рующее в режиме диалога

25. местоназначение
заданная /запрограмми-
рованная/ координата /по-
ложения рабочего органа
станка с ЧПУ/

26. металообработваща
машина с компютър-
но цифрово програм-
но управление /тип
CNC/
станок с ЧПУ типа CNC

27. металлообработва-
ща машина с мини-
компютърно управ-
ление тип CNC
станок с оперативной
системой ЧПУ

28. металообработваща
машина с модулна
конструкция; агре-
гатна машина
станок модульной кон-
струкции; агрегатный
станок

29. методи за графич-
но конструиране
/при автоматизирано про-
ектиране/
/программно-аппарат-
ное/ обеспечение САПР

30. методи за диаг-
ностичен контрол
методы диагностичес-
кого контроля технологи-
ческих параметров /услов-
ий процесса/ обработки

31. метод за измерва-
не в работния
цикъл; метод за
активен контрол
устройство измерения
/контроля параметров де-
тали/ в цикле обработки

32. методи за наст-
ройка
методы для настройки
станка на технологичес-
кую операцию

33. методи за създа-
ване и използва-
не на меню-програ-
ми; средства за
неализация на ме-
н-програми
система меню /отобра-
жения предлагаемых опе-
ратору функций в диало-
говом режиме/; средства
реализации меню /ЭВМ,
дисплей и т.п./, про-
граммно-математическое
обеспечение /системы/
меню

34. методи /техноло-
гии/ за безлюдно
производство

производственное обслуживание для безлюдной технологии

35. метод на осезаване с аналогова контактна измерителна сонда

/чрез контактна измерителна сонда, датчик или глава за измерване положението или размера на детайла/

аналоговый контактный датчик-щуп; метод аналогового контроля /контактная измерительная головка, напр., для измерения положения детали на многоцелевом станке перед обработкой в режиме безлюдной технологии/

36. метод /устройство/ за адаптивно /автоматично/ избиране на дискретните величини

/преместване на работния орган на импулс, подаден на подавателния задвижващ възел; или за регулиране чувствителността на системата/

устройство /автоматического/ выбора дискретности /перемещения рабочего органа на импульс, выданный на привод подачи от устройства ЧПУ; для регулирования чувствительности системы управления/

37. механичен /машинен/ интерфейс

/за съгласуване на машината с робота или системата за управление/ узел для согласования механических устройств /в гибкой производственной системе, напр., приспособления-спутника с роботом и со столом станка по высоте при загрузке-разгрузке деталей/

38. механична обработка с компютърно управление в реално време

обработка /на станке/ в реальном масштабе времени; обработка с управлением /станком/ от центральной ЭВМ

39. механична поддръжка

техническое обслуживание механических частей и узлов /напр., роботов, станков и т.п./

40. много-модулна производствена система; много-клеткова структура

/многостаночный/ гибкий производственный модуль; многостаночная /напр., гибкая/ производственная система

41. многофункционален бутон

многофункциональная клавиша /кнопка/ /диалоговой системы меню устройства ЧПУ/

42. множество /парк/
от робокари
/транспортни роботи/
парк робокаров /сбор
на автоматическом складе
на робокарах, напр., об-
работанных деталей/

43. модернизация чрез
устройство за ЦПУ
тип CNC
модернизация /станка/
путем оснащения устройст-
вом ЧПУ типа CNC, модер-
низированный станок с
устройством ЧПУ типа CNC

44. модернизирана ма-
шина чрез устрой-
ство за ЦПУ тип
CNC
модернизированный ста-
нок, оснащенный устрой-
ством ЧПУ типа CNC

45. модернизиран /ав/
томатизиран/ ро-
бот с цифрово уп-
равление
модернизированный ро-
бот с ЧПУ

46. модулен инстру-
мент; инструмент
с модульна конст-
рукция
инструмент модульной
конструкции

47. модулен принцип
на изграждане;
принцип на блоково
изграждане; прин-
цип на агрегати-
ране
модульный принцип по-
строения; принцип агре-

гатирования /напр., гиб-
ких производственных
систем/

48. модулен сензор
за промишлени
робот
датчик-модуль /для/
робота

49. модул за автома-
тизирана статис-
тическая обработ-
ка на данните
модуль /системы/ для
автоматизированной ста-
тистической обработки
данных /для контроля
производственного графиче-
ского в гибкой производ-
ственной системе/

50. модул за компютер-
изировано произ-
водство
модуль /системы/ ав-
томатизированного произ-
водства /для станков и
роботов с ЧПУ/

51. модул за сила
на хващане
датчик-модуль робота
для /измерения/ силы за-
жима /захвата/

52. модулна единица,
възел, устройст-
во
устройство /напр.,
ЧПУ/ модульной конструк-
ции; агрегатный станок

53. модулна система
инструментална
екипировка
модульная система за-
жимных приспособлений

54. модульна система за
автоматизирана инст-
рументална екипи-
ровка

модульная система авто-
матической смены инстру-
мента

55. модул от измери-
телна сонда /кон-
тактен датчик/;
измерителен модул;
датчиков модул

контактный датчик-мо-
дуль; модульная измери-
тельная головка /для из-
мерения, напр., положения
детали на станке перед
обработкой/

56. мониторна /конт-
ролна/ система за
машинна диагности-
ка

система диагностики
станка

Н

1. наблюдение; визира-
не; идентификация
/визуално/

цикл идентификации
/напр., детали с помощью
системы видения/

2. надежно защитен
массив от данни

надежно защищенный
/от случайного стирания
или искажения помехами/
массив данных /напр.,
файл станочных констант/

3. наличие в буферния
междуперационен/
склад

объем деталей в буфер-
ном накопителе

4. намеса /участие/
на човека, оператор-
ра

участие оператора
/напр., в обработке на
станке с ЧПУ для коррек-
ции технологических па-
раметров, измерения де-
тали и т.п./

5. намира се в грани-
ците на допуска
находиться в допуске
/о детали/

6. нанасяне на контур
/крива/ по зададе-
ни координати
/на дисплея при програми-
ране/

нанесение /элемента/
контура /детали/ по за-
данным координатам /на
экране дисплея, при про-
граммировании/

7. нанасяне на коор-
динатната мрежа
/на чертежа изображен
на дисплея/

нанесение координат-
ной /масштабной/ сетки
/на чертеж на экране
дисплея/

8. нанасяне на раз-
мерните вериги
върху чертежа
/показано на дисплея
при автоматизирано пре-
ектиране/

нанесение размерных
цепочек /рисок/ /на чер-
теж на дисплее при авто-

матизированном проектировании/

9. натоварен палет - спътник /с детайли/
загруженный /напр., де-
талями/ спутник; приспособление-спутник, подготовленный к загрузке

10. наръчник /напр., за програмиста/
меню, набор функций /опций/

11. наръчник на потребителя за система-та за автоматизирано проектиране
руководство пользователя /САПР/

12. настроечен параметър /променлива/; настроечна величина
настроечный /регулируемый, подстраиваемый/ параметр

13. настроечна зона; зона за настройка
зона загрузки-разгрузки /напр., деталей в гибком производственном модуле/

14. настройка с помощта на техническо зрение /видеокамера/
наладка с помощью системы видения /напр., гибкого производственного модуля/

15. натрупана /систематична/ грешка

накопленная /систематическая/ погрешность /на длине, напр., витка винта привода рабочего органа станка/

16. неизправност на инструмента
неисправность инструмента /износ, поломка, дефект, несоответствие заданному и т.п./

17. неизпълнение на зададените ограничения
/напр., при адаптивното управление - превияване зададени силови условия/ невыполнение /заданного/ ограничения /при адаптивном управлении станком, напр., превышение уставки силового параметра/

18. недопустимо претоварване; натоварване над допустимото
перегрузка; /недопустимая/ нагрузка, превышающая заданную /уставку/

19. недопустимо разсъгласуване в сервозадвижването
недопустимое рассогласование по положению привода подачи

20. неедновременно /циклово, последователно/ управление

позиционное управление /координатами, напр., робота, станка и т.п./

21. некритична технологична операция /която не е тясно място в производството и не влияе върху производителността и пропускателната способност/

технологическая операция /выполняемая на одном из станков/, не влияющая на производительность /напр., гибкой производственной системы/

22. неподвижна въртяща маса несъемный поворотный стол /напр., координатно-измерительной машины/

23. неподвижна палетна /подпалетна/ станция неподвижная станция /загрузки, напр., деталей/ с приспособлением-спутником

24. неработна /свободна/ зона нерабочая зона /робота, станка и т.п./

25. нестабилна механична обработка обработка с нестабильными /технологическими/ условиями

26. несъответствие; несъвпадение; несъгласуваност несоответствие /опознаваемого объекта эта-

лону при идентификации изображения в системе видения, напр., сборочного робота/

27. неутрален поляризатор поляризатор монохроматического изображения

28. ниво на складовото помещение, мецанин высота /уровень/ стеллажа-накопителя /напр., обработанных деталей, загружаемых роботом/

29. ниво /приоритет/ на управляващата програма приоритет управляющей программы

30. номенклатура изделия; производствена наменклатура номенклатура деталей /напр., подлежащих обработке в гибкой производственной системе/

0

1. обезопасен хващач за инструмента безопасный захват /устройства смены/ инструмента; безопасная работа схвата инструмента

2. обезопасителен /защитен/ кожух; ограда; ограждение защитный кожух; ограждение

3. обезопасително уп-

равляюще устройство;
устройство за
управление на защи-
тата

устройство управления
защитой /напр., от попа-
дания оператора в опера-
тивную зону робота/

4. оборудване за ком-
пютъризирано проек-
тиране и производст-
во

/вкл. и автоматизирана
подготовка на производст-
вото/

/аппаратное/ обеспе-
чение системы автоматизи-
рованного проектирования
/САПР/ и технологической
подготовки производства
/АСТПП/

5. оборудоване за циф-
рово програмно уп-
равление

/производственное/
оборудование с ЧПУ /напр.,
станки, роботы и т.п./

6. обработваща стан-
ция; машинен /об-
работващ/ модул

гибкий производствен-
ный модуль

7. обсег /максимален
ход/ на манипулато-
ра

оперативная зона /рабо-
та-/ манипулятора

8. обслужва /техни-
чески/

проводить техническое
обслуживание /напр., груп-
пы станков с ЧПУ/

9. обслужващ отдел
за компютърно про-
ектиране и произ-
водство

отдел обслуживания
САПР-машинной подготов-
ки управляющих программ

10. обща себестойност
на подготовката
/технологична и
организационна/
на производството

