



ISSN 0131-7083

ТЕРАДИ НОВЫХ ТЕРМИНОВ

ЯПОНСКО-РУССКИЕ ОБЩЕТЕХНИЧЕСКИЕ ТЕРМИНЫ



174

МОСКВА 1990

Государственный комитет СССР
по науке и технике

Академия наук
СССР

ВСЕСОЮЗНЫЙ ЦЕНТР ПЕРЕВОДОВ
НАУЧНО-ТЕХНИЧЕСКОЙ ЛИТЕРАТУРЫ И ДОКУМЕНТАЦИИ

В помощь переводчику

ТЕТРАДИ НОВЫХ ТЕРМИНОВ
№ 174
ЯПОНСКО-РУССКИЕ
ОБЩЕТЕХНИЧЕСКИЕ ТЕРМИНЫ

С о с т а в и т е л ь
А.Л. Семенов

П о д р е д а к ц и е й
д.ф.н. Л.Л. Нелюбина

Москва 1990

Ответственный редактор
И.И. УБИН

С О Д Е Р Ж А Н И Е

	стр.
От составителя	3
Японские термины, английские и русские эквиваленты	5
Сокращения	78
Указатель английских терминов	80
Указатель русских терминов	93

В настоящий выпуск Тетрадей новых терминов включено более 900 японских терминов и их английских и русских эквивалентов, касающихся таких областей как вычислительная техника, робототехника и средства автоматизации технологических процессов — тех направлений развития науки и техники, которые, зародившись сравнительно недавно, бурно развиваются и активно проникают во множество других предметных областей.

Публикуемый здесь массив новых терминов является результатом практической переводческой деятельности составителя. Но необходимо отметить, что подбор этого массива лишен обычного и совершенно оправданного для такого издания элемента случайности. При отборе терминов и редактировании авторы стремились к систематизации новой терминологии, исходя из тенденций терминообразования в новых предметных областях.

Одной из главных проблем формирования терминосистем новых предметных областей является проблема эквивалентности, истоки которой обусловлены такими экстралингвистическими факторами, как неравномерность развития науки и техники в разных странах, нескоординированность научных исследований и разработки технологий, отсутствие планомерной и оперативной терминологической деятельности в контакте со специалистами в конкретных предметных областях.

Для новой терминологии в любой терминологической системе существует период безэквивалентности в других языках. Объективность существования этого периода объясняется неравномерностью развития предметных областей в разных странах, что следует положительно оценить как диалектику мирового развития науки и техники. Новый термин на каком-либо языке, связанный с новым понятием в предметной области, может получить эквивалент в другом языке лишь после адаптации этого понятия той же наукой, пользующийся другим подязыком. Этот процесс адаптации понятия сталкивается с несколькими экстралингвистическими проблемами, затягивающими период безэквивалентности. Во-первых процесс адаптации понятия определяется неравномерностью развития предметной области. Во-вторых, формирование толкования понятия и самого эквивалента на другом подязыке зависит от проникновения и широты распространения этого понятия в предметной области, пользующейся другим подязыком.

Развитие процесса адаптации нового понятия очень важно для синонимии. Разветвленность путей проникновения как и ускорение распространения нового понятия углубляет синонимию и порождает дополнительные семантические проблемы. Отсутствие планомерной терминологической работы в предметных областях приводит к тому, что к терминомулогу попадает термин и эквивалент

уже устойчиво обремененные избыточной синонимией и слабыми запутанными семантическими связями. В результате работа терминолога /в лучшем случае - терминолога-стандартизатора/ зачастую входит в противоречие со сложившейся традицией терминопотребления.

Длительность периода безэквивалентности сильно влияет на качество эквивалента. Если этот период затягивается, подязык предметной области получает в длительное пользование громоздкий многолексемный семантически непрозрачный эквивалент. В результате неоправдано углубляется объективно существующая асимметрия терминологических систем одной предметной области в различных подязыках.

При подготовке предлагаемого в настоящем выпуске массива составитель брал за основу японский термин, а английские и русские эквиваленты рассматривал как вторичную информацию. В целях наиболее полного семантического представления термина в некоторых случаях приведены уже известные английские и русские синонимы.

Собственно, предлагаемый здесь массив терминов, является практической реализацией высказанного тезиса о проблеме безэквивалентности. Впервые предпринимая такой выпуск Тетрадей новых терминов, составитель понимает, что, как и на любом новом пути, он мог не учесть каких-то "подводных камней".

Предложения и замечания по содержанию настоящего выпуска следует направлять по адресу: П17218, г. Москва, В-218, ул. Крижановского, д. 14, к. I, Всесоюзный центр переводов.

Автор выражает глубокую благодарность док.филолог.наук профессору Л.Л. Нелюбину за ценные замечания по теоретическому обоснованию работы и за методическое руководство, а также инженеру А.В. Морину за редактирование толкований новых терминов.

A

1. abura doren tanku

油ドレンタンク

oil drain tank

маслосборник; маслоот-
стойник

2. abura reikyakuki

油冷却器

oil cooling

система масляного охлаж-
дения

3. abura shādanki

油遮断器

oil circuit breaker

масляный прерыватель

4. adoresu kanoten

アドレス可能点

addressable point

адресуемая точка /зада-
ваемая координатами для
исполнительного устрой-
ства/

5. adoresu sentaku

アドレス選択

address selection

выборка адреса

6. adoresu shitei
hoshiki

アドレス指定方式

addressing system

1. система адресации;
2. система адресов;
3. адресная система

7. adoresu tēburu

アドレス・テーブル

address table

таблица адресов

8. aiban

合番

numbers key

1. числовое обозначение;
2. экспликация

9. ai furanji

相フランジ

mating flange

сопрягаемый фланец

10. aki seki

おき席

off-station

бездействующее рабочее
место

12. akusesu āmu

アクセス・アーム

access arm

рычаг доступа

11. akkaku

圧覚

sense of contact force

реакция контактного уси-
лия

13. ambigichi

アンビギチイ

ambiguity

неоднозначность; неопределенность

14. amedare

雨だれ

1. pecking /at a typewriter/; 2. pecking

I. перфорация /бумаги при сильном ударе лите-ры или матрицы/; 2. сверление с периодическим вы-водом сверла

15. ananshēta

アナンシエータ

annunciator

сигнализатор-извещатель /привлекающий внимание оператора/

16. anchi eiriashingu firuta

アンチエイリアシングフィルタ

anti aliasing filter

фильтр эффекта наложения для снижения помех при недостаточно высокой частоте дискретизации сигналов/

17. anden ryū

暗電流

stay current

темновой ток

18. annai bane

案内羽根

guide vane

входной направляющий аппарат /компрессора, пневматического заборника/

19. annai jikuuke

案内軸受

guide bearing

направляющий узел

20. anrōdeingu

アンローディング

unloading

I. разгрузка; 2. снятие нагрузки

21. anrōdo

アンロード

unload

I. разгрузка; 2. разгружать; 3. снимать нагрузку

22. anrōdo ben

アンロード弁

unloading pressure control valve

I. перепускной напорный клапан; 2. разгрузочный клапан давления

23. anzen baria

安全バリア

safety barrier

защитное ограждение

24. anzen poru

安全ポール

safety pole

ограничитель перемещений манипулятора по степеням подвижности /система механических ограничителей перемещений робота, обеспечивающая безопасность и принимающих на себя силу удара руки потерявшего управление робота/

25. apacha kado

アパチャ・カード

aperture card

перфокарта с окнами

26. appu

アッポ

completed finished

готовые /о данных/

27. arakako

荒加工

roughing

1. черновая обработка;

2. обдирка

28. arupamu

アルパーム

Alperm /a magnetic material/

альперм /магнитный материал на основе железа/

29. asari haba

アサリハ

saw set width

ширина развода зубьев пилы

30. asemburi

アセンブリ

assembly

1. узел, агрегат; 2. сборка, монтаж

31. ashibumi sōsaben

足踏操作弁

pedal operated valve

клапан с педальным приводом

32. ashibumi suitchi

足踏スイッチ

foot switch foot-operated switch

ножной переключатель /приводимый в действие ногой оператора/

33. asobi jikan

遊び時間

idle time

1. время простоя; неиспользуемое рабочее время; 2. время ожидания

34. asshil

アッシイ

assembly

сборка

35. āsu

アース

ground

заземление /в США/

36. asupekuto kado

アスペクト・カード

aspect card

карта запроса /в информационно-поисковых системах/

37. atchaku tanshi

圧着端子

crimp-on terminal
вывод /или концевая заделка кабеля/ под беспаячное соединение

38. atozuke

後付け

retrofit
1. модернизация; 2. переоснащение

39. atsuden buzā

圧電ブザー

piezoelectric beeper
пьезоэлектрическое устройство звуковой сигнализации

40. atsuden soshi

圧電素子

piezo-electric element
пьезоэлектрический преобразователь

41. atsumaku IC

厚膜 IC

thick film integrated circuit
интегральная схема на толстых пленках

42. atsuryōku hen-kanki

圧力変換器

pressure transducer
датчик давления; преобразователь давления

43. atsuryōku rirē

圧力リレー

pressure relay
датчик давления

44. atsuryōku seigō ben

圧力制御弁

pressure control valve
нагнетательный клапан; напорный клапан; клапан давления

45. atsuryōku sensa

圧力センサー

pressure sensor
датчик давления

46. atsuryōku suitchi

圧力スイッチ

pressure actuated switch
1. реле давления; 2. выключатель давления

В

1. baipasu chōsetsuben

バイパス調節弁

bypass control valve
1. перепускной управляющий клапан; 2. байпас

2. barikon

バリコン

variable capacitor

конденсатор переменной емкости

3. baruboru

バルボル

vacuum-tube voltmeter
цифровой вольтметр

4. bāsatoran

バーサトラン

versatran

версатран /тип робота с гибкой рукой с повышенным числом степеней подвижности, разработанный американской фирмой "AMF"/

5. betsumei

別名

alias

1. альтернативная точка входа /в подпрограмму/;
2. наложение, псевдоним /накладываемый на адрес/ ГПС; 3. паразитный сигнал

6. bidō teokuri

微動手送り

sensitive feed

система подачи с обратной связью /система управления движением рабочего органа, использующая информацию датчиков внешней среды и датчиков внутренней информационной системы /положения, скорости усилий, действующих на рабочий орган/

7. binihan

ビニハン

vinyl hammer
пластиковый молоток /для рихтовки/

8. bisoku

微速

crawling
замедленная подача /устройства к объекту/

9. būhin haibun sochi

部品配分装置

part placing mechanism
устройство для подбора деталей /перед роботизированной сборкой/

