

Hersteller und Vertrieb:

<http://www.englisch-woerterbuch-mechatronik.de/>

Lehrmittel-Wagner

Technischer Autor

Dipl.-Ing. (FH), Elektrotechnik

Markus Wagner

Im Grundgewann 32a

Germany - 63500 Seligenstadt

USt-IdNr: DE238350635

Tel.: 06182/22908

Fax: 06182843098

IngenieurWagner@aol.com

Offer:

CD-ROM

Language translation training: technical words of mechatronics, robotics and handling technology with result checking ;German-english/english-german

Produkt:

CD-ROM Englisch Trainer für MECHATRONIKER und ELEKTRONIKER

Sprachtraining von technischen Fachbegriffen/ Fachwörtern aus der mechatronic and electronic mit Lernstufen und Lernkontrolle nach dem Karteikartenprinzip;*deutsch-englisch/englisch-deutsch*

SCHRIFTLICHES UND MÜNDLICHES ÜBERSETZUNGS-TRAINING: > deutsch-englisch

1. Übung: Übersetzung von Fachbegriffen aus der Robotertechnik>> *Buchstabe G* [48 Vokabeln]

Greiferfinger
(Handhabungstechnik)
(Robotertechnik)

gripper finger|

SCHRIFTLICH den Übersetzungsvorschlag absenden

ANZEIGE DER RICHTIGEN ÜBERSETZUNG (Wenn Sie den Fachbegriff nur mündlich üben wollen)

FALSCH (Sie haben NICHT die richtige mündliche Übersetzung gewusst)

RICHTIG (Sie haben die richtige mündliche Übersetzung gewusst)

Greifer, mechanischer (Handhabungstechnik) (Robotertechnik) mechanical gripper RICHTIG
mechanical gripper

AUSWERTUNG

Gelernt : 0
LERNFORTSCHRITT 2 : 0
LERNFORTSCHRITT 1 : 1
Anzahl der FACHBEGRIFFE : 47
Versuche : 2
(Minimum: 144)

Ich habe das **Übersetzungstraining** mit einer **Lernstufenkontrolle** realisiert (Karteikartensystem.)

Die Fachbegriffe gelten nach **richtiger Eingabe (3-malig)** als **GELERNT**.
(Stufen: Zuerst LERNFORTSCHRITT 1, dann LERNFORTSCHRITT 1 und danach GELERNT.)

Vorgehensweise:

Schriftliche Übersetzung:

Man tippt den **Übersetzungsvorschlag in die Maske ein** und klickt mit der Maus auf die Schaltfläche „**SCHRIFTLICH den Übersetzungsvorschlag absenden**“.

Man erhält nun die Antwort „**RICHTIG**“ oder „**FALSCH**“.

Bei „**RICHTIG**“ bzw. **korrekter Übersetzung** ist dieser Fachbegriff nun im Level „**LERNFORTSCHRITT 1**“.

Anwendung der mündlichen Übersetzung:

Man klickt mit der Maus auf die Schaltfläche „**ANZEIGE DER RICHTIGEN ÜBERSETZUNG**“ und **erhält die korrekte Übersetzung vom Programm**.

Sie klicken nun auf

- die Schaltfläche **FALSCH** (Ihre mündliche Übersetzung entspricht nicht der korrekten Übersetzung des Programms)

- oder auf die Schaltfläche **RICHTIG** (Ihre mündliche Übersetzung entspricht der korrekten Übersetzung des Programms).

Bei „**RICHTIG**“ bzw. **korrekter Übersetzung** ist dieser Fachbegriff nun im Level „**LERNFORTSCHRITT 1**“.

Inhalt:

Fachbegriffe Aktor

Fachbegriffe Antriebe

Fachbegriffe Datenverarbeitung

Fachbegriffe Dokumentation

Fachbegriffe Elektronik

Fachbegriffe faktor- Wortverbindungen

Fachbegriffe Hydraulik

Fachbegriffe Maschinen

Fachbegriffe Mechanik

Fachbegriffe mechatronische Systeme

Fachbegriffe Messen Steuern Regeln

Fachbegriffe Motor

Fachbegriffe Pneumatik

Fachbegriffe Produktionstechnik

Fachbegriffe Projekt

Fachbegriffe Robotertechnik

Fachbegriffe schalter-Wortverbindungen

Fachbegriffe Sensor

Fachbegriffe Servo

Fachbegriffe ventil-Wortverbindungen

Fachbegriffe Zylinder

Beispiele für Fachbegriffe aus der Robotertechnik:

Ausbildungsroboter

Bestückungsroboter

Handhabungsroboter

Roboteranwendung

Roboterbewegung

Akustischer Sensor

Arbeitsraum

Automatikbetrieb

Bahngeschwindigkeit

berührungsloser Sensor

Beschleunigungssensor

Beweglichkeitsgrad

Bildverarbeitung

Boxpalette

Drehachse

Drehtisch
Endeffektor
Fehlersuche
flexible Automatisierung
flexible Bearbeitungszelle
flexibles Fertigungssystem
Gelenk
Gelenkachse
Geschlossener Regelkreis
Greifer
Handhabungsfunktion
Handhabungsgerät
indirekte Programmierung
Istposition
Knickarmroboter
Koordinatensystem
Kraftsensor
Lageregelkreis
Lineareinheit
Näherungssensor
NOT-AUS-Einrichtung
Nullpunkt
Nullpunktdrift
Numerische Steuerung
optischer Sensor
Palette

Positioniergenauigkeit

Programmablauf

Programmiergerät

Programmierung

Rückkopplung

Schiebegelenk

Schrittmotor

Servomotor

Speicher

Startpunkt

Steuerprogramm

Steuerung

Wegmesseinrichtung

Werkstück

Werkstückträger

Werkzeug

Wiederholgenauigkeit