общая стоимость под-
готовки производства
/напр., управляющих про-
грамм, кулачков-копиров,
приспособлений и т.п./

11. ограничаващ/о,а/
качеството

предельный уровень
дефектности

12. ограничение на
план-графика

ограничение, накладыва-
емое на производствен-
ный график /загрузки
станков/; технологичес-
кого маршрута /напр.,
по производительности/

13. ограничение на
прозореца /кадъ-
ра/ върху екрана
с помощта на свет-
линен молив

очерчивание /на экра-
не дисплея/ окна /с по-
мощью светового пера/

14. ограничения по
отношение на ма-
сата /теглото/

ограничения по массе
/напр., загружаемого
изделия/

15. околност; зона на подход
зона подхода к /заданной/ координате

16. окомплектовка на дадена поръчка
/събиране и подреждане в контейнери на всички детайли и покупни изделия/
операция комплектации /приспособлений-спутников и инструментальной оснастки/ в контейнер с ячейками /на автоматизированном складе гибкой производственной системы/

17. опасна зона
/напр., оперативна зона на работа/
зона повышенной опасности /напр., оперативная зона робота/

18. опасно /злонамерено/ вмешательство
опасное вмешательство /напр., оператора в цикл работы, могущее привести к аварии или несчастному случаю/

19. оперативна /работна/ зона за работника, оператора
оперативная зона станочника /напр., обслуживающего станок в части загрузки-разгрузки/

20. оперативна зона
/за робота, машината/
оперативная зона /напр., робота, станка, в которой разрешены перемещения рабочих органов/

21. оперативна /работна/ зона на хващаща на робота
оперативная зона захвата /схвата робота/

22. оперативна зона на робота; зона на действие на робота
оперативная зона действия робота /напр., обслуживающего гибкий производственный модуль/

23. оператор-настройчик на инструменти; уред за размерна настройка на инструмента
оператор-наладчик инструмента /инструментальной оснастки, напр., станка с ЧПУ перед обработкой/; прибор для размерной настройки инструмента /вне станка/

24. оператор /човек/ извършващ товаро-разтоварни операции; хранувач
оператор-загрузчик /напр., станка-полуавтомата/

25. операция по разтоварване на приспособления-спутници от контейнер с клетки
/на автоматизирания склад/
операция разгрузки /приспособлений-спутни-

ков и инструментальной оснастки/ из контейнера с ячейками /на автоматизированном складе гибкой производственной системы/

26. операция /технологична/

/технологическая/ операция робота /напр., станка с ЧПУ/

27. оипване /контактно/ на инструмента; контактно измерване /проверка/ износването на инструмента

/с цел установяване, измерване и др./

ощупывание /измерение/ инструмента /напр., с помощью контактного датчика, для определения износа/

28. опит, квалификация в областта на информатиката

квалификация программиста /напр., занимающегося подготовкой УП для станков с ЧПУ/

29. определяне натоварването и графика на машина; задаване производствена програма на машината

/календарный/ график загрузки станка

30. определяне /разчет/ на данните в процеса на обработка

расчет в процессе обработки /напр., режимов резания с помощью ЭВМ устройства ЧПУ/

31. опростен език за програмиране

упрощенный язык программирования, язык программирования у станка /управляющих программ/

32. оптимален алгоритъм

оптимальный алгоритм /напр., управления обработкой на станке с ЧПУ/

33. оптимална производствена клетка

гибкий производственный модуль оптимальной конструкции

34. оптичен канал за предаване на данни

оптоволоконный последовательный канал /передачи данных/

35. оптическа предавателна система

/напр., чрез световоди, оптични кабели/

оптический датчик /напр., положения рабочего органа станка с ЧПУ/

36. органи на управление за оператор

органы управления /пульта оператора/

37. органи на управление с дръжка

и вграден в нея
аварийен стоп
органы управления с
рукояткой с /встроенной
в нее/ аварийной кнопкой
/срабатывающей при отпу-
скании рукоятки/

38. оригинално оборуд-
вана машина с ком-
пютърно цифрово
управление тип CNC
станок, оснащенный
устройством ЧПУ типа CNC
при его изготовлении

39. ориентира
/напр., шпинделя при ро-
ботизированной загрузке/
координата заданного
положения; ориентация
/напр., шпинделя при ори-
ентации/

40. осветител
/исползвана се при визу-
алните системи с тримерно
разпознаване/
осветитель /объекта,
напр., робокара, положен-
ия которого контролиру-
ется с помощью видео-
системы/

41. осъществяване
връзка /вход/
чрез перфолента
канал для передачи
управляющих программ на
перфоленте /от централь-
ной ЭВМ в устройство ЧПУ/

42. отделен микропро-
цессор
автономное микропро-
цессорное устройство
/напр., для адаптивного
управления станком/

43. отдел за ремонт,
настройка и под-
ръжка на инстру-
ментална екипиров-
ка

участок восстановле-
ния /заточки/ и настрой-
ки инструмента

44. отдел /служба/
по подготовка
на програмни пер-
фоленти

служба /отдел/ подго-
товки управляющих про-
грамм на перфоленте

45. отказ със само-
възстановяване
отказ с самовосстанов-
лением

46. откриване счупва-
нето на инстру-
мент; диагностика
състоянието на ин-
струмента

/напр., определяне ниво-
то на износване/

обнаружение поломки
инструмента; диагности-
рование состояния инст-
румента /напр., на стан-
ке с ЧПУ, работающем в
режиме безлюдной техно-
логии, напр., определе-
ния уровня его износа/

47. отчет /сообщение/
за състоянието
по време на ра-
бота

/напр., на работа, ма-
шината/

сообщение /на экране
дисплея/ о состоянии в
работе /напр., работа,
станка/

48. оф-лайн /вн от машината/
/напр., настройка на инструменти, програмиране и др./

вне станка /напр., настройка инструментальной оснастки/

49. охранителна бариера; щит
защитный щиток /останавливающий работу механизма при перемещении рабочего органа при касании/

50. очаквана продължителност на икономически живот на изделието
/до модернизацията му или снемане от производство/ ожидаемая продолжительность спроса на изделие до модернизации или изъятия с рынка

П

1. пакет за модернизация чрез CNC управление
комплект /оборудования/ для модернизации /станка/ путем оснащения устройства ЧПУ типа CNC

2. пакет програмно осигуряване за автоматизирано конструиране и изчертаване
пакет программно-математического обеспечения /чертежных операций/ для САПР

3. палетен карусел /карусел с носещи палети/; каруселен магазин с палети

карусельный магазин для палет /в гибкой производственной системе/

4. палетен носач; робокар-носач
робокар для транспортировки приспособлений-спутников /в пределах гибкой производственной системы/

5. палет за гъвкаво производство
приспособление-спутник для гибкого производственного модуля

6. палетизирано на товарване /палетизация/; подредан в определен ред на товарите
загрузка деталей с помощью приспособлений-спутников /напр., в гибкий производственный модуль/

7. палетна станция
станция для загрузки /разгрузки/ приспособлений-спутников

8. палет с обработен /и/ детайл/и/
приспособление-спутник с обработанными деталями /обработанной деталью/

9. палет-спътник придвижван на въздушна възглавница

приспособление-спутник
на воздушной подушке

10. памет на устройството за управление

память устройства управления /напр., устройства ЧПУ/

11. паралелно-последователен преобразувател

преобразователь параллельного потока данных в последовательный

12. параметрична компютърна таблица

/таблично показване на данни върху дисплея-екрана, където за всяка въведена стойностите на съответните променливи/ карта допусков /разброса/ параметров /напр., проектируемых с помощью ЭВМ деталей/

13. пасивен късовълнов комуникационен кабел, инсталиран в пода

пассивный коротковолновый кабель /положенный/ по технологическому маршруту /робокара/; пассивный коротковолновый кабель маршрутослежения

14. паспортна точност /по паспорта на машината/

/възможна, предвидена, предписана точност/

паспортная точность /напр., станка/

15. патронник с бърза смяна на челюстите /зажимой/ патрон с быстросменными губками

16. периодични /системи/ ни/ откази
/на машината, робота и т.н./

периодически повторяющиеся отказы /напр., станка, робота и т.п./

17. периодично контролиране
/напр., с помощта на монитор/

периодический контроль /напр., за работой производственного оборудования с помощью дисплейного монитора/

18. периферен интерфейс адаптер
/за допълнителните периферни устройства/ адаптер блока связи с периферийными устройствами

19. планиране потребностите от материални ресурси
планирование /технических/ требований к материалу /заготовкам/

20. план-график за производственото натоварване на гъвкава производствена система
график загрузки /станков/ гибкой производственной системы

21. пневмодатчик; сенсор
за налягане
пневмодатчик /напр.,
активного контроля деталей/
22. повторно въведете,
определете
повторно ввести /напр.,
в устройство ЧПУ данные
на деталь/
23. повърхнина от втори
порядък
поверхность /детали/
второго порядка
24. повърхнина пред-
ставяна в табли-
чен вид
поверхность /детали/,
представленная в табули-
рованном виде
25. подаване
выдавать /напр., в устрой-
ство ЧПУ/ информацию
/напр., о геометрических
параметрах обрабатываемой
детали/
26. податлив; приемащ
формата на манипу-
лиран обект
деформирующийся, плас-
тичный, принимающий форму;
податливый /детали при
захвате рукой робота/
27. подготвен контей-
нер с режещи ин-
струменти
контейнер с загружен-
ным в ячейки /лезвийным/
инструментом /на автома-
тизированном складе гиб-
кой производственной си-
стемы/
28. подготвен /натован-
рен/ инструмента-
лен контейнер
контейнер с загружен-
ной в ячейки инструмен-
тальной оснасткой /на
автоматизированном скла-
де гибкой производствен-
ной системы/
29. подготвен /нато-
варен/ палетен
контейнер
контейнер с загружен-
ными в ячейки приспособ-
лениями-спутниками /на
автоматизированном скла-
де гибкой производствен-
ной системы/
30. подготовка и обу-
чение за работа
с компютър
подготовка програм-
мистов; обучение работе
на ЭВМ; обучение работе,
связанной с вычислитель-
ными операциями
31. подходяща величи-
на /скорост/ на
подаване
оптимальная скорость
подачи /рабочего органа/
32. позициониращо
устройство; уста-
навливащо устрой-
ство
оператор /напр., стан-
ка/, устанавливающий ра-
бочие органы в заданное
положение /перед обра-
боткой в автоматическом
цикле/

33. положение /координати/ на робота
координата рабочего органа робота

34. полукръгъл палетен магазин
полукруглый накопитель приспособлений-спутников

35. положение /координати/ предшествуващо импулса
координата, предшествующая отработке импульса /от устройства ЧПУ/