10. bunri kyōji
hoshiki

分離教示方式

separated teaching
method
пооперационное обучение /робота/

11. buzā

ブザー

beeper
звуковой сигнализатор /напр., "пищалка" в клавиатуре/

C

1. channeru kan'i sosa

チャンネル間位相差

channel-to-channel phase mismatch

фазовое рассогласование ка-
налов

2. chebishofu-gata firutā

チェビシェフ型フィルター

Chebishofu-type filter

...Чебышева /напр., фильтр
Чебышева/

3. chidori hairetsu

千鳥配列

staggered arrangement

расположение в шахматном
порядке /напр., штырей
соединителя/

4. chikara fīdobakku

力フィードバック

force feedback

обратная связь по рабо-
чему усилию

5. chikara kaku

力覚

inner force sense

регистрация остаточных
усилий

6. chikara seigyo
hōshiki

力制御方式

force control method

управление в функции си-
лы

7. chinō robotto

知能ロボット

intelligent robot

1. интеллектуальный робот; 2. ро-
бот с элементами искусствен-
ного интеллекта

8. chiteki kinō

知的機能

intelligent function

1. интеллектуальная функция;
2. задача искусственно-
го интеллекта

9. chō-eru-mata-wa
chō-eru

超し又は超エル

very large scale integ-
ration /VLSI/

интеграция сверхвысокого
уровня

10. chōkaku

聴覚

1. acoustic sense;
2. sense of hearing
восприятие звука

11. chokkaku zahyō
robotto

直角座標ロボット

cartesian coordinates
robot

1. робот, работающий в
прямоугольной системе
координат; 2. декартов
робот

12. chokuryū-bun

直流分

DC component

элемент постоянного то-
ка

13. chokusetsu kyōji
hōshiki

直接教示方式

direct teaching method
обучение действием

14. chō natto

虫菜ナット

wing nut
барашковая гайка

15. chōonpa chiensen

超音波遅延線

acoustic delay line
ультразвуковая линия
задержки; линия задерж-
ки на обработку акусти-
ческого сигнала /для
преобразования звуковых
сигналов в цифровые и
наоборот /

16. choonpa kioku
sōchi

超音波記憶装置

acoustic memory, acous-
tic storage
акустическое запоминаю-
щее устройство

17. chōonpa seru

超音波セル

acousto-optic cell
акустико-оптическая ячей-
ка

18. chōsokuki

調速機

speed governor
авторегулятор скорости

19. chōsokuki-yō den-
gen hatsudenki

調速機用電源

発電機

pilot generator
генератор контрольного
сигнала /в системе пе-
ремещения работа/

20. chūshaku

注釈

annotation
1. комментарий; 2. рас-
шифровка

D

1. daicho resu

台帳レス

ledgerless
безнасадный /напр.,
инструмент/

2. daitai keiro

代替経路

alternate route
обходной путь; обход

3. daitai kiki

代替機器

alternate device
1. резервное устройство;
2. устройство-замени-
тель

4. dakki-ki

脱気器

deaerator

воздухоотделитель

5. dakuto haisen

ダクト通線

duct wiring

кабельный канал связи

6. dami rōdo

ダミーロード

dummy load

имитированная нагрузка

7. danzoku shiyō

断続使用

intermittent duty

прерывистый режим работы

8. dasshūpotto

ダッシュポット

dashpot

1. гаситель колебаний;
2. элемент математической модели, эмитирующий вязкость

9. datchō hodo

脱調保護

step out protection

система выхода из аварийной ситуации

10. defu

デフ

differential

дифференциал /в приводе ходовой части/

11. deiji boru

デジボル

digital voltmeter

цифровой вольтметр

12. deiji suitchi

デジスイッチ

thumbwheel switch

кнопочный поворотный переключатель

13. deji boru

デジボル

digital voltmeter

цифровой вольтметр

14. denji chakku

電磁チャック

magnetic chuck

1. магнитный патрон;
2. магнитный стол

15. denji kinsetsu
suitchi

電磁近接スイッチ

electromagnetic object

detection switch

электромагнитный датчик обнаружения заготовки

16. denki seidō

電気制動

electric braking

управление скоростью /регулированием тока/

17. densō hōshiki

伝送方式

transmission method

1. способ подачи; 2. способ транспортирования /в гибкой производственной системе/

18. denwasen intafeisu

電話線インタフェイス

telephone line interface

телефонный канал связи

19. deparetaijingu

デパレタイジング

depalletizing

1. разгрузка спутников;
2. разгрузка поддонов

20. dēta no nakiwa-kare

データの泣き別れ

"расщепление данных"
/ошибка из-за того, что два байта, представляющие некоторый символ, разбиваются оператором возврата каретки/

21. dipu suitchi

ディプスイツチ

DIP switch

переключатель с плоским корпусом и двухрядным расположением выводов

22. do

独

Germany

Germany
Германия

23. dogu ban

ドグ板

dog

1. захват; 2. зажим

24. dōkishiki densō
hōshiki

同期式伝送方式

synchronous transmission method

технология с синхронизацией подачи /транспортирования/ заготовок

25. dōsa jikan

動作時間

1. acting time; 2. operating time

1. продолжительность выполнения действия;
2. время срабатывания /реле/

26. dōsa seigyo
kino

動作制御機能

moving control function
автоматическое устройство управления рабочим ходом /исполнительного механизма/

27. dōteki keika-kuhō

動的計画法

dynamic programming

динамическое программирование

28. dōteki saitekika

動的最適化

dynamic optimization
динамическая оптимизация
/осуществляемая системой
управления по информации
обратной связи/

E

1. eban

枝番

branch number
1. номер ветвления;
2. подчиненный номер
/страницы в технической
документации, напр.,
3-1, 3-2 и др./

2. edate

枝手

split ends
разъемное соединение

3. ei

英

England
Англия; Великобритания

4. eikyū kioku

永久記憶

retentive memory
долговременная память

5. eki reji

液レジ

liquid resist /a substance used in printed circuit production/
жидкий резист /вещество, используемое при производстве плат для печатных схем/

6. ekitai shidōki

液体始動器

liquid starter
жидкостный стартер

7. ekitai teikōki

液体抵抗器

liquid rheostat
жидкостный реостат

8. enbi shīto

塩ビシート

vinyl chloride sheeting
хлорвиниловое покрытие

9. enbure

エンブレ

engine braking
реверсивное торможение

10. enkaku kanshi
seigyō

遠隔監視制御

remote supervisory control
дистанционное супервизорное управление

11. enkaku seigyo

遠隔制御

remote control
дистанционное управление

12. enkaku shiji

遠隔指示

remote indication
телеиндикация

13. enkaku shudō
sōsa

遠隔手動操作

remote manual operation
дистанционное управление с операторского пульта

14. enkaku sokutei

遠隔測定

telemetry
телеметрия

15. enkaku sōsa
hōshiki

遠隔操作方式

remote operation method
телеуправление, дистанционное управление

16. enko hokaku

円弧補間

circular interpolation
круговая интерполяция

17. enpō chokusetsu

遠方直接

remote direct
дистанционное управление

18. enpō kanshi

遠方監視

remote supervisory
дистанционное супервизорное управление

19. enpō kanshi
seigyo

遠方監視制御

remote supervisory
control
диспетчерское дистанционное управление

20. enpō kanshi sei-
gyo sōchi

遠方監視制御
装置

remote supervisory control equipment
1. диспетчерское оборудование для дистанционного управления; 2. оборудование дистанционного диспетчерского управления

21. enpō seigyo

遠方制御

remote control
дистанционное управление

22. entan kōbi

遠端後備

remote back-up
резервное дистанционное
управление

23. entō zahyō
robotto

円筒座標ロボット

cylindrical coordinates
robot

цилиндрический робот /ро-
бот, работающий в цилинд-
рической системе координат/

24. enzan zofukuki

演算増幅器

operational amplifier
операционный усилитель

25. eriashing

エリアシング

aliasing

1. эффект наложения;
2. ступенчатость

26. eriashingu

エリアシング

wraparound

циклический возврат

F

1. fīdobakku seigyo

フィードバック制御

feedback control

автоматическое регулиро-
вание с обратной связью

2. fīdofowādo seigyo

フィードフォワード制御

feedforward control
контурное управление

3. fudō

浮動

floating

1. движение без ускоре-
ния; 2. самоустанавливаю-
щийся

4. fukurei jiki

副励磁機

sub-exciter

1. дополнительный возбу-
дитель; 2. дополнитель-
ный резонатор

5. fukushi robotto

福祉ロボット

robot for welfare

обслуживающий робот /для
повышения комфортности
на рабочем месте/

6. furatsuku

ふらつく

fluctuate

колебаться /находиться
в неустойчивом положе-
нии/

7. fusei dōsa

不正動作

misoperation

1. ложная операция;
2. маскируемая операция

8. futsu

仏

G

1. gaibu koshō

外部故障

external fault
внешний дефект

2. gaikai jōhō sensa

外界情報センサ

external information
sensor
датчик внесистемной информации

3. gaikai keisoku kino

外界計測機能

external measuring
ability
возможности получения
внешней информации
/функциональные возможности
робота, связанные
с получением информации
о внешней среде или про-
ведением измерений внеш-
них параметров с целью
обнаружения препятствий
и определения наложения
и ориентации объектов в
рабочей области/

4. gairyaku burokkuzu

概略ブロック図

simplified block diagram
упрощенная структурная
схема

5. gakushū kikai

学習機械

learning machine
блок экспертного управ-
ления

6. gakushū seigyō

学習制御

learning control
экспертное управление
/от ЭВМ на базе накоп-
ленного опыта/

7. garaepo

ガラエポ

glass epoxy
эпоксидная смола с при-
месью стекла /материал
для изготовления печатных
лат/

8. gari hi

ガリヒ

gallium arsenide
арсенид галлия /материал,
используемый в производ-
стве полупроводниковых
устройств/

9. gasukuro

ガスクロ

gas chromatograph
газовый хроматограф

10. gazō shori

画像処理

picture processing, ima-
ge processing
обработка изображений

11. gein yoyū

ゲイン余裕

gain margin
запас по усилению

12. gēmu no riron

ゲームの理論

game theory
теория игр

13. genba seigyō

現場制御

local control
локальное управление
/напр., степенями под-
вижности робота/

14. gengō

現合

adjusted on site
регулируемый /подгоняе-
мый/ по месту

15. genji

限時

time lag, lag
запаздывание, сдвиг по
времени

16. genji dōsa genji
fukki setten

限時動作限時

復帰接点

on-off delay contact

инерционный переключа-
тель /с запаздыванием
коммутации при срабаты-
вании/

17. genji dōsa setten

限時動作接点

on-delay contact
1. контакт с запаздыва-
нием при замыкании;
2. инерционный замыка-
тель

