

## 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