36. портативен компютър /микрокомпютър; настолен компютър; персонален компютър и др./
микро-ЭВМ; персональная ЭВМ; настольная ЭВМ

37. портативност /преносимост/ на дe-тайл-програма
компактность /геометрической части/ управляющей программы /по объему/

38. последователност на изчертаване /при автоматизирано проектиране и конструиране/
последовательность /автоматизированной/ вычерчивания; разработки чертежей /с помощью САПР/; последовательность автоматизированного проектирования

39. последователност на обработката на отвори

последовательность обработки отверстий; /управляющая программа на обработку отверстий/; цикл обработки отверстий /в детали/

40. последователност на технологичните преходи /нарязане/; последователност на обработка

последовательность технологических переходов; обработки детали; управляющая программа

41. последователност от команли за управление на състоянието на работните органи; управляваща програма

последовательность команд управления состоянием; управляющая программа /рабочих органов, напр., робота, станка и т.п./

42. последователност при автоматизирано проектиране
последовательность операций при /автоматизированном/ проектировании

43. потенциален потребител /клиент/
потенциальный заказчик /пользователь/

44. потребителска /дружелюбна/ гъвкава производствена система

специализированная /ориентированная на пользователя/ гибкая производственная система

45. потребителска система за автоматизиране и проектиране /САПР/

специализированная система автоматизированного проектирования /САПР/

46. подвижен работен орган

рабочий орган /напр., работа/

47. празен /спомагателен/ ход/

холостой ход /напр., при проверке управляющей программы на станке с ЧПУ/

48. превръщане; преобразуване; преустройство

модернизация /напр., станка/

49. предаване /пренасяне/ на данни по оптичен канал /световод/

передача /данных/ по оптоволоконному кабелю /напр., от электроавтоматики станка к устройству ЧПУ/

50. предвиден ресурс на машината; очакван икономически живот на машината

ожидаемый срок службы станка /или работа/; ожидаемая продолжитель-

ность спроса на станок /или робот/ на рынке

51. предохранително устройство

предохранительное устройство; устройство защиты

52. предупредителен сигнал за претоварване

предупреждающий сигнал о перегрузке по току /электродвигателя главного привода/

53. предупредителни табли

аварийная сигнализация /напр., при эксплуатации станков с ЧПУ в условиях безлюдной технологии/

54. преходен /променлив/ размер

изменяющийся размер /в процессе обработки детали/

55. предупреждение за прегряване; за повишена температура

предупреждающая сигнализация о перегреве /напр., электродвигателя/

56. презатягане /наддопустимата сила/

пережим /детали при фиксации на столе, напр., в измерительном роботе/

57. прекомплектува /повторно събира детайли и изделия за цялата поръчка/

перезагружать /ячейки контейнера, напр., при-
способлениями-спутниками
и инструментальной ос-
насткой/

58. пренасочване
направить /напр., де-
таль/ по измененному /тех-
нологическому/ маршруту

59. пресичащи се по-
върхности; пресеч-
ни повърхнини
множество пересекаю-
щихся поверхностей /дета-
ли/

60. преустроена /мо-
дернизирана/ маши-
на
модернизированный ста-
нок

61. преформатиране;
изменение на форма
та
преобразовывать управ-
ляющую программу /с по-
мощью постпроцессора для
определенной модели стан-
ка/; перепрограммировать
на постпроцессоре

62. прецизно управле-
ние
прецизионное /адаптив-
ное/ управление с ограни-
чением по точности, пре-
цизионное управление
/рабочим органом станка/

63. приемник
приспособление для
приема /загружаемых де-
талей, напр., станок/

64. приложение без
цифрово управление

эксплуатация станка
/станков/, не оснащено-
го ЧПУ /напр., универ-
сальных неавтоматизиро-
ванных станков/

65. приложение на ро-
ботиката - роботиза-
ция
роботизация

66. принцип на адап-
тивно управление
с оптимизация на
технологическите
параметри
принцип адаптивного
управления с оптимизаци-
ей технологических па-
раметров

67. приспособление-
спътник; контей-
нер
приспособление-спут-
ник с ячейками /для де-
талей/; контейнер с
ячейками /с ячеистой
структурой/; крейт /с
однородными/ ячейками

68. приспособление-
спътник с клетки
приспособление-спут-
ник с ячейками; клеточ-
ный контейнер /для разме-
щения деталей/

69. проверка и кон-
трол в он-лайн
режим
/по време на работа/
/статистический/
контроль /напр., обра-
ботанных деталей с по-
мощью центральной ЭВМ
в диалоговом режиме/

70. програма за аналитични изследвания
программное обеспечение для /проведения/ аналитических исследований /напр. чертежей проектируемого изделия/

71. програма за директно групово управление на машини и работи

программно-математическое обеспечение системы группового управления /станками с ЧПУ от ЭВМ/

72. програма за контрол и проверка на детайла

управляющая программа для измерительного робота /координатно-измерительной машины с ЧПУ/

73. програма за контурно врезване
управляющая программа для контурного фрезерования

74. програма за управляващи устройства тип CNC

программа для управляющих устройств ЧПУ тип CNC

75. програмен пакет за автоматизирано проектиране

пакет программно-математического обеспечения /для/ САПР

76. програмен пакет за разпределено ползуване при диалогово автомати-

зирано изчертаване

пакет программно-математического обеспечения для распределенной САПР

77. програмен режим на работа
автоматический режим работы /станка с ЧПУ по программе/

78. програмиран графичен контур /профил/

заданный /запрограммированный/ контур /детали/; данные /в управляющей программе/ о запрограммированном контуре /детали/

79. програмиране в оф-лайн /отделно помещение/

программирование в специальном бюро /в вычислительном центре; вне цеха/

80. програмиране на работа в оф-лайн
/не в режим на обучение, а в бюро за подготовка на програми/

подготовка управляющих программ для робота вне цеха /напр., в бюро подготовки программ/

81. програмиране на работ в оф-лайн режим; аналитично програмиране на работ

/в технологичного бюро, без директно обучение/

обучение робота в автономном режиме; автономная /автоматизированная/ подготовка управляющих программ для робота /путем обучения/

82. программиране на роботи; подготовка на управлящите програми за работи

подготовка управляющих программ для роботов /напр., обслуживающих гибкий производственный модуль/

83. программирано отвеждане /по команда/

/на работния орган на машината/
отвод /рабочего органа станка/ по программе /отскок по программе/

84. программирано спирание

программируемый останов /станка с ЧПУ в автоматическом режиме/

85. программирано /управлявано/ връщане към работна позиция

подвод /напр., инструмента к детали/ по программе /после прерывания обработки/

86. программиран цикъл за обработка в устройствата за ЧПУ

запрограммированный в устройстве ЧПУ типа

СНС постоянный цикл обработки /напр., цикл глубокого сверления/

87. програмираща клавиатура; бутони за програмиране

виртуальная /многофункциональная/ клавиатура; клавиатура /пульта/ программирования

88. програмируема дистанционна идентификация; програмируема идентификация от разстояние

программируемая видеосистема опознавания; идентификация расстояния /напр., деталей на входе гибкой производственной системы/

89. програмируема механична ръка за избор на инструмент

рука с программируемым выбором /поиском/ инструмента

90. програмируем контроле /персоналния компютър/ към интерфейса на севрозадвижващия блок /система/

интерфейс связи программируемого командоаппарата с системой позиционного управления

91. програмируем робот

робот с ЧПУ, программируемый робот /оснащенный программируемым командо-аппаратом/

92. програмна функционална клавиатура

многофункциональная /программируемая/ клавиатура

93. програмно осигуряване /софтуер/ за двуразмерно /равнинно/ автоматизирано конструирание и изчертаване

программное обеспечение, 2-координатная САПР

94. програмист на роботи

программист, выполняющий подготовку управляющих программ для роботов; программист, обучающий роботы

95. програмист подготвящ програми в оф-лайн

/т.е. вн от машината в технологичного бюро/

программист, производящий подготовку управляющих программ вне станка /напр., с помощью автономного комплекса автоматизированной подготовки программ/

96. програмна библиотека /файл, масив/ за множество детайли

хранение /в запоминающем устройстве/ библиотеки управляющих программ

97. програмно осигуряване за разпознаване /визуално/

программное обеспечение /видеосистемы/ для идентификации /опознавания изображения, напр., детали/

98. програмно осигуряване за измерителна сонда

программное обеспечение для измерения /напр., детали/ контактным щупом

99. програмно осигуряване за автоматизирана обработка на резултатите от измервания

/напр., детали при следоперационен контрол на измерителен робот или координатно-измерительная машина/

система программного обеспечения для автоматизированной обработки результатов измерений /напр., деталей, проходящих послеоперационный контроль на измерительном роботе или координатно-измерительной машине/

100. прозрачен; канал за пряк достъп

канал прямого доступа /напр., к микроЭВМ устройства ЧПУ/

101. производитель на
металообрабатыващи
машины
станкостроительная
фирма
102. производствена
клетка /модул/
с цифрово управ-
ление
гибкий производствен-
ный модуль
103. производствена
технология с ми-
нимално участие
на човека
малолюдная технология
/в гибком производстве/
104. производство кон-
тролирано с элект-
ронни измервател-
ни средства
производство, оснащен-
ное электронными /цифро-
выми/ измерительными
средствами
105. програмиращ език
за цифрово уп-
равление
язык управляющих про-
грамм
106. пропуснато /по-
грешно/ иденти-
фициране
ошибка в идентификации;
ошибка в распознавании
/напр., типа детали при
сортировке/
107. пропушане на от-
вор
пропущенное /при обра-
ботке на станке с ЧПУ/
отверстие /детали/; не-
- обработанное отверстие
/напр., вследствие сбоя
устройства ЧПУ/
108. пространствена
/триразмерна/
коррекция на ра-
диус на инстру-
мента
пространственная кор-
рекция на радиус /резца/
109. пространствени
ограничения
пространственные огра-
ничения /изделия/ по га-
баритным размерам
110. пространствено
/обемно/ модели-
ращо устройство
устройство для моде-
лирования объемных дета-
лей
111. прототип на уст-
ройство за цифро-
во управление
опытный образец уст-
ройства ЧПУ; опытный об-
разец станка с ЧПУ
112. професионален
графичен дисплей
специализированный
дисплей графического
отображения /данных,
напр., управляющей про-
граммы/
113. професионален
графичен контро-
лер; управляюще
устройство с
графични въз-
можности
специализированное
устройство управления

средствами графического отображения /данных, напр., моделирования траектории перемещения рабочего органа/