18. genji dōsa sokuji
fukki setten

限時動作即時

復帰接点

on-delay-off instantane-
ous contact
переключатель с запазды-
ванием при включении и
безинерционным выключе-
нием

19. genji fukki set-
ten

限時復帰接点

off-delay contact
1. контакт с запаздыва-
нием при размыкании;
2. инерционный размыка-
тель

20. genji fusoku
denatsu hogo

限時不足電圧

保護

time-undervoltage protection

защита от сбоя при падении напряжения

21. genshōde-zu

現象出ず

checked out ok

проверено-в норме /в документации по обслуживании и поиску неисправностей/

22. gensoku

減速

decelerating

1. замедление; 2. торможение

23. gensui

減衰

attenuation

спад /напр., спад 20 дБ на октаву, т.е. не -20 дБ на октаву, т.к. термин уже предполагает уменьшение по амплитуде/

24. getabaki jūtaku

下駄履き住宅

housing unit

здание цеха

25. geta-o bakaseru

下駄を履かせる

printed-circuit board extender

расширитель печатной платы /для технического обслуживания/

26. gō

豪

Australia

Австралия

27. godōsa

誤動作

Incorrect performance

признаки нарушения режима /работы/

28. gofu dōsa

誤不動作

Incorrect no-operation

останов. из-за нарушения режима /работы/

29. goshadan bōshi

誤遮断防止

mistrip prevention

защита от непредусмотренного /"нештатного"/ размыкания /отключения/

30. gun-kanri shisutemu

群管理システム

group control system

система группового управления

31. gun-seigyo

群制御

group control
групповое управление

32. guraiko

グライコ

graphic equalizer
графический эквалайзер

33. gurūppu tekunorojī

グルーブテクノロジー

group technology
1. групповая технология;
2. группирование деталей в технологические семейства; 3. система кодирования технологического семейства деталей

34. gyakudome ben

逆止め弁

check valve
обратный клапан, стопорный клапан, контрольный клапан

Н

1. haiatsu

背圧

back pressure
противодавление /как реакция, регистрируемая в управляющем клапане/

2. haji

把持

grip
зажим /устройство/

3. hanchō

反跳

1. chattering; 2. bouncing
тремор

4. hando ai shisutemu

ハンドアイシステム

hand eye system
система оцувствления робота типа "глаз на руке"

5. hankei okuri

半径送り

radial feed
радиальная подача

6. hanpuku shiyō

反復使用

periodic duty
прерывистый режим работы

7. hansō seigyo

搬送制御

1. transfer control;
2. carrier control
система управления подачей заготовок

8. hansō tankyoku

搬送端局

carrier terminal station
1. терминальная погрузочно-разгрузочная станция;
2. оконечный пункт подачи заготовок

9. hanten

反転

turnover

1. опрокидыватель поворотного типа; 2. поворот на 180°

10. haoku

把握

1. grip; 2. grasp
зажим /устройство/

11. hatsuden seidō

発電制動

dynamic braking
динамическое торможение

12. hayai okuri

速送り

rapid traverse, quick traverse
ускоренная подача, быстрое перемещение

13. heikō fuka

平衡負荷

balanced load
сбалансированное нагружение /привода/

14. heikō shori

並行処理

parallel processing
параллельная обработка

15. henkō switchi

変更スイッチ

alteration switch

программно-опрашиваемый переключатель

16. hentoruku fuka

変トルク負荷

varying torque load
нагрузка переменным крутящим моментом

17. hidōki densō

非同期伝送

asynchronous transmission
асинхронная передача

18. hidōkishiki
kairo

非同期式回路

asynchronous circuit
асинхронная схема /электронная логическая схема, в которой логические операции выполняются не под управлением тактовых сигналов, т.е. смена логических состояний элементов происходит неодновременно/

19. hidōkishiki sōchi

非同期式装置

asynchronous device
асинхронный прибор

20. hidōki shori

非同期処理

asynchronous processing

асинхронная обработка /в системах обработки данных-режим работы ЭВМ, при котором выполнение каждой конкретной операции начинается после приема сигнала, указывающего на окончание предыдущей операции/

21. hikanshō seigyo

非干涉制御

noninteracting control
1. автономное управление;
2. косвенное управление

22. hikari faiba
denso

光ファイバ伝送

fiber optic transmission
1. оптический канал связи;
2. система оптического управления

23. hiraiki

避雷器

light arrester
1. мягкое торможение;
2. плавное торможение

24. hiseigyo-sho

被制御所

controlled station
автономно управляемая станция

25. hoki keitō ijō

補機系統異常

abnormal of auxiliary machine system
сбой в системе вспомогательного оборудования

26. hokō robotto

歩行ロボット

walking robot
шагающий робот

27. hōkō seigyo

方向制御

directional control
управление потоками /материалов/

28. homingu

ホミング

hom ing
самопозиционирование

29. horudoofu

ホルドオフ

holdoff
разжим /напр., руки робота/

30. hozanritsu

保全率

repair rate
1. степень восстановления;
2. степень новизны

31. hyōji keihobu

表示警報部

annunciator
сигнальная панель /системы циклового управления/

1. ichi awase

位置合せ

alignment

1. ориентация; 2. выравнивание /расположение по одной линии/

2. ichi bunri hōshiki

位置分離方式

position memory separation method

1. метод раздельного обучения; 2. метод раздельной памяти./метод обучения, при котором информация по положению захвата в каждой операции шага программы и информация по последовательности выполнения шагов записываются в разные разделы или в разные виды памяти устройства управления/

3. ichi-gime seido

位置決め精度

positioning accuracy
точность позиционирования

4. ichi-gime seigyō

位置決め制御

point-to-point control
позиционное управление;
управление по принципу
"от точки к точке"

5. ichi-gime sūchi seigyō

位置決め

数値制御

positioning numerical control

1. числовое позиционное управление; 2. устройство числового позиционного управления

6. ichi hyōji-ki

位置表示器

position indicator
указатель положения

7. ichiji ihōsei

一軸異方性

uniaxial anisotropy
одноосная анизотропия

8. ichi/jikan bunri hōshiki

位置・時間
分離方式

position and time memory separation method

1. метод раздельного обучения; 2. метод раздельной памяти /метод обучения, при котором информация по положению и времени выполнения каждой операции шага записывается отдельно от

информации по последовательности выполнения отдельных шагов/

9. ichijiki oku

一時記憶

temporary memory
рабочая память; буфер

10. ichiji teikō
shido-ki

一次抵抗始動器

stator resistance starter
пускатель с реостатом
в цепи статора

11. ichiji teishi

一時停止

halt
останов

12. ichijūn dentatsu
kansu

一巡伝達関数

open loop transfer function
функция преобразования разомкнутого цикла /информация в обратной связи идет через оператора/

13. ichi kaiheiki

位置開閉器

position switch
путевой выключатель

14. ichi kenshutsu
sochi

位置検出装置

position detecting device
устройство автоматического определения положения /напр., заготовки, спутника или инструмента/

15. ichi kioku
hoshiki

位置記憶方式

position memory
способ запоминания положения /объекта/

16. ichi kurikaeshi
seido

位置繰返し精度

repeatability, positioning precision
1. повторяемость; 2. воспроизводимость /при/ позиционировании робота/

17. ichi rirē

位置リレー

position relay
датчик положения

18. ichi saikaku
seido

位置再確精度

playback accuracy
точность воспроизведения /движений роботом/

19. ichi seigyō
hoshiki

位置制御方式

position control method
режим работы с настрой-
кой на положение /объек-
та/

20. ichi shijikei

位置指示計

position indicator
указатель положения

21. idō robotto

移動ロボット

mobile robot
подвижный робот, мобиль-
ный робот, локомоторный
робот

22. ijōna shūryo

異常な終了

abnormal termination
аварийное завершение
/работы устройства,
программы, циклограммы/

23. ijonseī

依存性

dependability
1. надежность; 2. коэф-
фициент готовности

24. ijōsei

異常性

abnormality

1. отклонение от нормы;
2. аномалия

25. ijō teishi

異常停止

abnormal stop
аварийный останов /обору-
дования/

26. iki sugi

行過ぎ

overtravel
1. дополнительное пере-
мещение; дополнительный
ход; 2. переход за уста-
новленное предельное
положение, перебег

27. ikoraiszu kinō

イコライズ機能

equalization function
1. выравнивание /частот-
ной характеристики/;
2. функция компенсации

28. imozuru

芋蔓

daisy-chain
гирляндная цепь /цепь
с последовательным сое-
динением/

29. imozurushiki

芋蔓式

daisy chain connection
последовательное соеди-
нение /в канале переда-
чи информации/

30. in

印

India

Индия

31. inbāsu nyūryoku

インバース入力

inverse input

инверсный вход

32. inbāsu shutsuryoku

インバース出力

inverse output

инверсный выход; выход с обратным преобразованием

33. inkurementaru hoshiki

インクレメンタル方式

incremental method

способ приращений

34. inpane

インパネ

instrument panel

приборная доска

35. inpurementēshon

インフреメンテーション

implementation

1. реализация; воплощение;
2. внедрение; ввод в работу

36. intarokku rirē

インタロックリレー

latching relay

реле с механической блокировкой

37. intarokku senju

インタロック線図

functional interlock diagram

1. функциональная схема блокировки; 2. рабочая схема сцепления

38. intarokku sōchi

インタロック装置

interlocking device

блокировочное устройство

39. interijonto taminaru

インテリジェントターミナル

smart terminal, intelligent terminal

интеллектуальный терминал, терминал с развитой логикой

40. irai-sei

依頼性

dependability

1. надежность; 2. коэффициент готовности

41. iru

入

on

включено /надпись на панели или на кнопке управления/

42. isō hentyō

位相変調

phase modulation

фазовая модуляция

43. isō hikaku

位相比較

phase comparison
сравнение фаз

44. ita kamu

板カム

plate cam, flat cam
пластинчатый кулачок;
пластинчатый эксцентрик

45. ittei junjo saisei
hoshiki

一定順序

再生方式

fixed sequence playback
method
способ отработки задан-
ной программы с жесткой
последовательностью опе-
раций /автоматическое
многократное выполнение
заданной последователь-
ности операций в стро-
го упорядоченной среде;
изменение заданной по-
следовательности невоз-
можно или связано с боль-
шими затратами времени/

J

1. jakushō dengen

弱小電源

weak power source
маломощный источник /энер-
гии/

2. janpu okuri

ジャンプ送り

jump feed, jog feed
толчковая подача, пода-
ча приращениями

3. jettai hyōgen
keishiki

絶対表現形式

absolute expression
абсолютное выражение /в
программе на языке ас-
семблера, значение кото-
рого не зависит от поло-
жения программы в памя-
ти/

4. jidō ayamari-tei-
sei

自動誤り訂正

automatic error correc-
tion
автоматическое исправле-
ние ошибок

5. jidō chakushin

自動着信

automatic answering
автоматический ответ

6. jidō chōseiki

自動調整器

automatic regulator
1. автоматический регу-
лятор; 2. автоматический
стабилизатор

7. jidō daiaru sōchi

自動ダイヤル装置

automatic dialing unit
блок автоматического набора /кода/; блок автоматической настройки по шкале

8. jidō dēta shori

自動データ処理

automatic data processing
автоматическая обработка данных

9. jidō dōki

自動同期

automatic synchronization
автоматическая синхронизация /движений робота/

10. jidō dōki kenshūtsu
sōchi

自動同期検出 装置

automatic synchronizing device
автоматический синхронизатор

11. jidō fukki

自動復帰

automatic resetting
1. автоматическая подстройка; 2. автоматический

сброс на нуль; 3. автоматический возврат /в исходное положение/

12. jidō fukki kikō

自動復帰機構

automatic return mechanism
устройство автоматического возврата; механизм автоматического возврата

13. jidō hanbai-ki

自動販売機

vending machine, slot machine
автоматическая маркировочная машина /для нанесения маркировки на упаковку/

14. jidō hando kōkan

自動ハンド交換

automatic hand change
ручное переключение автоматических режимов

15. jidō hansō sōchi

自動搬送装置

automatic transferring machine
автоматическое транспортнозагрузочное устройство

16. jidō isō seigyo

自動位相制御

automatic phase control
автоматическая подстройка
фаза

17. jidō kami okuri
kiko

自動紙送り機構

automatic carriage
автоматическая каретка

18. jidō kanshi

自動監視

automatic supervision
автоматическое /диспет-
черское/ управление

19. jidō kensa shisu-
temu

自動検査システム

automatic inspection
system
система автоматического
контроля

20. jidō kōkū kansei

自動航空管制

automatic air traffic
control
автоматическое управле-
ние пневматической связью

21. jidō konpō-ki

自動梱包機

automatic packing ma-
chine
автоупаковщик

22. jidō kumitate

自動組立

1. automatic assembly;
2. mechanical assembly
автоматическая сборка

23. jidō kumitate
kikai

自動組立機械

automatic assembly ma-
chine
автоматическая сборочная
машина

24. jidō kyūden
sotchi

自動給電装置

automatic load apparatus
узел загрузки

25. jidō narai senban

自動なりの旋盤

1. automatic profiling
lathe; 2. automatic co-
pying lathe
копировально-токарный
станок

26. jidō okuri

自動送り

automatic feed
автоматическая подача

27. jidō renso
hoshiki

自動連送方式

automatic repetition
system
система включения цикла
/в автоматическом произ-
водстве/

28. jidō ritoku
seigyō

自動利得制御

automatic gain control
автоматическое регулиро-
вание усиления

29. jidō saishidō

自動再始動

automatic restart
1. автоматический пере-
запуск; 2. последующий
запуск в автоматическом
цикле обработки

30. jidō seigyō

自動制御

automatic control
автоматическое управле-
ние

31. jidō seigyō-kei

自動制御系

automatic control system
система автоматического
управления

32. jidō seigyō kō-
gaku

自動制御工学

automatic control engi-
neering

техника автоматического
управления; техника ав-
томатического регулиро-
вания; автоматика

33. jidō sensoku
sochi

自動揃速装置

automatic speed matching
device

устройство автоматичес-
кого согласование ско-
ростей

34. jidō shindan

自動診断

automatic diagnosis
самодиагностика

35. jidō shūhasū
seigyō

自動周波数制御

automatic frequency
control
автоматическая подстрой-
ка частоты; автомати-
ческое регулирование
частоты

36. jidō sōda sochi

自動操舵装置

automatic steering
system
система управления дви-
жением /мобильного ро-
бота/

37. jidō sōjushin
sochi

自動送受信装置

automatic send/receive device

автоматическое приемо-передающее устройство /в системах автоматизированного программирования-терминал, оборудованный устройством считывания и перфорации для автоматического приема и передачи/

38. jidō sōko

自動倉庫

automated warehouse
автоматизированный склад

39. jidō sōsa

自動操作

automatic operation
работа в автоматическом режиме

40. jidō sōsa sōchi

自動操作装置

automatic operation device
автоматическое исполнительное устройство

41. jidō tenken

自動点検

automatic checking
автоматический контроль /чаще поверочный/

42. jigen puroguramu hoshiki

時限プログラム方式

time program control method

способ программного управления по времени /исполнения операций/

43. jikki

実機

1. target equipment;
2. actual equipment
1. целевое оборудование;
2. действующее оборудование /в отличие от оборудования, установленного на испытательном стенде /

44. jikkō densō sokudo

実効伝送速度

effective data transmission rate
скорость передачи оперативной информации

45. jiko fukki

自己復帰

self return
автоматический возврат /в заданное или исходное положение/

46. jiko fukki-gata rire

自己復帰形リレー

1. automatically reset relay; 2. self-reset relay; 3. spring return relay

1. реле с автоматическим сбросом в исходное положение; 2. реле с механическим возвратным механизмом

47. jikogo jidō fukkyū
sosa

事故後自動
復旧操作

automatic restoration
control
управление с автоматическим восстановлением

48. jiko heikōsei

自己平衡性

self-regulation
1. автоматическое регулирование; 2. саморегулирование; 3. самовыравнивание

49. jiko hoji

自己保持

self holding
1. самозажимное устройство; 2. /исполнительный механизм/ с автоматическим зажимом

50. jiko shindan
kino

自己診断機能

self-diagnostic function
самодиагностика

51. jiko sōkan

自己相関

autocorrelation
автокорреляция /системы позиционирования/

52. jiko sōkan kansū

自己相関関数

auto-correlation function
автокорреляционная функция /частотный анализ/

53. jiko soshiki-kei

自己組織系

self organization system
система с самоорганизацией

54. jiriki seigyo

自力制御

self-operated control
автоматическое управление

44. jitsu

実

actual
1. фактический; 2. действующий

56. jittai haisenzu

実体配線図

practical wiring diagram
рабочая электромонтажная схема

57. jiyū-do

自由度

degrees of freedom
степени подвижности

58. jiyū hiki hazushi

自由引外し

trip free
упрощенная система от-
ключения

59. jo...

除...

with the exception of...
за исключением...

60. jōchōsei

冗長性

redundancy
1. резерв; 2. избыточ-
ность; 2. статическая
неопределимость

61. jōchō shisutemu

冗長システム

redundant system
система с резервирова-
нием

62. jōge okuri

上下送り

vertical feed
ход по вертикали

63. johō-suru

徐放す

release /gradually/
освобождать /посте-
пенно/

64. jōi gainen

上位概念

generic concept
1. общая концепция;
2. общий план

65. jōji kanshi

常時監視

normal supervision
непрерывный контроль

66. jōji sokutei

常時測定

firm measurement
непрерывный контроль
/измерение контролируе-
мого параметра/

67. jōken seigyō

条件制御

conditional control
обусловленное управле-
ние

68. jōken tsuki
tobikoshi

条件付き飛越し

conditional jump
1. условный переход;
2. команда условного
перехода

69. jōtai senizu

状態遷移図

state transition diagram
диаграмма перехода из
одного состояния в другое

70. jōtaizu

状態図

state diagram
диаграмма перехода из од-
ного состояния в другое

71. jotchaku firumu

蒸着フィルム

metalized film
1. металлизированная
пленка; 2. металлизация

72. jūbun joken

十分条件

sufficient condition
достаточное условие

73. jūkoshō

重故障

heavy failure
1. устойчивый отказ;
2. глобальная неисправ-
ность

74. jumbi kanryō

準備完了

ready
готовый /термин не упот-
ребляется в смысле "за-
вершение подготовки"/

75. junfuron

ジュンフロン

Junflon
junflon /аналог материа-
ла тефлон; используется
в качестве изоляционно-
го материала при изго-
товлении коаксиальных
кабелей/

76. junjo dōsa

順序動作

1. sequential operation;
2. serial operation
1. последовательная опе-
рация; 2. последователь-
ная работа

77. junjo kaiheiki

順序開閉器

sequence switch
коммутатор с дистанци-
онным управлением

78. junjo kioku
hoshiki

順序記憶方式

sequential mode memory
1. память с последова-
тельной выборкой; 2. ре-
жим обращения к памяти
с последовательной вы-
боркой

79. junjo puroguramu
hoshiki

順序プログラム方式

sequence program control
method
последовательное про-
граммное управление

80. junsen tōne

準尖頭値

quasi peak value
квазипиковая величина
/часто QP-величина/

81. jushi moriagari

樹脂盛上り

resin wetting
смачивание смолой /чаще
процесс изолирования вы-
водов светодиодов/

82. jūtai kenshutsu
riri

渋滞検出リレー

stagnation detective
relay
реле реакции на зависа-
ние

K

1. ka

加

Canada
Канада

2. ka

関

Kanto
Канто

3. kachō keihō

可聴警報

audible alarm
звуковой аварийный сиг-
нал

4. kadenryū hiki hazu-
shi koiru

過電流引外

コイル

overcurrent trip coil
катушка отключения при
перегрузке по току

5. kadenryū kelden
hōshiki

過電流継電方式

overcurrent protection
защита от сверхтока

6. kadō-gata ryūtai
soshi

可動形流体素子

fluidic device with mo-
ving part

1. гидравлическое устрой-
ство с исполнительным
механизмом; 2. гидравли-
ческая система с подвиж-
ным элементом

7. kadō jikankei

稼動時間計

elapsed time meter
счетчик-секундомер /для
фиксации времени работы
или включения устройст-
ва/

8. kado pura

カードプーラ

card puller
извлекатель плат /небольшая рукоятка с захватом для извлечения платы/

9. kadōritsu

稼働率

uptime
1. доступное время /машины/; 2. период работоспособного состояния /машины/

10. kafuka

過負荷

overload
1. перегрузка; 2. верхняя загрузка

11. kahan shūryō

可搬重量

weight capacity, load capacity
1. грузоподъемность;
2. допустимая нагрузка по массе

12. kahenchō

過変調

overmodulation
перемодуляция

13. kahan junjo
saisei hōshiki

可変順序再生方式

variable sequence playback method

способ обработки заданной программы с перепрограммируемой последовательностью операций /автоматическое многократное выполнение заданной последовательности операций в строго упорядоченной среде. Имеются средства быстрой замены одной последовательности операции на другую/