114. профилно врезно подаване /на шлифовъчен диск/

врезная подача профильного /абразивного/ круга

115. процедура по ориентирание

цикл /напр., осевой/ ориентации /для автоматической коррекции на длину детали/

116. процедура /режим/ на избирателен статистически контрол

процедура выборочного /статистического/ контроля /путем выборки из партии для измерения определенных деталей с помощью робота/

117. процедура /част от цикъла/ на позициониране

цикл позиционирования /рабочего органа в заданную координату/

118. процесор за обмен на геометрична информация

процесор обмена геометрической информацией /управляющей программы/

119. пулт за управление на данните

пулт управления данными /напр., технологическими/

120. пътуване /на робокара/ по маршрут

/започната непосредственно след получаването ѝ и завършено в найкратък възможен срок/
перемещение /робокара/ по технологическому маршруту; транспортировка /напр., деталей/ по технологическому маршруту

Р

1. робокар /транспортен робот/ с компютърно управление по вдълбан в пода маршрутен индукционен проводник

робокар с /индуктивным/ управлением от ЭВМ; тележка-робот, управляемый от ЭВМ

2. работа по развитие на роботиката; създаване работотехнически средства

создание робототехнических средств

3. работен орган /задвижван елемент/; робот

рабочий орган /напр., робота/

4. работен палет-спътник за транспортиране детайли

приспособление-спутник для /транспортиров-

ки/ деталей, загруженное /детальями/ приспособление-спутник

5. рабочая среда
цеховые условия окружающей среды

6. разработчик-исследовательски и испытательски лаборатории
лаборатории исследований, разработок, испытаний и расчетов

7. различия /неподобия/ детали /от различия фамилий/
детали /подлежащие обработке, напр., на станке с ЧПУ/ из разных семейств

8. размер; габарит
размер; габарит

9. размер /големина/ на партиях от детали
размер партии /деталей/

10. распечатка на управляющих программах
распечатка управляющих программ

11. разработчик на деталях чертежи; чертежник-деталировщик; конструктор-деталировщик
техник-деталировщик; разработчик рабочих чертежей; чертежник-деталировщик; конструктор-деталировщик

12. расчетная /плановая/ производительность на производственной клетке
расчетная производительность /гибкого/ производственного модуля

13. регулируем параметр; управляемая переменная
регулируемый параметр; управляемая переменная /напр., при адаптивном управлении/

14. редактирование /изменение/ на программе
редактирование управляющих программ

15. редактирование через ручное введение на данные
устройство для редактирования /напр., управляющих программ/ с помощью /клавиатуры/ ручного ввода

16. режим на автоматическом позиционировании
/от управляющей программы/
режим автоматического позиционирования /от управляющей программы/

17. режим на безлюдной технологии
режим безлюдной технологии

18. режим на прямой связи с управляющим компьютером

режим обмена /данными устройств ЧПУ/ с центральной ЭВМ

19. режим на интер-активно /диалогово/ управление със система тип CNC
диалоговое устройство /система/ ЧПУ типа CNC

20. режим на контурно /попътно, непрекъснато/ управление на машината
покадровый режим управления станком /от устройства ЧПУ/

21. режим на 3-координатна /обемна/ обработка
режим 3-координатной /объемной/ обработки /напр., на фрезерном станке с ЧПУ/

22. режим на 2-координатна обработка; квадратна форма; вид
/напр., на импульса, сигнала/
режим 2-координатной обработки /напр., на фрезерном станке с ЧПУ/

23. релсова стелажо-обслужваща машина; релсово-подвижен повдигач; релсова роботизирана количка, робоколичка
рельсовый подъемник-загрузчик; рельсовый робокар; рельсовая тележка-робот /производя-

щий загрузку-разгрузку станков в заданном порядке/

24. релсова транспортна количка, робоколичка
рельсовый робокар /тележка-робот/

25. ремонтни служби; отдели по модернизация
ремонтные службы; службы модернизации оборудования /напр., станков/

26. речева /гласна/ команда /ключ/
речевая команда /эквивалент физическому нажатию оператором соответствующей клавиши/; речевой ввод

27. робокар-влекач; транспортен робот-влекач
робокар, тележка-робот, автоматизированная транспортная тележка /перемещающаяся по рельсовым путям в пределах, напр., гибкой производственной системы/

28. робокар с индуктивно управление по вграден в подамирутен проводник
робокар, тележка-робот с индуктивным управлением

29. робокар /транспортен робот/ за гъвкава производствена система /ГАПС/

робокар; тележка-робот;
автоматизированная транс-
портная тележка гибкой
производственной системы

30. робокар /транспор-
тен робот/ с аку-
муляторни батареи

робокар /тележка-ро-
бот/ с аккумуляторным
питанием

31. роботизирана
гъвкава производ-
ствена система с
компютърно управ-
ление

роботизированная гиб-
кая производственная си-
стема с /централизован-
ным/ управлением от ЭВМ

32. роботизирана маши-
на; машина управля-
вана от робота

роботизированный стан-
ок /напр., гибкого про-
изводственного модуля/

33. роботизирана си-
стема

роботизированная /тех-
нологическая/система
/производства/

34. роботизиран вилок
подвигач; робокар
с вилок подвигач;

робокар /тележка-робот/
с вильчатым захватом
/для загрузки-разгрузки
деталей в гибком произ-
водственном модуле/

35. роботизирана за-
варъчна клетка
/комплекс/

роботизированный сва-
рочный модуль

36. роботизирана
производствена
клетка

роботизированный гиб-
кий производственный мо-
дуль-ячейка

37. роботизирана си-
стема

система управления
роботом /роботизирован-
ным комплексом и т.п./;
робототехническая систе-
ма /напр., для обслужи-
вания гибкого производ-
ственного модуля/

38. роботизиран
кран-щабелъор;
роботизирана сте-
лажоробслужваща
машина

роботизированный кран-
штабелер /для погрузочно-
разгрузочных работ в
гибкой производственной
системе/

39. роботизирано зах-
ранване с детал-
ли; роботизирано
закрепване /по-
ставяне/ детали

роботизированная за-
грузка деталей

40. роботизиран инст-
рументален мага-
зин; инструмен-
тален магазин об-
служван от робот

инструментальный ма-
газин с роботизированной
загрузкой; роботизированный
инструментальный магазин

41. роботизирано зах-
ранващо устройст-
во

загрузочный робот;
робот-манипулятор

42. роботизирован модуль
за /измерване/ мо-
мент

датчик-модуль робота
для измерения/ момента

43. роботизирован модуль
за /измерване/
преплъзване

датчик-модуль робота
для измерения силы про-
скальзывания /напр., при
захвате детали/

44. робот за безлюдно
производство; са-
мообучаващ се ро-
бот

робот с ЧПУ; робот в
гибком производственном
модуле /система/

45. робот за смяна на
инструмента

робот для смены инст-
румента

46. робот/машина пре-
минали пускови
изпитания

/станок, робот и т.п./
прошедший производствен-
ные испытания

47. роботизировано .
попълване с инст-
рументи

/напр., на инструментал-
ния магазин/

пополнение роботом
инструментального магази-
на /склада/

48. роботостроене
роботостроение

49. робот програмиран
в он-лайн /по
времен на работа/
/от управляващ компютър/
робот с управляющей
программой, подготовлен-
ной в цеховых условиях

50. робот с електро-
механично задвиж-
ване
робот, оснащенный эле-
ктроприводом

51. робот управляван
с перфолентно
устройство
робот с ЧПУ /с про-
граммоносителем на пер-
фоленте/

52. ръка със сдвоен
хващач
двухзахватная рука
/напр., в устройстве
автоматической смены ин-
струмента/

53. ръст на работната
температура на ма-
шината; темпера-
турен градиент
на машината
нагрев станка; увели-
чение температурных де-
формаций /органов/ стан-
ка

54. ръчен орган за
управление /конт-
ролер/
ручной орган управле-
ния /напр., штурвал пе-
ремещения рабочего орга-
на станка/

55. ръчка с нониусна
скала

штурвал с /градуирован-
ным/ лимбом; рукоятка штур-
вала с лимбом

56. ръчна намеса /под-
настройка/ от опе-
ратора

ручная подналадка /стан-
ка путем вмешательства
оператора в цикл обработ-
ки;/ наладка /напр., ста-
ночного оборудования гиб-
кой производственной сис-
темы/

57. ръчно въвеждане
на команди

ручной ввод команд;
ручное /неавтоматизиро-
ванное/ управление /напр.,
станком/

58. ръчно придвижване
на органа на маши-
ната

/работа от страна на опе-
ратора/

неавтоматизированное
перемещение /рабочего
органа станка, осуществ-
ляемое оператором с по-
мощью ручных органов/

59. ръчно подреждане
на детали в от-
делните клетки
на палет или ин-
струменти в ин-
струментален ма-
газин

ручное размещение по
ячейкам /при загрузке
накопителя деталями или
инструментального мага-
зина инструментом/

С

1. самоходна количка;
совалков транс-
портъор

/която се движи само пра-
волинейно; напред-назад/
челночный робокар;
тележка-робот челночного
типа; автоматизированная
транспортная тележка-чел-
нок

2. сбор на данни /ин-
формация/

сбор данных /напр.,
технологических, для уп-
равления станками с ЧПУ
в составе гибкой произ-
водственной системы/

3. светлинен детектор
/фотодатчик/

фотодатчик /напр.,
для определения положе-
ния рабочего органа ро-
бота/

4. светлинна бариера
/безконтактно защитно
ограждение чрез фото-
клетки/

бесконтактное защит-
ное ограждение /напр.,
оперативной зоны робота/

5. с възможности за
свързване чрез
интерфейс

связанный /напр., со
станком/ с помощью ин-
терфейсного блока /об
устройстве ЧПУ/

6. себестойност на
детайл

стоимость детали

7. себестойност на машината
стоимость станка
8. себестойност на суровините
стоимость заготовок;
стоимость исходного материала
9. селектор /избирач/ с блокировка
переключатель с блокировкой с ключем /напр., режимов работы/
10. селекторна ръка
поисковая рука /робота/
11. сензор /датчик/ за силите на хващане
датчик силы зажима /захвата руки робота/
12. сензорен модул за силите на хващане и момента
датчик-модуль /робота для измерения/ силы проскальзывания и момента /напр., при захвате детали/
13. сензорно устройство за детайлите
/към устройствата за активен контрол/
прибор активного контроля размеров /напр., диаметра обрабатываемой детали/
14. серво двигател
привод /электродвигатель/ вращения детали
15. сервоуправляващо устройство; сервоконтролер
позиционная система; устройство управления приводами подачи
16. сигнал /диагностичен/ за счупване режущия ръб на инструмента
диагностическое сообщение о выкрашивании режущей кромки инструмента
17. сигнал за неизправност
сигнал /диагностический о возникшей неисправности/
18. сигнал от датчика за преместване
/на работния орган на машината/
сигнал от датчика перемещения /рабочего органа станка/
19. силов датчик за обратна връзка на магнитоеластичен/магнитострикционен принцип
магнитострикционный датчик силы /напр., захвата руки робота/
20. силово-моментен сензор /датчик/
датчик /для измерения/ силы зажима и момента /напр., при захвате детали рукой робота/
21. символен клавиш
виртуальная /многофункциональная, программируемая/ кнопка /клавиша/