14. kahan kōtei shirinda

可変行程

シリンダ

adjustable stroke cylinder

цилиндр с изменяемой длиной рабочего хода

15. kahan shikensu hōshiki

可変シーケンス方式

variable sequence method
способ /циклового управления/ с перепрограммируемой последовательностью операций /автоматическое многократное выполнение заданной последовательности операций в строго упорядоченной среде. Имеются средства для быстрой замены одной последовательности операций на другую/

16. kahen shikensu
robotto

可変シーケンスロボット

variable sequence robot
робот с переменным цик-
лом /с изменяемой после-
довательностью действий/

17. kahen yōryō
daiōdo

可変容量ダイオード

varactor /variable-capaci-
tance diode/
варактор

18. kaihatsu-yō
robotto

開発用ロボット

robot for exploitation;
robot for development
эксплуатационный робот
/также deployed robot.
Робот, который входит в
закрытую для свободного
доступа зону, чтобы за-
действовать контрольные,
обрабатывающие или иные
устройства в поставлен-
ной задаче в режиме руч-
ного или программного
управления/

19. kaiheiki

開閉機

contactor
рубильник /на распреде-
лительном щите/

20. kaihōtan

解放端

open circuit
разомкнутый контур

21. kaiji chōseiki

界磁調整器

field regulator
стабилизатор поля воз-
буждения

22. kaiji denryū
rire

界磁電流リレー

field current relay
1. реле тока возбужде-
ния; 2. реле тока на-
магничивания

23. kaiji henkō
rire

界磁変更リレー

field changing relay
реле изменения сигнала
возбуждения

24. kaiji henkō
sesshokuki

界磁変更接触器

field changing contactor
контактор переключения
сигнала возбуждения

25. kaiji henkō
shadanki

界磁変更遮断器

field changing circuit
breaker
переключатель поля возбуждения

26. kaiji kaiheiki

界磁開閉器

field switch
выключатель возбуждения
/электропривода/

27. kaiji kasoku
rirē

界磁加速リレー

field accelerating relay
реле нарастания поля возбуждения

28. kaiji seigyo

界磁制御

field control
управление полем возбуждения

29. kaiji sesshokuki

界磁接觸器

field contactor
контактор цепи возбуждения

30. kaiji shadanki

界磁遮断器

field circuit breaker
автоматический переключатель поля возбуждения

31. kaiji sōshitsu
hogo

界磁喪失保護

loss of field protection
защита от потери возбуждения

32. kaiji sōshitsu
rirē

界磁喪失リレー

loss of field relay,
loss of excitation relay
field failure relay
реле потери возбуждения

33. kaiji suitchi

界磁スイッチ

field switch
выключатель возбуждения
/электропривода/

34. kaiji tenkyoku
rirē

界磁転極リレー

field reversal relay
реверсивное реле возбуждения

35. kaiji tenkyoku
sesshokuki

界磁転極

接觸器

field reversal contactor
реверсивный контактор
обмотки возбуждения

36. kaijo
解除

reset

1. переналадка; 2. возврат в исходное положение; 3. сброс на пульс; 4. повторное включение

37. kai kigyō

下位企業

lower-tier company

фирма более низкого уровня

38. kaikyoku jikan

開極時間

contact opening time

время срабатывания реле

39. kairo koiru

開路コイル

tripping coil, trip coil
соленоид прерываний

40. kairozu nyūryoku
shisutemu

回路図入力システム

schematic capture system
входной контур

41. kaisei seidō

回生制動

regenerative braking
рекуперативное торможение

42. kaisen kirikae
seigo

回線切換制御

circuit change-over
control

1. управление переключением контура; 2. управление сменой рабочего контура

43. kaisōteki seigyo

階層的制御

hierarchy control

иерархическая система управления

44. kaitenkei hatsudenki

回轉計発電機

tachometer generator
тахогенератор

45. kaitenki ondo
rire

回轉機温度リレー

rotating machine temperature relay

термореле станка с вращательным главным движением /напр., шпинделя/

46. kakō

下降

down, lower

1. оседание; 2. снижение /давления/

47. kakō henshitsu

加工変質層

deadband
мертвая зона /в магнит-
ной головке для записи/

48. kakugata-hi

角形比

squareness ratio
коэффициент перпендику-
лярности /соотношение
плотности магнитного по-
тока при нулевом намагни-
чивании к максимальной
плотности/

49. kakugata-sei

角形性

squareness
1. перпендикулярность;
2. прямоугольность /им-
пульсов/

50. kakunin batan

確認ボタン

confirmation button
кнопка подтверждения
приема /информации/

51. kakuri sagyō-yō
robotto

隔離作業用ロボット

robot for the work in
isolated space
робот для работы в изо-
лированном пространстве
/робот, предназначенный
для манипуляционных опе-
раций в опасных или не-
доступных для человека
ограниченных пространст-

вах типа атомных реак-
торов, емкостей химичес-
ких производств и др./

52. kanjō torakku

環状トラック

annular track
кольцевая дорожка /на
магнитном диске/

53. kankaku seigyō

感覚制御

sensory control
сенсорное регулирование

54. kanketsu okuri

間欠送り

intermittent feed, inter-
mittent feed
периодическая подача

55. kansa shōseki

監査証跡

audit trail
контрольный журнал /для
учета обращений к защи-
щенным данным/

56. kansetsu kyōji
hoshiki

間接教示方式

indirect teaching method
1. метод самообучения
/робота с ЧПУ/; 2. кос-
венный метод обучения
/робота с ЧПУ/

57. kantsu kondensha

貫通コンデンサ

feed-thru capacitor
проходной конденсатор

58. kasamizuke

重みづけ

weighting
1. взвешивание; 2. оценка, массы

59. kasanari setten

重なり接点

overlapping contact, lap contact
зона нахлестки /для сварки внахлестку/

60. kasoku

加速

accelerating
1. ускорение; 2. разгон

61. kasoku denatsu

加速電圧

accelerating potential
ускоряющее напряжение

62. kasokudo hogo

過速度保護

overspeed protection
защита от превышения скорости

63. kasoku gensoku
rire

加速減速リレー

accelerating and decelerating relay
реле набора и гашения скорости

64. kasoku jiken

加速時間

acceleration time
время разгона /необходимое для набора рабочей скорости/

65. katahori

型掘

ram
электроимпульсная /обработка/ /яп. термин чаще используется в функции определения/

66. keiei jōhō
shisutemu

経営情報

システム

information management system
информационно-управляющая система

67. keihō fukki

警報復帰

alarm reset
аварийный сброс /в исходное положение/

68. keihō sōchi

警報装置

alarming device

1. сигнальное устройство; 2. устройство аварийной сигнализации

69. keihō torippu
kairo

警報トリップ回路

alarm trip circuit

цепь аварийного отключения

70. keikoku hyōji

警告表示

alarm display

аварийный индикатор;
аварийный сигнализатор

71. keiro seigyo

経路制御

path control

контурное управление

72. keisanki kakō
shisutemu

計算機加工

システム

computer controlled processing system

производственная система с управлением от ЭВМ

73. keisanki seigyo

計算機制御

computer control
управление от ЭВМ

74. keisō-yō zu-kigō

計装用図記号

graphical symbols for instrumentation

стандартизованные графические символы /для унификации измерительных систем/

75. keisū-gata furippu
furoppu

計数形

フリップフロップ

clocked flip flop

тактируемый триггер

76. keitō jidō
kanshi

系統自動監視

automatic supervision system

система автоматического диспетчерского управления

77. keitō kanshi sōsa

系統監視操作

system supervisory operation

работа в режиме супервизорного наблюдения

78. keitō kinkyū
seigyo sōchi

系統緊急制御 装置

system emergency control
equipment

резервный комплекс конт-
рольно-измерительного
оборудования /на случай
выхода из строя основной
системы управления/

79. kemikon

ケミコン

chemical capacitor
химический конденсатор

80. kemuri fūdō
danpa

煙風道ダンパ

flue duct damper
вибrogаситель в пневма-
тической линии связи

81. ken'on purōbu

検温プローブ

temperature-sensing
probe
датчик температуры

82. kenrōki

検漏器

ground detector
указатель утечки на зем-
лю

83. kensa robotto

検査ロボット

inspection robot
1. робот-контролер /для
контрольно-измерительных
операций/; 2. робот для
осмотра /рабочей зоны/

84. kenshutsu suitchi

検出スイッチ

pilot switch
кнопка контроля

85. kepusutoramu

ケプストラム

cepstrum
косинус-преобразование
логарифма энергетическо-
го спектра /частотный
анализ/

86. kerubin setsuzoku

ケルビン 接続

Kelvin connection
соединение Кельвина

87. ki

危

dangerous
"опасно" /символ-клеймо
на опасных материалах
или транспортных средств-
вах, перевозящих такие
материалы/

88. kiban

基板

substrate
1. опорная пластина /ре-
жущего инструмента/;
2. основание; 3. под-
ложка

89. kigu naibu setsu-
zokuzu

器具内部

接続図

internal connection
diagram
схема межсоединений

90. kihonpa

基本波

fundamental frequency
частота основной гармо-
ники

91. kiita kōka toku-
sei

基板効果特性

substrate-effect character-
istic
характеристика, определяе-
мая свойствами подложки

92. kikai gabana

機械ガバナ

mechanical speed gover-
nor
блок управления скоростью
механического узла

93. kikai genten

機械原点

mechanical origin
исходное положение ме-
ханических узлов

94. kikai hoji rirē

機械保持リレー

mechanical holding relay
реле с механической бло-
кировкой

95. kikai okuri

機械送り

mechanical feed
механизированная подача
/заготовки/

96. kikai seido

機械制動

mechanical braking
механическое торможение

97. kikaiteki inta-
rokku

機械的インターロック

mechanical interlock
механическая блокировка

98. kiken ryōiki

危険領域

dangerous area
1. зона риска; 2. опас-
ная зона; 3. травмоопас-
ная зона

99. kiken sagyō-yō
robotto

危険作業用ロボット

robot for dangerous work
робот для работы в трав-
моопасной среде

100. kikō buhin

機構部品

mechanical parts

механические компоненты
/в отличие от электрон-
ных/

101. kinoko-gata oshi-
batan

蕈形押しボタン

mushroom head push button
грибообразная рукоятка

102. kinsetsu kaku

近接覚

proximity sense
реакция на приближение
/функциональные возмож-
ности робота, связанные
с автоматическим распоз-
наванием момента прибли-
жения робота к некоторой
области рабочего прост-
ранства/

103. kinshi kairo

禁止回路

inhibit circuit
схема запрета

104. kioku iki teigi

記憶域定義

area definition
1. определение области;
2. задание параметров
рабочей зоны

105. kioku saisei
hoshiki

記憶再生方式

memory playback system
1. система воспроизведе-
ния программы, /записан-
ной в ЗУ управляющей
системы/; 2. система вы-
полнения программы /за-
писываемой в ЗУ системы
управления робота в про-
цессе его обучения/