22. система за автоматична смяна на патронници
система автоматической смены /зажимного/ патрона
23. система за автоматично търсене
система /устройство/ автоматического поиска /напр., инструмента/
24. система за диагностичен контрол
/на технологичните параметри, процеса и др./
система диагностического контроля /технологических параметров, условий процесса обработки/
25. система за завеждане постъпилите заявки
система учета поступлений заказов
26. система за идентификация на изображения
видеосистема идентификации изображения /напр., детали/
27. система за измерване и корекция
система коррекции /напр., инструмента/ по результатам измерений
28. система за индикация на отказа /неизправността/; откриване
система индикации неисправностей /отказов/
29. система за инструментална екипировка и приспособления
система инструментальной оснастки и приспособлений
30. система за кодиране на палети
система кодирования приспособлений-спутников
31. система за модулна инструментална екипировка
система модульной инструментальной оснастки
32. система за предварителна настройка
/на инструмента/
установка для настройки /инструмента, напр., перед обработкой/
33. система за регулиране условията на околната среда
система защиты от влияния окружающей среды /напр., измерительного робота в цеховых условиях/
34. система за речева /гласова/ комуникация с компютъра или управляващото устройство
система речевого управления /по речевым командам оператора/
35. система за ръководство на машинния парк

система управления станками

36. сигнал за спиране на подаването
команда останова перемещения /рабочего органа/

37. система за черно-бяло възпроизвеждане върху екрана
видеосистема с воспроизведением тонового изображения /по яркости в цифровом виде/

38. система за управление в реално време

система управления в реальном масштабе времени

39. система за управление от нецифров тип
непрограммируемая система /устройство/ управления /напр., роботом, станком-автоматом и т.п./

40. сигнал от измерителната сонда
сигнал касания шупом /измерительной головки поверхности измеряемого изделия, напр., на многоцелевом станке/

41. система от клетков тип
/съставена от отделни производствени клетки; гъвкава производствена система съставена от отделни клетки/
гибкий производственный модуль; система уп-

равления /гибким/ производственным модулем;
гибкая производственная система /состоящая из гибких производственных модулей/

42. система от микрокомпютри за автоматизирано проектиране и управление на производството

персональная система автоматизированного проектирования /САПР/ и подготовка управляющих программ

43. система /производствена клетка/ с две машини
двухстаночный гибкий производственный модуль

44. система с машинен интелект; интелигентна система
интеллектуальная система

45. систематична размерна грешка
систематическая погрешность /смещение размера при обработке партии деталей/

46. система /устройство/ за адаптивно управление с оптимизация на технологичните параметри
система /устройство/ адаптивного управления

с оптимизацией технологических параметров /напр., производительности/

47. система /устройство/ за почистване
опашката на инструмента

/при автоматична смяна/

устройство очистки хвостовиков инструментов /при автоматической смене/

48. системен модул
/от системата/

системный модуль

49. системен робокар;
транспортен робот

/от системата/

робокар гибкой производственной системы; робокар /тележка-робот/ транспортной системы /входящей в состав гибкой производственной системы/

50. скелетон
/скелетна /антропоморфна/ структура/

скелет /представление изображения в структурном виде /для идентификации изображения, напр., детали, путем подсчета узлов с помощью видео-системы/

51. складов под -
настилка

стеллажи накопителя /напр., деталей, обработанных гибким производственным модулем/

52. складиране; съхранение

процедура накопления и хранения /на автоматическом складе, напр., деталей/

53. склад за незавършена продукция
буферные /промежуточные/ накопители обрабатываемых деталей /напр., в гибкой производственной системе/

54. склад; магазин
промежуточный накопитель /напр., деталей у станка/

55. склад-стелаж;
мецанин
/отделно помещение/
стеллаж-накопитель
/напр., обработанных деталей/

56. склад със заготовки; магазинно устройство
накопители заготовки
/подготавливаемые/ для дальнейшей обработки;
склад /промежуточный/ заготовок /напр., на токарном станке в механическом цехе/

57. следене и контрол на детайла
контроль качества
детали

58. следящ курсор
/показалец/
следящий точный курсор /на экране дисплея системы автоматизированного проектирования/

59. снемане на поръчка-
та от изпълнение
снятие заказа с испол-
нения /технологической
операции в гибкой произ-
водственной системе/

60. снет; разтоварен
снятый /напр., манипу-
лятором со станка, о дета-
ли/; разгруженный /напр.,
станок/

61. совалков инстру-
ментален магазин
инструментальный челноч-
ный магазин; робокар-челнок
с инструментальным мага-
зином

62. софтуерно /програм-
но/ управляван
робот
робот с программной
реализацией алгоритмов
управления

63. специализиран
интерфейс
специализированный ин-
терфейс; интеллектуаль-
ный интерфейс /напр.,
между роботом и вспомо-
гательным оборудованием
на основе микроЭВМ/

64. специализиран па-
кет програмно
осигуряване
специализированный па-
кет программного обеспе-
чения /для определенно-
го типа, напр., роботов,
станков и т.п./

65. специализиран ро-
бот
/в съответствие с изиск-
ванията на клиента/

специализированный
робот /напр., спроекти-
рованный в соответствии
с требованиями заказчика/

66. специализиран ро-
ботизиран манипу-
латор
специализированный
робот-манипулятор; робо-
тизированный загрузчик
/деталей/

67. специалист по мо-
дернизация
специалист по модер-
низации /станка путем
оснащения, напр., уст-
ройством ЧПУ/; фирма по
модернизации /станков
путем оснащения ЧПУ/

68. специалист /служ-
ба, устройство/
по модернизация
специалист по модерни-
зации /напр., станка/;
фирма, занимающаяся мо-
дернизацией /производ-
ственного оборудования/

69. спецификации;
изисквания; тех-
нически данни;
условия
заданный допуск /на
обработку детали/

70. среда с директна
връзка на управля-
ващия компютър и
обработващите
машини и роботи
средства /оборудова-
ние/ управления /группой
станков/ от центральной
ЭВМ

71. средно количество
на незавършената
продукция
/намираща се в процес на
обработка/

среднее число обрабаты-
ваемых деталей /находящих-
ся в процессе обработки/

72. средства за обра-
ботка резултатите
от изследванията

средства для статисти-
ческой обработки резуль-
татов измерений /напр.,
деталей/

73. стандартен пери-
ферен контролер
/периферно управ-
ляващо устройство/

/управляващо устройство
за периферни устройства/
блок /устройство/ уп-
равления стандартными
периферийными устройст-
вами

74. стандартна систе-
ма за управление

система ЧПУ типа NC
/с неперепрограммируе-
мыми алгоритмами управ-
ления/

75. станция за авто-
матична предвари-
телна настройка
на инструмента

станция для автоматиза-
ционной настройки инстру-
мента

76. станция /место,
позиция/ за наст-
ройка

станция загрузки;
загрузчик /напр., дета-

лей на станок в гибком
производственном моду-
ле/

77. станция /работно
място/ за меха-
нична обработка;
модул за меха-
нична обработка

станок; производст-
венная установка

78. станция /работно
място/ за работа
в оф-лайн

/на програмиране, редак-
тиране и др./

/измерительная/ ус-
тановка для размерной
настройки /инструмента/
вне станка

79. станция /работно
място/ за след-
операционен конт-
рол; контролно-
измерителна
станция

/понякога съоръжена с
измерителен робот или
машина/

станция послеопера-
ционного контроля; из-
мерительный робот /на
базе координатно-изме-
рительной машины/; ко-
ординатно-измерительно-
го робота; станция для
послеоперационного
контроля /деталей/

80. статистически
производствен
контрол

система статисти-
ческого контроля /тех-
нологического процес-
са/

81. стелажен склад
стелаж-накопитель
/напр., заготовок в гиб-
ком производственном мо-
дуле/

82. стелаж за заготовки
/в гъвкави производствен-
ни системи/
накопитель-стелаж для
заготовок /в гибкой про-
изводственной системе/

83. стойност на съхра-
нението в склад
на детайл за една
година
стоимость хранения де-
тали за год

84. стратегия на из-
вършване шлифовъч-
ните операции
принцип управления
шлифованием /напр., в
адаптивном режиме/

85. страница с релей-
на стъпална схема
станция /на экране
дисплея/ с принципиаль-
ной электросхемой

86. стругова машина
за гъвкаво произ-
водство; гъвкав
стругов модул
токарный станок для
гибкого производственно-
го модуля; гибкий токар-
ный модул

87. стругова машина с
минимално обслуж-
ване
токарный автомат с ро-
ботизированной загрузкой

/предназначенный для ра-
боты в условиях малолюд-
ной технологии/

88. стругова система;
стругов модул;
система за стру-
гова обработка
устройство /система/
ЧПУ токарным станком;
гибкий токарный модуль;
система управления гиб-
ким токарным модулем

89. стъпкови управле-
ния
наладочное шаговое
управление /последова-
тельного действия/

90. създадено/о,а/
на място от пот-
ребителя
созда/а, о/ потреби-
телем

91. съоръжения,
средства, устрой-
ство, помещения
за диагностичната
система
аппаратное обеспече-
ние диагностической си-
стемы

Т

1. табулиран/а, о, и/
/представен в
табличен вид/
представленный в та-
булированном виде /напр.,
контур детали/
2. тактилно-силова
обратна връзка

тактильный датчик силы /напр., захвата руки работа/

3. телевизионен анализатор; видеоанализатор

видеоанализатор /изображения, напр., детали, передаваемое в видеосистеме с помощью телекамеры/

4. телевизионен /видео/ датчик

телевизионный датчик; видеодатчик на электронно-лучевой трубке; ньювикон /фирм./; видикон

5. телевизионен датчик /сензор/; видеосензор; видикон

телевизионный датчик; видеодатчик на электронно-лучевой трубке; халнкон; видикон

6. температурна деформация

температурные деформации /напр., рабочего органа/

7. терминални контакти /на входа, изхода/

нормально замкнутые контакты /напр., конечного выключателя/

8. терминал с бързо свързване

быстродействующий зажим /электрического аппарата/

9. тест /изпитание/ на чувствителност, реакция/

динамический тест; испытание на динамическую устойчивость /напр., работа, станка и т.п./; определение экспериментальным путем динамических характеристик /напр., работа/

10. тестова /пробна/ перфолента

/за контролиране работата на управляващото устройство/

тестовая управляющая программа /для проверки работоспособности станка, работа и т.п./

11. тестов /пробен/ проход

тестовый проход /перед обработкой на станке с ЧПУ первой детали/

12. технически и инженерен персонал

технический и инженерный персонал /персонал САПР; разработчики и проектировщики /САПР/

13. техничко-икономическа обосновка

техничко-экономическое обоснование /напр., для заказа оборудования гибкой производственной системы/

14. технологичен маршрут между шлифовъчен център

/многоцелева шлифовъчна машина/ и производственная клетка

технологический маршрут /напр., деталей/

между шлифовальным много-
целевым станком и гибким
производственным модулем

15. технологичен пара-
метър; променлива
на процеса

технологический пара-
метр

16. технологичен процес
с вредни за здраве-
то условия

/технологический/ про-
цесс с возможностью опас-
ных последствий /напр.,
при попадании оператора
в оперативную зону робота/

17. технологичен цикъл
с параметрично за-
даване на данните

технологический макро-
цикл /напр., обработки
на станке с ЧПУ/ с пара-
метрическим заданием дан-
ных, используемых в про-
цессе отработки цикла

18. технологична под-
готовка и управ-
ление на производ-
ството

модуль /системы/ пла-
нирования и управления
производством /формирует
производственный график
управляющей программы
для станков, собирает и
обрабатывает данные стан-
ков, выполняет коррекции
при отклонении от произ-
водственного графика/

19. тип и позиция
/местоположение/
на инструмента

/в инструментален магазин/

тип ячейки инструмен-
та /в инструментальном
магазине, напр., много-
целевого станка/

20. типова програма
параметрическая уп-
равляющая программа
/на обработку технологи-
ческого семейства дета-
лей/

21. товаро-разтовар-
на операция /ро-
ботизирана/ за
детайлите

/роботизированная/
процедура загрузки-раз-
грузки деталей /напр.,
со станков/

22. товаро-разтоварна
станция за робо-
кари

/в автоматизирана транс-
портна система на ГАПС/
станция загрузки ро-
бокаров /в автоматичес-
кой транспортной систе-
ме, обслуживающей гиб-
кую производственную
систему/

23. товаро-разтовар-
но устройство за
палети; устройст-
во за палети;
устройство за
смяна на палети-
опътници

загрузчик приспособ-
лений-спутников; уст-
ройство /автоматической/
смены приспособлений-
спутников

24. траектория на дви-
жение на робота

траектория /перемещения/ рабочего органа робота

25. транспортен контейнер с отделни клетки

транспортный контейнер с ячейками /напр., для деталей/

26. транспортиране и манипулиране на материали чрез робокари-влекачи

транспортировка заготовок /обрабатываемых деталей/ на роботах

27. транспортна робокарна система; транспортна система с множество кари, колички

автоматизированная транспортная система с роботами

28. транспортно средство за палети

транспортер для приспособлений-спутников

29. трета безлюдна работна смяна в автоматизиран цех

третья /ночная/ смена в автоматизированном цехе /при работе по принципу безлюдной технологии/

30. трикоординатна измерителна сонда /контактен тип/

контактная 3-координатная измерительная головка /для измерения по-

ложения детали на многоцелевом станке перед обработкой/

31. три-координатно /пространствено, обемно/ фрезование

фрезерование пространственной поверхности /детали/

32. триразмерен модул на пространствена повърхнина на детайл

заданная модель пространственной поверхности детали /подлежащей обработке, напр., обрабатываемым роботом/

33. триразмерен модул; модул за триразмерно /пространствено/ проектиране

модуль /САПР/ для пространственного проектирования /деталей/

34. триразмерен /объемен/ палетен подреждач

/трансманипулатор/ объемный /буферный/ накопитель приспособлений-спутников /для транспортировки, напр., изделий в пределах гибкой производственной системы/

35. триразмерна /объема/ моделираща система

/автоматизированная/ система программирования объемных деталей /для

обработки на станке с ЧПУ/

36. триазмерна система

3-координатное устройство /система/ ЧПУ; /автоматизированная/ система подготовки управляющих программ для обработки объемных деталей /на станке с ЧПУ/

37. тясно място в производството /създа-
ващо главоболие/

узкое место на производстве /напр., в гибкой производственной линии/

У

1. указание; даване
инструкция; под-
сказване

выдача /на экран дисплея/ инструкций /оператору, напр., станка с ЧПУ/

2. универсална клавиатура

панель /пульта управления/ с универсальной /полной/ клавиатурой

3. универсална маса,
спътник

приспособление-спутник

4. универсална /многоцелева/ метало-
обработваща машина-
център

многоцелевой станок

5. универсален
компютър

универсальная ЭВМ

6. управление на за-
точването на абра-
зивен диск

управление правкой /абразивного/ круга

7. управление на робо-
та и машината

устройство /система/ управления гибким роботизированным производственным модулем /системой/

8. управление нанася-
нето на стрелки
върху контура

/на чертежа при автоматизирано проектиране/ управление /в САПР/ нанесением стрелок на контуры /чертежа при автоматизированном проектировании/

9. управление на ро-
бота на високо
ниво

/напр., от централния компютър/

управление роботом высокого уровня

10. управление на
процеса на отде-
ляне на стружките

управление /автоматическим/ удалением стружки /напр., в роботизированном гибком производственном модуле/

11. управление пре-
местването на ма-
сата

/напр., на машината/
управление перемещением стола /станка, напр., в режиме ЧПУ/

12. управление /програмно/ с висока разрешаваща способност

устройство ЧПУ с прецизионной измерительной системой для управления /напр., измерительным роботом/

13. управлявано /контролирано/ подаване на конвейера

управляемая подача конвейера

14. управляваща лента управляющая программа на перфоленте

15. управляващо устройство на гъвкава производствена клетка

устройство управления гибкими производственными модулями

16. управляема координата на обработка

/управляемая/ координата обработки

17. управляема координатна ос с постоянно-токово задвижване

/напр., на работа, машината/

управляемая координата с приводом постоянного тока /напр., работа, станка и т.п./

18. управляващ пулт за транспортните операции и производствения график

пулт управления транспортировкой деталей формирования производственного графика /в гибкой производственной системе/

19. условия за възникване на отказ

условия, обусловившие отказ /напр., температурные/

20. условия на експлоатация; състояние/я/ на машина/и/

условия /окружающей/ среды, в которой эксплуатируется станок /робот и т.п./

21. условия на управление, в които функционира устройството

условия /окружающей/ среды, в которой функционирует устройство управления

22. условия /състояние/ на натоварване двигателя

установка нагрузки /главного электро/ привода /станка/

23. установка /помещение/ за обдухване и почистване със сгъстен въздух

установка для обдува /напр., очистки инструментов от загрязнений после обработки очередной детали перед автоматической сменой инструмента/

24. установывание в исходно положение
установка /рабочего органа станка/ в исходное положение/

25. установывание /вращание/ на машината, работа в исходно положение
установка /рабочего органа станка/ в исходное положение

26. установывание на директна система за групово цифрово управление
система централизованного /группового/ управления от /центральной/ ЭВМ

27. устройство за автоматична смяна на палета; автоматично палетно-сменно устройство
устройство автоматической смены палет /приспособлений-спутников/

28. устройство за автоматично отделяне на стружките
устройство автоматического удаления стружки /из зоны резания на станке/

29. устройство за запис /въвеждане/ програмата в персоналният компютър /или програмируемая контролер/

устройство записи в программируемый командоаппарат /программного обеспечения или управляющей программы/

30. устройство за контролиране на претоварване; датчик за претоварване

устройство контроля перегрузки /напр., станка/; датчик перегрузки

31. устройство за манипулиране и транспортиране на материали /листове, прокат, отливки и др./

устройство для транспортировки /загрузки-разгрузки/ деталей /напр., в гибкой производственной системе/

32. устройство с машинен интелект
интеллектуальное устройство /напр., управления на основе ЭВМ/; микропроцессорный датчик

Ф

1. фазов енкодер
/импульсен датчик/;
шифратор

импульсный датчик /положения рабочего органа станка с ЧПУ/

2. фамилия управляющих программ

библиотека управляющих программ для /обработки на станке с ЧПУ/ семейства деталей; семейство управляющих программ

3. фиксира координатите

/напр., на работния орган/

зафиксировать /с сохранением в памяти/ координаты /положения рабочего органа станка, напр., в момент касания датчика детали/

4. формат за кавички тип меню

диалоговый формат в виде меню; язык программирования с использованием меню

5. формат на входните данни от програмата

формат данных управляющих программ

6. формува; изработва по шаблон

формировать /напр., объемное изображение детали, подлежащей обработке на станке с ЧПУ/; образовывать /напр., на экране дисплея контуры программируемой детали/

7. функционален клавиш, бутон

/многофункциональная,

/многофункциональная, программируемая/ клавиша /кнопка пульта управления/

8. функционални възможности на управляващото устройство

функциональные возможности устройства управления /напр., интеллектуальным роботом/

9. функциониране /експлоатация/ на гъвкава производствена система

процедура функционирования гибкой производственной системы /модуля/ при обработке определенного семейства деталей

10. функция на врезно подаване

/на шлифовъчен диск/

функциональная врезная подача /изменяющаяся по определенному закону/; команда на управление /напр., переключением с одной скорости на другую/ врезной подачей /напр., шлифовальной бабки/

X

1. херметизиран /невентилиран/ шкаф за управлящата система

герметизированный шкаф /напр., устройства ЧПУ/

2. хибридна гъвкава
производствена
система
/със смесена структура
от машини с ЦПУ и автома-
ти/

гибридна гибкая про-
изводственная система
/состоящая из станков с
ЧПУ автоматов/

3. хидравлично дейст-
вуващ /задвижван/
робот
робот с гидравличес-
ким приводом

4. хидравлично задвиж-
ван робот; гидрофици-
ран робот
робот, оснащенный гид-
роприводом; гидрофициро-
ванный робот /подачи ра-
бочих органов/

5. хлабавина; игра;
мъртъв ход; подат-
ливост
/напр., на система СПИД/
нежесткость, упругость
/напр., системы СПИД/