106. kioku sayō

記憶作用

memory action
цикл памяти, цикл обра-
щения к памяти

107. kippu rirē

キップリレー

kippurelay
бистабильный мультивибра-
тор с внешним запуском

108. kiridashi

切り出し

parsing
семантический анализ
данных

109. kirikae ben

切換弁

directional control
valve
клапан управления направ-
лением перемещения

110. kirikae suitchi

切換えスイッチ

transfer switch, change-over switch
переключатель

111. kiroku shizanyō

記録紙残量

amount of chart paper remaining
свободная часть диаграммной ленты

112. kiru

切

off
"отключено"

113. kisa

機差

variation between machines
альтернативные устройства

114. kō

甲

1. type 1; 2. class 1
I. I-й класс; 2. I-й сорт

115. kō

章

Korea
Корея

116. kō baihō

配置法

gradient method
метод градиента

117. kobetsu buhin

個別部品

discrete component part
1. несерийно выпускаемое комплектующее изделие;
2. дискретный компонент /в отличие от интегральных/

118. kōbi hogo

後備保護

back up protection
резервные средства

119. kōchi gijutsu

公知技術

prior art
современное состояние /проблемы/

120. kōchōha

高調波

harmonic
гармонический /из-за неправильного понимания первого иероглифа часто дается неправильный перевод "верхние /или высокие/, гармоники"/

121. kōchū

工注

installation note
указания по установке /меры предосторожности и др./

122. kōden suitchi

光電スイッチ

photo switch

фотоэлектрический пере-
ключатель /известны фо-
тоэлектрические пере-
ключатели, работающие в
ультрафиолетовом или ин-
фракрасном диапазоне/

123. kōdo

コード

cable

сигнальный кабель /в от-
личие от силового/

124. kōgaku sensa

光学センサ

photo sensor

фотоэлектрический датчик
/обычно фототранзистор
или фотодиод/

125. kōgyō tan'i

工業単位

engineering units

инженерные единицы изме-
рения

126. kondensa

コンデンサ

capacitor

конденсатор

127. kongura

コングラフ

computer graphics

компьютерная графика

128. konpasu

コンパス

length of stride

длина шага

129. konsei shōko-
data kozo

混成超小形構造

hybrid micro structure

гибридная микрострукту-
ра /с разнотипными ком-
понентами/

130. konsento

コンセント

power outlet

1. силовой выход; 2. ро-
зетка питания

131. kōsai bubun

構成部分

component part

1. комплектующая деталь;
2. составная часть

132. kōsa setsuzoku
kairo

交差接続回路

cross connected circuit

схема перекрестного
включения /выход первого
соленоида соединен со
входом второго, а выход
второго - со входом пер-
вого/

133. koshā patān

故障パターン

pattern of failure
модель аварийной ситуации
/отказа в работе/

134. koshāritsu

故障率

failure rate

1. интенсивность отказов;
2. частота отказов

135. kōshingo imēji

更新後イメージ

after image

преобразованный образ
/после коррекции/;
преобразованный вид записи
/после обновления/

136. kōshu kaisen

公衆回線

public circuit

канал телефонной связи

137. kōsoku

高速

high speed

высокоскоростной /сокращенная форма иероглифической записи/

138. kōsokudo saiheiro

高速度再閉路

high speed reclosing

высокоскоростное повторное включение

139. kōsū

工数

1. man-how; 2. machine-hour

трудозатраты /в человеко-часах или машино-часах/

140. kōsuchingu

コースチンク

coasting

1. движение по инерции;
2. выбег; 3. нагружение нерабочего профиля зуба зубчатой передачи

141. kōtei kaiseki

工程解析

process analysis

технологии /пооперационный/ анализ

142. kōtei kanri

工程管理

production control

управление технологическим процессом

143. kotei purogura-mu hoshiki

固定プログラム

方式

fixed program system

система, работающая по постоянной /защитой/ программе

144. kotei shikensu
hoshiki

固定シーケンス方式

fixed sequence method
технология с фиксированной /жесткой/ последовательностью операций

145. kotei shikensu
robotto

固定シーケンス

ロボット

fixed sequence robot
1. робот с фиксированной последовательностью действий; 2. цикловой робот; 3. автооператор

146. kumitate kōban

組立工番

assembly procedure step
1. операция сборочной процедуры; 2. шаг сборочной процедуры

147. kumitate robotto

組立ロボット

assembly robot
сборочный робот

148. kuresuto fakuta

クレストファクタ

crest factor
1. пик-фактор; 2. коэффициент амплитуды /мера "максимальности" электрического сигнала/

149. kuria-suru

クリアする

1. satisfy; 2. clear
удовлетворять /требованиям стандартов, которые требуют от исполнителя некоторого уровня контролируемости/

150. kurikaeshi robotto

繰返しロボット

repeatable robot
робот, выполняющий повторяющиеся действия

151. kurozen

クロジェン

clock generator
генератор тактовых /или синхронизирующих/ импульсов

152. kyaria hachō

キャリア波長

carrier wavelength
длина несущей /волны/

153. kyō

京

Tokyo
Токио

154. kyōchō

協調周

coordination
синхронная связь /управляемых координатных осей/

155. kyōchō seigyō

協調制御

cooperative control
комбинированное управление /комбинированное дистанционно-автоматическое управление, при котором робот выполняет автоматически отдельные программы, а оператор осуществляет супервизорные функции и выбор отдельных программ; комбинированное полуавтоматическое управление по вектору силы, вектору скорости и заданной траектории/

156. kyōji mōdo

教示モード

teaching mode
режим обучения /робота/

157. kyokusū henkanhō

極数変換法

pole changing method
способ робота по переставляемым упорам по каждой степени подвижности; упоры могут переставляться вручную или автоматизированной системой по некоторой программе/

158. kyokusū henkanki

極数変換器

pole changing controller
контроллер управления

упорами /устройство управления переставляемыми упорами по каждой из степеней подвижности циклового робота/

159. kyoku zahyō robotto

極座標ロボット

polar coordinates robot
робот, работающий в полярной системе координат

160. kyōkyū shisutemu

供給システム

feeding system
1. транспортная система;
2. привод подачи /рабочего органа/

161. kyonen henka

経年変化

1. aging; 2. drift
1. старение; 2. дрейф;
3. смещение /медленные изменения напр., в кристаллах кварца/

162. kyōsei tsūfū

強制通風

forced draft
1. искусственная тяга;
2. обдув, дутье под давлением

163. kyūsoku shōko-gata suigin rirē

急速消弧形水銀

リレー

quick-acting mercury-plunger relay

быстродействующее ртутное реле /в виде запаянной трубки с помещенным в нее некоторым количеством ртути, которая при наклоне трубки перекачивается и замыкает ту или другую пару контактов/

164. kyōtai

筐体

cabinet

корпус, блок /электронного оборудования/

165. kyūshi

休止

rest

покой, состояние покоя, неподвижное состояние

M

1. maikuro manipurēta

マイクロマニプレータ

micromanipulator

миниатюрный манипулятор

2. mainasu doraibā

マイナスイドライバー

screwdriver

отвертка ножевого типа

3. matehan

マテハン

7-2

materials handler
оператор /на станции установки заготовок на спутники/

4. meka

メカ

1. mechanism; 2. mechanical

1. механизм; 2. механический

5. mekatoronikusu

メカトロニクス

mechatronics

механотроника

6. mekura han

メクラ判

rubber stamp

резиновый штамп /для маркировки/

7. mekura ita

メクラ板

blank panel

1. пустая плата для заполнения резервного пространства;/ 2. клише с полями для заполнения /для маркировки/

8. mente

メンテ

maintenance

техническое обслуживание

9. mishon

ミッション

transmission

трансмиссия /в автомобиле/

10. moji kensa

文字検査

alpha test

лабораторное испытание

11. monokuro

モノクロ

monochrome CRT

черно-белая электронно-лучевая трубка

12. monomaruichi

モノマルチ

monostable multivibrator

ждущий мультивибратор

N

1. naibu koshō

内部故障

internal fault

скрытая неисправность

2. naibu zatsuon

内部雑音

internal noise

1. собственный шум; 2. собственные помехи

3. naikai keisoku
kino

内界計測機能

internal measuring ability

встроенные контрольно-измерительные средства

4. nairatchi

ナイラッチ

nylon clasp

фиксатор /напр., дверцы в закрытом состоянии/

5. narai seigyō

ならい制御

tracer control

1. система управления по копиям; 2. копировально-механическое управление

6. nega

ネガ

negative

негатив

7. nichiten ichigime
hoshiki

2点位置決め

方式

two points positioning
двухкоординатное позиционирование

8. ni-go-ro

ニゴロ

256 /напр., об объеме памяти/

9. ninkō chinō

人工知能

artificial intelligence
искусственный интеллект

10. ninshiki kinō

認識機能

recognizing ability

1. функция распознавания; 2. функция идентификации

11. nōryoku kakudaiyō
robotto

能力拡大用ロボット

robot for amplifying capacity of operator
робот-помощник оператора

0

1. ōbākōto kami

オーバーコート紙

coated paper /not over-coated paper/
бумага с покрытием /чаще ламинированная бумага/

2. ōbarappu setten

オーバーラップ接点

overlapping contact
ограничитель наплыва /в сварочном роботе/

3. ōbarīchi hogo

オーバーリーチ保護

overreaching protection
защита от перебега, ограничение перебега

4. ofukon

オフコン

office computer

конторская вычислительная машина

5. ōfukudōgata
akuchueta

往復動形

アクチュエータ

reciprocating actuator
привод возвратно-поступательного движения /привод /типа гидравлического или пневматического цилиндра/ поступательных пар манипулятора робота/

6. oiru rifuta

オイルリフタ

oil lifter
гидравлический подъемник

7. oiru suitchi

オイルスイッチ

oil switch
масляный выключатель

8. okure jikan

遅れ時間

delay time
время задержки

9. ondo shōsei rirē

温度調整リレー

temperature regulating relay
реле температуры; терморегулятор

10. onkyō kapura

音響カプラー

acoustic coupler
акустический соединитель
/устройство сопряжения,
преобразующее цифровые
сигналы в звуковые сиг-
налы речевого диапазона
и обратно/

11. onkyō sensa

音響センサー

acoustic sensor
акустический датчик

12. on-ofu seigyo

オンオフ制御

on-off control
1. релейное управление,
двухпозиционное управ-
ление; 2. двухпозиционный
регулятор

13. onsei gōsei

音声合成

voice synthesis
синтез голоса

14. onsei ninshiki

音声認識

voice recognition
распознавание голоса

15. onsei ōtō sōchi

音声応答装置

audio response unit

устройство речевого вы-
вода; устройство рече-
вого оповещения; рече-
вой информатор

16. onsei seigyo

音声制御

voice control
управление голосом, ре-
чевое управление

17. ope

オペ

operation
операция

18. opeanpu

オペアンプ

operational amplifier
операционный усилитель

19. operēta gaidansu

オペレータガイドンス

operator guidance
маршрутовоеждение с по-
мощью оператора

20. ōgun rūpu
hoshiki

オープンループ方式

open loop control method
способ управления без
обратной связи, способ
регулирования по разомк-
нутому контуру

21. oresen keiro
seigyo hoshiki

折線経路

制御方式

point-to-point control
method
способ позиционного уп-
равления

22. orifura

オリフラ

orientation flat
базовая поверхность

23. oshikomi tsūfūki

押し込み通風機

forced draft fan
1. устройство искусствен-
ной тяги; 2. устройство
дутья под давлением

24. ōtomani purēta

オートマニプレータ

automatic manipulator
автооператор, автомати-
ческий манипулятор

25. ōtō on

応答音

answer tone
ответный сигнал; сигнал
ответа

26. ōtorenji

オートレンジ

autoranging
1. авторегулировка; 2. ав-
тонастройка /чаще на га-
баритные параметры/

27. otsu

乙

1. type 2; 2. class 2
1. 2-й класс; 2. 2-й сорт

P

1. pairotto hogo

パイロット保護

pilot protection
защита по аномальному
сигналу

2. pairotto hōshiki

パイロット方式

pilot control
управление по контроль-
ным сигналам

3. parashiri

パラシリ

parallel-serial
параллельно-последова-
тельный /напр., диалог/

4. paretto sagyō

パレット作業

palletizing
1. загрузка поддонов;
2. штабелирование

5. parusu mōta

パルスモータ

stepping motor
шаговый двигатель

6. pasukon

パスコン

bypass capacitor
развязывающий конденса-
тор

7. pasute

パステ

power steering

1. управление энергией;
2. энергетическое управление

8. patān ninshiki

パターン認識

pattern recognition

1. распознавание образов;
2. классификация образов

9. patorai

パトライ

rotating alarm light

мигающий аварийный сигнализатор /"мигалка"/

10. pikkuappu jikan

ピックアップ時間

pickup time

1. время срабатывания;
2. время захвата /заготовки роботом/

11. poji

ポジ

positive

позитив

12. posuto torigā

ポストトリガー

post-triggering

поствключение /напр.,
контрольно-измерительных
средств после возникнове-
ния определенного ус-
ловия/

13. pura magu

プラマグ

plastic magnet

магнитопласт /материал
на основе редкоземельных
элементов, напр., для
лечебных браслетов/

14. pura mai

プラマイ

plus or minus

плюс-минус /чаще в раз-
говоре/

15. purasu doraibā

プラスドライバー

flatblade screwdriver

отвертка под прорезной
винт

16. pureibakku ro-
botto

プレイバックロボット

playback robot

робот с воспроизведением
программы /вводимой с
внешнего носителя/

17. pure torigā

プレトリガー

pretriggering

предварительное включе-
ние /напр., контрольно-
измерительных средств
после возникновения оп-
ределенных условий/

18. puroguramu jidō
settei hōshiki

プログラム自動

設定方式

automatic program set-
ting method

технология работы с автоматическим изменением программы

19. puroguramu shudō
settei hoshiki

プログラム手動

設定方式

manual program setting
method

технология работы с ручным изменением программы

R

1. rajikase

ラジオカセ

radio-cassette set
радиоприемник с кассетным магнитофоном

2. rajio penchi

ラジオペンチ

needle-nose pliers
круглогубцы /монтажный инструмент с игловидными зажимами/

3. ran

蘭

Holland /The Netherlands/
Голландия /Нидерланды/

4. rando

ランド

land
контактная площадка /на печатной плате/

5. renrakusen

連絡線

tie line
канал прямой связи

6. renzoku tsūro
seigyo

連続通路

制御

continuous path control
непрерывное контурное управление

7. rimen setsuzoku-
zu

裏面接続図

back wiring diagram
монтажная схема объединительной платы

8. risutora

リストラ

restructuring
преобразование

9. rittai ninshiki

立体認識

spatial recognition
объемное распознавание /предмета по трем измерениям/

10. ro

露

Russia
Россия

11. robotto no gunseigyo

ロボットの群制御

group control of robots
групповое управление
роботизированной линией

12. rojana

ロジアナ

logic analyzer
анализатор логических
состояний

13. roretto bisu

ロレットビス

knurled screw
нажимной винт с накатан-
ной головкой

14. ryōiki tansaku

領域探索

area search
групповой поиск

S

1. sābisu konekuta

サービスコネクタ

convenience /?/ outlet
сервисный разъем

2. sachikon

サチコン

saticon
сатикон /трубка телека-
меры "Хитачи"/

3. sadō kakudo

作動角度

operating angle
рабочий угол /исполни-
тельного механизма/

4. sadō kyori

作動距離

operating distance
рабочий ход /максималь-
но возможная длина/

5. sadō ryōiki

作動領域

operating space
1. рабочая зона; 2. ра-
бочее пространство /ро-
бота/

6. sage-te

さげ手

handle
рукоятка /с выступающим
наверх рычагом/

7. sagyō genten

作業原点

work origin
1. начало отсчета; 2. ис-
ходное положение

8. sai

さい

Saitama
Сайтама

9. saidaiji teisū

最大時定数

maximum time constant
максимальная постоянная
времени

10. saidai kyōyō
kahan juryō

最大許容可搬 重量

maximum allowable weight
capacity
максимально допустимая
грузоподъемность /испол-
нительного механизма/

11. saiheiro jōken

再閉路条件

reclosing condition
режим работы с переключением в исходную точку /цикла выполняемых операций/

12. saiheiro shidō

再閉路始動

reclosing start
переключение в исходную точку /цикла операций/

13. saiheiro shippai

再閉路失敗

reclosing failure
отказ при переключении в исходную точку

14. saiheiro shiyō

再閉路使用

reclosing use

функция переключения в исходную точку /цикла операций/

15. saikan keishiki

最簡形式

simplest form
простейшая форма /в структурных схемах при распознавании образов/

16. saikō ketsuatsu

最高血压

systolic blood pressure
систолическое кровяное давление

17. saisei

再生

1. reproduce; 2. readout;
3. playback
1. воспроизводить; 2. отсчет; 3. воспроизведение /напр., программы движения роботом/

18. saisei mōdo

再生モード

playback mode
режим обучения /робота/

19. saishō dōsa
atsuryoku

最小動作压力

minimum operating pressure
минимально необходимое давление для срабатывания /устройства/

最終遮断

final trip

полное отключение /останов/

最低血圧

diastolic blood pressure
диастолическое кровяное давление

最適化制御

optimizing control
экстремальное регулирование

最適制御

optimal /optimum/ control

1. оптимальное управление; 2. управление с оптимизацией

最適制御理論

theory of optimal control

теория оптимального управления

先細ペンチ

needle-nose plier

круглогубцы /монтажный инструмент/

先回り制御

advanced control

1. адаптивное управление /управление с использованием элементов искусственного интеллекта/; 2. адаптивное оптимальное регулирование

サーメト

Cermet

Кермет /материал, в котором сочетается керамика и металл; применяется в электронике/

サンプリング間隔

sampling interval

интервал выборки

サンプリング数

number of samples

число выборок /проблема перевода термина "САНПУ-РУ" состоит в том, что чаще он используется для обозначения пластиковых муляжей/

30. sanpuringy ten

サンプリング点

sampled point
точка выборки

31. sanson

三尊

head-and-shoulders pattern

модель "голова-плечи"
/в системе ориентирования/

32. sara-ne

皿ネ

flat head screw
винт с плоской головкой
/этот термин чаще употребляется на чертежах/

33. Satsu

札

Sapporo
Саппоро

34. sayū okuri

左右送り

longitudinal feed
продольная подача

35. Sei

西

Spain
Испания

36. seiden kyūchaku

静電吸着

electrostatic adhesion

электростатическое прилипание /способ удерживания листа бумаги на рабочей поверхности графопостроителя/

37. seigō sunpō

整合寸法

adjustable dimension
регулируемый параметр

38. seigyōjo

制御所

master station

1. пульт управления;
2. рабочее место оператора

39. seigyō kairo

制御回路

control circuit
управляющая схема

40. seikakudo seigyō

正確度制御

accuracy control

1. управление точностью /позиционирования инструмента, спутника/;
2. контроль правильности /передачи информации между блоками/

41. seiretsu

整列

orientation
ориентация, ориентирование

42. seishigata sei-
gyoki

静止形制御器

static controller
статический оператор

43. seiteki saitekika

静的最適化

static optimization
статическая оптимизация

44. sekidan

石暖

kerosene heater
керосиновый нагреватель

45. senkei fuhen
shisutemu

線形時不変

システム

linear non-time-varying
system
линейная стационарная
/по времени/ система

46. senko kinzoku-
saka

穿孔金属坂

perforated metal plate
1. перфорированная ме-
таллическая пластина;
2. матрица /печатная/

47. sensei syōsyō

宣誓証書

written deposition
нанесение /на поверх-
ность/ письменного сооб-
щения

48. sen'yō kairo

専用回線

private circuit
1. индивидуальный контур;
2. контур индивидуально-
го пользования

49. sen'yū taiiki-ha-
ba

占有帶域幅

occupied bandwidth
занятая полоса частот

50. sesshaku shōgai

接触障害

contact trouble
нарушение контакта /ава-
рийное/

51. setsusen

接栓

connector
соединитель

52. setsuzoku kiko

接続機構

attachment
1. приспособление; при-
ставка; 2. присоединение

53. setsuzoku okuri

接続送り

tangential feed
тангенциальная подача

54. settanki

節炭器

economizer
экономайзер /средство
поддержания рабочего
разогретого состояния/

55. setten hanchō

接点反跳

bouncing
I. тремор /вибрация/

56. setto mēkā

セツトメーカー

equipment manufacturer
фирма-изготовитель ком-
плектного оборудования
/а не деталей/

57. setto-suru

セツトす

1. mount; 2. install
I. укладка /напр., лис-
та бумаги на рабочую
поверхность плоттера/;
2. установка /напр.,
батарей в устройство/