Ц

1. център по автоматизи-
зирано конструиране
и проектиране
центр по автоматизиро-
ванному проектированию
/с помощью ЭВМ/

2. център по автоматизи-
зирано конструиране
и проектиране
центр по разработке
САПР и АСУТП /Англия/

3. циклична /периодич-
на/ грешка; систе-
матична грешка
периодическая погреш-
ность, систематическая
ошибка /напр., измери-
тельного преобразователя
положения рабочего орга-
на станка с ЧПУ/

4. цикъл на измерване
с контактна сонда
цикл измерения кон-
тактной /измерительной/
головкой/ /напр., изме-
рительного робота/

5. цикъл на преработ-
ка информацията от
визуални възприя-
тия
цикл видеообработки
/данных изображения с
помощью видеосистемы/

6. цифрова корекция
/поднастройка/
коррекция /погрешнос-
тей обработки/ на стан-
ке с ЧПУ; коррекция
/погрешностей/ с помощью
устройства ЧПУ

7. цифрова управлява-
ща програма за ко-
ординатно измери-
телна машина /или
робот/
управляющая программа
для измерительного робо-
та с ЧПУ /координатно-
измерительной машины/

8. цифров графичен
вход
ввод с планшета гра-
фических данных /в САПР/

9. цифрово-аналогов
изход на преобразу-
вателя подавател-
ното задвижване

выход цифроаналогового преобразователя на привод подачи

10. цифрово управляван
изход

вывод управляющей программы /из автоматизированной системы программирования, напр., на перфоленту/; обработка управляющей программы /напр., роботом или станком с ЧПУ/

11. цифрово устройство
за управление по-
средством безколек-
торни подавателни
серводвигатели

цифровое устройство /блок/ управления бесколлекторным двигателем подачи /рабочего органа/

4

1. часова ставка на
настройчика

почасовая ставка наладчика станка /или робота и т.п./

2. часова ставка на
оператора

почасовая ставка оператора станка

3. черно-бяло възпро-
извеждане на изо-
бражението върху
дисплея

/напр., при използване на визуален сензор, камера/

/черно-белое/ тоновое воспроизведение изображения /напр., идентифицируемого изделия с помощью видеосистемы/

4. чертожна машина;
графопостроител;
координатограф

графопостроитель; координатограф

5. честотно-фазова
характеристика

амплитудно-частотная характеристика

Ш

1. шкаф за управление
шкаф управления

2. шлифовъчна машина
с програмируем
контролер

шлифовальный станок, оснащенный программируемым командоаппаратом

Щ

1. щифт на изключва-
теля

шток выключателя /напр., конечного/

2. Дополнительные болгарские термины
/представлены болгарским составителем/

А

1. аварийно спирание
/незабавно спадане на
хидравличното налягане
при загубване контрол
върху движенията на робо-
та, като напр., при счуп-
ване лампата на въртящ
енкодер и повреда в систе-
мата на управление/
аварийный стоп /ос-
танов/ /внезапное паде-
ние гидравлического дав-
ления при потере контро-
ля за движением робота/

Б

1. безконтактен сензор
бесконтактный сенсор
2. безсензорно осеза-
ване /усет/
безсенсорное восприя-
тие
3. блокирам задържан
сигнал
блокировочный сигнал
4. блокирам сигнал
/синхронизирам две или
повече устройства, като
това, което получава
сигнал за включване, из-
чаква изпълнението на те-
кущата команда р устрой-
ството, което я подава/
блокировочный сигнал,
синхронизирующий работу
двух или нескольких уст-

ройств, в т.ч. устройст-
ва, получающего сигнал
включения, которое при
этом выжидает выполне-
ния текущей команды уст-
ройством, которое пода-
ет сигнал/

5. блок-схема
блок-схема

6. буферно запомнящо
устройство
буферное запоминающее
устройство

7. бързо подаване
быстрая подача

В

1. вграден, борден
компютър
встроенный; бортовой
компьютер
2. вградено програмно
осигуряване
встроенное програм-
мное обеспечение
3. визуален сензор
визуальный сенсор
/датчик/
4. визуален усет
визуальное восприятие
5. визуална обратна
връзка
визуальная обратная
связь
6. визуално-двига-
телно взаимодей-
ствие

визуально-двигательное взаимодействие

7. висящ пулт за оператора

/използва се за ръчно обучение на работа или при някои специални условия на работа, изискващи периодична намеса на оператора/

подвесной пульт оператора /применяется для ручного обучения робота или при работе в специальных условиях, требующих периодического вмешательства оператора/

8. време за задържане время задержки

9. временна диаграма
/показваща графично по време действията на управлявания робот/
диаграма времени /показывающая графически во времени действия управляемого робота/

10. време за спадане время торможения

11. временна, разрушима памет
временная, разрушаемая память

12. връщане возврат

13. вход за броене на изречението
вход для счета предложения

14. входящ инерционен момент

входящий инерционный момент

15. въвеждане обрез в програмата /картинен вход/
ввод образа в программу

16. възвратен палец палец возврата

17. външен синхронизиращ сигнал
/за работата на робота и обслужващата машина/
внешний синхронизирующий сигнал /для работы робота и обслуживаемой машины/

Г

1. генератор на контурни линии
/определящ точките на пресичане между контурната линия и даден модел, като представя непрекъснато информация за контура на обекта/

генератор контурных линий/определяющий точки пересечения между контурной линией и данной моделью и подающий непрерывно информацию о контуре объекта/

2. графичен диалог с ЕИМ
графический диалог с ЭВМ

3. грешка в четността ошибка в считывании

4. грешка зависеща от програмата

ошибка, связанная с программой

5. главна програма
/управляваща ця-
лостното изпълнение
на процеса/

главная программа /полностью управляющая процессом/

Д

1. детектор за началото
на заваръчния шев
детектор начала сварочного шва

2. диалогов режим
диалоговый режим

3. дрейф
/самовольно отклонение на изходния параметър от нулевото му значение без външно въздействие/
дрейф /произвольное отклонение начального параметра от его нулевого значения без внешнего воздействия/

З

1. завършване на
цикъл
окончание цикла

2. задвижваща система
система включения

3. задвижваща система
за управление
система включения управления

4. задръжка
/задръжане в дадена позиция за компенсиране

липсата на обратна връзка при изпълнение на дадена функция/

задръжка /задръжка в данной позиции для компенсации отсутствия обратной связи при выполнении заданной функции/

5. задържача функция
/на захващане и задръжане на обект между механичните пръсти на робота/
задържача функция /захват и зажим объекта манипулирования между механическими пальцами захвата робота/

6. задържач сигнал
задържачающий сигнал

7. запитване
запрос

8. затворена задвиж-
ваща система
/с обратна връзка/
замкнутая система с обратной связью

И

1. идентифицируеми
фиксиращи положения
/за спиране и извършване на определени действия от транспортните роботи, могат да бъдат откривани от роботи само в ограничено съседство/

идентифицируемые фиксированные положения /для остановки и выполнения определенных действий транспортными роботами/

2. избирателно приемане
избирательный прием
3. избор на точката за спиране
выбор точки останова
4. избягване на сблъскване
/на ръцете или други органи на работа с други обекти/
предотвращение столкновения /рук или других органов работа с другими объектами/
5. издирване и отстраняване на неизправности
поиск и устранение неисправностей
6. изключване на сцепването
выключение сцепления
7. изместване на сцепването
смещение /коррекция/
8. изоставане
отставание
9. изходна памет
/наблюдаваща и контролираща действията на палата система/
память процессора /наблюдающая и контролирующая действия всей системы/
10. изходна /реперна/ точка
реперная /опорная/ точка
11. изчакване
ожидание
12. изчисляване на ъглова точка
/функции на тримерно определяне на координатите на точките на пресичане на две прави линии/
расчет угловой точки /функция трехмерного определения координат точек пересечения двух прямых линий/
13. изчисляване при линейна интерполация
расчет при линейной интерполации
14. индекс, индексира
/завършва на определен ъгъл, поставя в определено положение/
индекс, индикатор
15. индексираща, позиционираща ръка
/завършваща на определен ъгъл или поставя в определено положение/
индексирующая, позиционирующая рука
16. инструкция за бързо преминаване през далено положение
инструкция для быстрого перехода через заданное положение
17. интерполираща функция
интерполирующая функция

18. интерполирама под-
програма
интерполирующая под-
программа

Й

1. Йерархично управле-
ние
/чрез разделяне на под-
системи, подчинени една
на друга/
иерархическое управ-
ление /разделение на под-
системы, подчиненные
друг другу/

К

1. кабел на пулта
за обучение
кабель пульта обуче-
ния

2. каскадно затихване
каскадное затухание

3. катодно-лъчева
трѣба
катодно-лучевая труб-
ка

4. квази-произволен
достѣп
квази-произвольный
доступ

5. клавиатура
/комплекс от клавиши за
въвеждане на данни от
програмата/
клавиатура

6. компенсация на
китково движение
компенсация движения
кисти

7. компилиране на дан-
ни
компиляция данных

8. контактно-силово
обратна връзка
контактно-силовая обрат-
ная связь

9. контурна памет
/в която са записани коор-
динатите на контура на
обекта/
контурная память /в
которой записаны коорди-
наты контура объекта/

10. концепция за адап-
тивно нагаждане
концепция адаптивного
построения

11. координатно нача-
ло на движенията
/стандартна нулева точ-
ка за всяка координата
или степен на подвиж-
ност/
координатное начало
движений /стандартна
нулевая точка для каждой
координаты или степени
подвижности/

12. координация на
движенията на
крайниците на
робота
координация движений
конечного звена робота

13. край на позицио-
нирането
конец позиционирова-
ния

14. крива простран-
ствена повърх-
нина

кривая пространственная поверхность

М

1. метод за съхранение на информацията в централизирана памет

метод /способ/ сохранения информации в центральной памяти

2. метод за независимо въвеждане на положенията в програмата

/въвеждане само на желаните точки/

метод независимого ввода положений в программу /ввод только желаемых точек/

3. метод за независимо въвеждане на последователността на действие

/реда на работните функции/

метод /способ/ независимого ввода последовательности действия /очередность рабочих функций/

4. метод на непосредственно обучение

/когато операторът възпроизвежда необходимите движения с цел обучение посредством отделен пулт/

метод /способ/ непосредственного обучения /когда оператор воспроизводит необходи-

мые движения в целях обучения с помощью отдельного пульта/

5. метод на обобщаване и разлагане метод /способ/ обобщения и разложения

6. метод на самообучение метод /способ/ самообучения

7. метод на цялостно директно обучение /чрез задаване на програмата посредством ръчно, непосредственно водене на работния орган на работа в работната зона, като напр., бояджийски пистолет, заваръчен накрайник и др./

метод /способ/ полного функционального обучения /путем задания программы вручную, путем непосредственного прохода рабочего органа работа в зону обработки, напр., окрасочного пистолета, сварочного наконечника и др./

8. моделна памет /в която се записва съдържанието на каративен модел, генериран по време на обучение чрез сензори или въведен от библиотека с модели/

модельная память /в которой записывается содержание образной мо-

дели, генерированной во время обучения с помощью сенсоров или вводимого из библиотеки моделей/

Н

1. намиране на траекторията или пътя от транспортния робот

нахождение траектории или пути транспортного робота

2. начало
/привеждане на управляващата система от състояние на покой в състояние на работа/

начало /приведение системы управления из состояния покоя в состояние работы/

3. незабавно включване на програмата
незамедлительное включение программы

4. незабавно превключване
мгновенное включение программы

5. незабавно спиране по софтуерен път
/при настъпване на някакво неочаквано явление, което не носи непосредствена опасност/
незамедлительный останов/ при возникновении некоторого неожиданно явления, которое не несет непосредственную опасность/

6. ненормално спиране
/предизвикано от грешки или неизправности в робота или обслужващата машина/

мгновенный останов /вызванный ошибками или неисправностями в работе робота или обслуживаемой им машине/

7. непостоянна разрушима памет
паметъ со стираемой записью

8. неразрушима памет
паметъ без разрушения информации

9. ниска инертност
низкая инертность

10. нормално спиране
нормальный останов

11. носещо задържане
/задържане на манипулирания обект върху хващача, като същият остава отдолу/

удержание объекта в захватном устройстве

12. нулиране
приход в ноль /обнуление/

О

1. обучение чрез действие
обучение действием

2. оперативно запомняемо устройство
/памет с произволен достъп/

оперативное запоминающее устройство /память с произвольным доступом/

3. опознавателна дума /от програмата/

опознавательное слово /из программы/

4. оптикоелектронен сензор

оптикоэлектронный сенсор

5. оптимально параболично разпределение оптимальное параболическое распределение

6. ориентиране движения на хващача по централна точка или ос

/представлява автоматична корекция на движенията на хващача или крайния орган на робота, при работа с инструменти, имащи различни или променящи се дължини, тази корекция на движенията се задава от вградено програмно осигуряване в системата за управление на робота/

ориентация движений захвата по центральной точке или оси /является автоматической коррекцией движений захвата или конечного органа робота при работе с инструментами, имеющими различные или переменные длины. Эта коррекция движений задается встроенным программным обеспечением, находящимся в системе управления роботом/

7. ос /координата/ ось /координата/

8. отворена задвижваща система /без обратна връзка/ разомкнутая система /система без обратной связи/

9. отрицателна обратна връзка отрицательная обратная связь

П

1. повторно включване повторное включение

2. поглъщател на грешки накопитель ошибок

3. последователно програмно управление /при което сигналът за "край" на всяка стъпка се използва или "еквитиращ" за старт-сигнал за изпълнение на следващите/

последовательное программное управление /при котором сигнал об окончании каждого шага является старт-сигналом для выполнения следующих шагов/

4. постоянна, неразрушима памет постоянная /нестираемая/ память

5. преглед на програмата по стъпки просмотр программы по шагам

6. предварително зададена траектория
/на ръката, хващача, горелката или др./
предварително заданная траектория /руки, захвата, горелки или др./

7. предизбиране
преднабор

8. презапълване на запис
/въвеждане на количество надвишаваща капацитета на регистъра или мястото, където трябва да бъде получен резултат/
превышение емкости памяти /регистра/ /ввод количества данных, превышающих емкость регистра/

9. прекъсваща преходна корекция
/преход-отклонение от програмата, който може да бъде въведен по всяко време и място от нея посредством външен сигнал. Предвиден е за неочаквани и непредвидени събития/

импульсная переходная коррекция /отклонение от программы, которое может быть введено в любое время и в любое место программы с помощью внешнего сигнала. Предусмотрено для реагирования на неожиданные и непредусмотренные события/

10. преминаване
переход

11. пререгулиране
/превишаване на номиналната стойност на даден показател/
переходная коррекция /функция серии повторяющихся движений при складировании или загрузке-разгрузке стеллажей и палет. Представляет собой запрограммированную коррекцию движений робота для каждого объекта манипулирования без предварительного обучения/

12. преходна корекция
/функция на серия от повтарящи се движения при складиране или вземане на обекти от стеллажи и палети. Представлява програмирано коригиране на движенията на робота за всеки манипулиран обект, без същият да бъде обучаван за това или без това да бъде въвеждане в главната програма/

переходная коррекция /функция серии повторяющихся движений при складировании или загрузке-разгрузке стеллажей и палет. Представляет собой запрограммированную коррекцию движений робота для каждого объекта манипулирования без предварительного обучения/

13. проверка на валидността
проверка достоверности

14. проверка на четността /в програмата/
проверка считывания
/в программе/

15. програмен задвижващ момент
программный момент ввода в действие

16. програмиране с щекерна панела
программирование с использованием штекерной панели

17. програмируема област
/в която роботът може да изпълнява запрограмирани функции/

програмируемая зона
/в которой робот выполняет запрограммированные действия/

18. програмируема четяща памет
програмируемая постоянная память

19. програмно управление
программное управление

20. произволен избор на програма
произвольный выбор программы

21. произволен непосредователен достъп

/без изчакване поредности/

произвольный непосредственный доступ
/без ожидания очереди/

22. произволна пространствена траектория

произвольная пространственная траектория

23. променлива програма

переменная программа

24. проследяване
прослеживание

25. пространствени движения
пространственные движения

26. пусково устройство

пусковое устройство

27. първоначална позиционна грешка
первоначальная позиционная ошибка

28. пътека
дорожка

Р

1. разклонена функция
/позволяваща избор на повече от две програми/
разветвленная функция

2. разпознаване формата на обекта на манипулиране

распознавание формы
объекта манипулирования

3. результатна памет
/в която се записват по-
лучените в онлайн режим
координати на множества-
та на даден модел с кон-
турите на обекта на мани-
пулиране/

результатирующая память

4. рутинна подпрограма
за предотвратяване
на аварии

типовая система аварий-
ной защиты

5. ръчен пулт за обу-
чение

ручной пульт обучения

6. ръчно телеуправля-
ващо устройство

ручное телеуправляющее
устройство

С

1. свързване
соединение

2. сензорна камера
сенсорная камера

3. сензор с опипващи
осезатели
/по контактен път/
контактный сенсор

4. синхронизиращ им-
пулс
синхронизирующий им-
пульс

5. система за генери-
ране на данни за
управление на работи

система генерирования
данных для управления
роботами

6. система за обуче-
ние чрез ръчно во-
дене на робота
/на неговия работен ор-
ган/

система ручного обуче-
ния робота

7. следващ пореден
номер в програмата
следующий порядковый
номер программы

8. следящо управление
/функция на автоматизи-
рано водене на работния
орган по траектория или
проследяване на подвижен
обект посредством сен-
зор/

управление в следящем
режиме /автоматическое
перемещение рабочего ор-
гана по заданной траек-
тории или слежение за
подвижным объектом с по-
мощью сенсора/

9. стандартна под-
програма
стандартная подпро-
грамма

10. стоп-подаване
стоп-подача

11. стъпкова опера-
ция
выполнение операций
по шагам

12. сферични коорди-
нати
сферические координаты

13. съхранение на информацията в разпределена памет
сохранение информации в памяти

Т

1. твърда програма /фиксирана/
жесткая программа

У

1. указателно флагче
указательный флажок
2. управление в последователна форма
управление в последовательном режиме
3. управление от ЕИМ
управление от ЭВМ
4. управление по положението
управление по положению

5. управление с генериране на траекторията на движение на крайниците на робота
управление генерированием траектории движения конечного звена робота

6. управление с положителна обратка връзка

управление с помощью положительной обратной связи

7. управление с цифров сигнал

управление с помощью цифрового сигнала

8. управление със стандартен стъпков барабан

управление с помощью стандартного шагового барабана

9. управляващо движение

управляющее движение

10. управляващо устройство за робота
управляющее устройство для робота

11. управляем преклукващ пусков контролер
управляемый переключающий пусковой контролер

Ф

1. фаза на обучение
фаза обучения

2. функция на прескачане, пропускане на изречение със следващ пореден номер в програмата

функция проскока /пропуск предложения, имеющего следующий порядковый номер/

Ц

1. централен пулт за управление
центральный пульт управления

2. циклово время
время цикла

3. цифрово компютерно
управление
цифровое компютерное
управление

Ч

1. частичен индиректен
метод на обучение
/когато част програмата
се съвежда без действия
на робота в работната
зона/
частичный непрямо
способ обучения /когда
части программы вводятся
без действия робота в
рабочей зоне/

2. частичен директен
метод на обучение

/посредством запознаване
на част от задачите с
директно водене в работ-
ната зона/
частичный прямой спо-
соб обучения /путем не-
посредственного прове-
дения робота в рабочей
зоне/

Щ

1. щепселно-присъеди-
ними модули
штепсельно-присоедини-
тельные модули

Ъ

1. ъглов преобразува-
тел
угловой преобразова-
тель

Виктор Андреевич Маслов,
Александр Семенович Чубуков, канд.тех.наук,
Владимир Бенцианович Великович,
Витан Въезелов /НРБ/

ТЕТРАДИ НОВЫХ ТЕРМИНОВ
№ 124
БОЛГАРСКО-РУССКИЕ ТЕРМИНЫ
ПО ПРОМЫШЛЕННЫМ РОБОТАМ И МАНИПУЛЯТОРАМ

Редактор Л.И. Чернавина
Технические редакторы
Г.М. Буданова, Н.К. Дудова
Корректоры К.А. Астапова

Подп. в печ. 13.05.88. Формат 60x84/16. Бум. офс. № 2
Печать офсетная. Усл.печ.л. 8.60.
Усл.кр.-отт. 8,79. Уч.-изд.л. 5,94. Зак. № 4134
Тираж 680 экз. Цена 1 руб.

Всесоюзный центр переводов научно-технической
литературы и документации
117218, Москва, В-218, ул.Кржижановского, д.14, корп.1

ПИК ВИНТИ, 140010, Люберцы-10, Моск. обл.,
Октябрьский просп., 403

Тетр. новых терминов, № 124. Болг.-рус. термины по пром. роботам
и манипуляторам, 1988, 1—148