58. shadanki

遮断器

circuit breaker
I. выключатель; 2. пре-
рыватель

59. shakuho

釈放

release
I. разжим; 2. отключе-
ние; 3. выпуск

60. shakuho jikan

釈放時間

dropout time, release
time
время возврата /реле/

61. shakuho uchi

釈放値

release value
параметр возврата /элект-
рического реле/

62. shidō hoshōki

始動補償器

autotransformer starter
пускатель автотрансфор-
матора

63. shidō jikan

始動時間

starting time; start-up
time
I. время пуска /устрой-
ства/; 2. момент запус-
ка /программы/

64. shidō jūtai

始動渋滞

delay at the starting up
I. запаздывание запуска;
2. выдержка времени при
запуске

65. shidō shunbi

始動準備

preparation of starting
up
организация запуска

66. shidō uchi

始動値

startup value
клапан запуска

67. shijine

指示値

indication
показания /аналогового
прибора с указателем/

68. shijō furyō

市場不良

failure
неисправность /выявляю-
щаяся после приобрете-
ния изделия заказчиком/

69. shikensu robotto

シーケンスロボット

sequence robot
робот последовательного
действия /с последова-
тельным выполнением дви-
жений по степеням под-
вижности/

70. shimposei

進歩性

non-obviousness
неочевидность

71. shimpuku kakurit-
su bumpu kansu

振幅確率分布

関数

amplitude probability
distribution function
функция распределения
амплитуды вероятности

72. shimpuku kakurit-
su mitsudo kansu

振幅確率密度

関数

amplitude probability
density function
функция плотности ам-
плитуды вероятности

73. shindan kinō

診断機能

diagnostic function
самодиагностика

74. shingō no tori-
komi

信号の取り込み

signal capture
прием сигнала

75. shinkuro

シンクロ

oscilloscope
осциллограф

76. shinraido

信頼度

reliability

1. надежность; 2. без-
отказность

77. shinraisei

信頼性

reliability

1. надежность; 2. без-
отказность

78. shirei tēpu

指令テープ

instruction tape

1. программная лента

79. shiripara

シリパラ

serial-parallel

последовательно-парал-
лельный

80. shīrudo rūmu

シールドルーム

shielded room

защищенный бокс

81. shīrudo sen

シールド線

shielded wire

1. защищенный провод;
2. экранированный провод

82. shiruku

シルク

silk screen printing

шелкография /шелкотрафа-
ретная печать/ /чаще от-
носится к результату, а
не к процессу/

83. shisukon

シスコン

system controller

системный контроллер

84. shisutemu enji-
niaringu

システムエンジニア

アリソケ

system engineering

1. системное проектиро-
вание; 2. системная раз-
работка

85. shisutemu kōgaku

システム工学

system engineering

1. системное проектиро-
вание; 2. системная раз-
работка

86. shiyakaku

視野角

viewing angle

угол зрения

87. shizen tsufu

自然通風

natural draft

естественная тяга

88. shōatsuki

昇圧機

booster

1. вспомогательное устройство; 2. мультипликатор

89. shōdonkei

焼鈍形

annealing type

эффект отжига /внешний вид/

90. shōji

消磁

de-energize

1. обеспечивать; 2. отключать /от сети энергоснабжения/

91. shōjun

昇順

ascending order

упорядоченность по возрасту

92. shoki-furyō

初期不良

infant mortality

выход из строя в период приработки /напр., интегральной схемы/

93. shoki koshō

初期故障

incipient failure

зарождение аварийной ситуации

94. shonai dengen
seigyo

所内電源制御

house power source control

стабилизация напряжения /в бытовой электросети/

95. shōnin

承認

authentication

1. опознавание
2. отождествление

96. shoryaku suru

省略する

1. eliminate; 2. leave out

1. исключить; 2. опустить /на чертеже для упрощения чтения чертежа/

97. shōryokuka

省力化

labour saving

сокращение трудоемкости

98. shotō

蔗糖

cane sugar

тростниковый сахар /как надпись на продукте/

99. shōto bā

ショートバー

shorting bar

закорачивающая перемычка
/используется при соеди-
нении двух или нескольких
смежных клемм/

100. shōyō shūha

商用周波

commercial frequency
частота /в нестабилизи-
рованной сети электро-
питания/

101. shūchū kanri
hoshiki

集中管理方式

centralized control me-
thod

1. технология централизо-
ванного управления;
2. технология группо-
вого управления

102. shūchū seigyo

集中制御

centralized control

1. централизованное уп-
равление; 2. групповое
управление

103. shūchū shori

集中処理

central processing
централизованная обра-
ботка

104. shudō seigyo

手動制御

manual control
ручное управление

105. shudō shakuho

手動釈放

manual release
рычаг отключения

106. shūgō kosho
hyojiki

集合故障

表示器

fault indicator block
блок дефектоскопа

107. shūgō kosho
hyojiki

集合故障

表示器

group fault indicator
дефектоскоп контурного
устройства

108. shūha

周波

frequency
частота /в смысле сиг-
нала, имеющего опреде-
ленную частоту; термин
нельзя переводить как
"волна"/

109. shuhodo

主保護

1. primary protection;
2. main protection

1. основные средства защиты; 2. индивидуальное ограждение

11. shukan suitchi

主幹スイッチ

master switch
главное коммутационное устройство

111. shumi kahan jū-ryō

正味可搬重量

net weight capacity
полезная грузоподъемность

112. shunji koshō

瞬時故障

instantaneous failure
мгновенный аварийный останов

113. shutsuryoku bafu

出力バッファ

output buffer
накопитель обработанных деталей

114. shuttaikin kanri

出退勤管理

control of employee attendance
табельный учет работников

115. shūyaku

集約

intensive
интенсивный

116. sō

ソ

USSR
СССР

117. sofuto tekunoroji

ソフトテクノロジー

soft technology
гибкая технология

118. sōgo sōkansū

相互相関数

cross correlation
кросс-корреляция

119. sōin jikan

掃引時間

sweep time
период развертки

120. sōjikei

相似形

analog
1. модель; 2. аналоговое устройство

121. sōkōsei

走行性

traveling performance
мобильность

122. sokumei

側面

side view

боковой вид /чаще вид
справа/

123. sūchi seigyo
robotto

数値制御ロボット

numerically controlled
robot

робот с числовым програм-
мным управлением

124. suiryoku jikunke

推力軸受

thrust bearing
упорный подшипник

125. sukejūringu

スケジューリング

scheduling
календарное планирование

126. sukyanna sere-
kuta

スキャナセクタ

'scanner selector
опрашивающий селектор

127. sukyūnesu

スキューネス

skewness
1. сдвиг; 2. перекоc

128. sumidashi

墨出し

marking

разметка /по отношению
к осям на производствен-
ной площади/

129. sunappu akushon

スナッパクション

snap action
моментальное действие

130. sundō

寸動

inching

1. шаговое перемещение
/привода металлорежуще-
го станка/; 2. толчковая
подача; 3. замедленное
перемещение

131. sundō sōsa

寸動操作

inching operation

1. строгание короткими
проходами; 2. постройка
подгонкой

132. suneiku pasu
bōshi

スネイクパス防止

labyrinth

лабиринтное уплотнение

133. sūpakon

スーパーコン

super computer
супер-ЭВМ

134. supeana

スペアナ

spectrum analyzer
анализатор спектра

135. supikon

スピコン

speed controller
контроллер скорости

136. suridōbu

摺動部

slider

1. ползун; 2. ползушка

137. surūputto

スループット

throughput
производительность /именно возможный объем продукции с данной единицы оборудования/

138. surū rēto

スルーレート

slew rate
максимальная скорость нарастания /выходного напряжения операционного усилителя в В за мс/

139. susumeru

進める

increment
наращивать /шаг, номер/

140. suteppingu rirē

ステッピングリレー

stepping relay
шаговое реле

T

1. tachiagari jikan

立ち上がり時間

rise time

период нарастания /сигнала/

2. tachisagari jikan

立ち下がり時間

fall time

период угасания /сигнала/

3. taiikigai

帯域外

outside the passband
за полосой пропускания /фильтра/

4. taipin

タピン

high-pincount device
многоштекерное устройство /но не многоштыревой разъем/

5. taipin konekutā

タピンコネクター

multipin connector
многоштыревой разъем /соединитель/

6. taisaku-hin

対策品

changed product
результат или деталь после выполнения изменений или корректировок /но не та деталь, на которой такие изменения выполняются/

7. taisū gensuiritsu

対数減衰率

logarithmic damping factor

логарифмический коэффициент демпфирования

8. takansetsu robotto

多関節ロボット

articulated robot
робот с шарнирными сочленениями

9. take burashi

竹ブラシ

stiff brush

жесткая щетка /не металлическая, но и не обязательно бамбуковая/

10. takojen

タコジェン

tachometer generator

1. тахогенератор; 2. генератор тахометра

11. takojene

タコジェネ

tachometer generator

1. тахогенератор; 2. генератор тахометра

12. tampatsu genshō

単発現象

one-time event

однократное событие /но не случайное/

13. tampatsu parusu

単発パルス

one-time pulse

однократный импульс /не повторяющийся периодически/

14. tanhōkō shūnjo seigyo

単方向順序制御

unidirectional sequence control

однонаправленное цикловое управление /без возможности возврата на шаг/

15. tanjikan shiyō

短時間使用

short-time duty

кратковременный режим работы

16. tannō robotto

単能ロボット

single purpose robot

1. одноцелевой робот; 2. специализированный робот

17. tanoji-gata

田字形

guard-divided square

1. кварт-блок; 2. четырехсекционный...

18. tanshi

端子

terminal

1. зажим, клемма /но не терминал/; 2. соединитель /многоштыревого вывода или коаксиального соединителя с одним штырем центрального проводника с остальными - по кругу/

19. tantaru denkal kondensa

タンタル電解コン

デンサ

tantalum electrolytic capacitor

танталовый электролитический конденсатор

20. tappin neji

タップンねじ

self-tapping screw
самонарезной винт

21. tare-nagashi hoshiki

たれ流し方式

1. blind /data transfer/;
2. asynchronous /data transfer/

1. блокировать /нежелательные данные при передаче/; 2. асинхронный способ /передачи данных/

22. tari

タリ-

tarry

1. остановка /с выдержкой времени/; 2. отстой /в конце цикла/

23. tashin kēburu

多芯ケーブル

multiconductor cable
многожильный кабель

24. tashū dēta densō

多重データ伝送

line-sharing data transmission

мультиплексная передача данных

25. tashū tsūshin

多重通信

multi-channel communication

многоканальная связь

26. tasō saiheirō

多相再閉路

polyphase reclosing
повторное включение многофазной линии

27. tasūketsu kansū

多数決関数

majority function

1. мажоритарная функция;
2. функция большинства

28. tatamikomi

畳み込み

convolution

свертывание, свертка
/математическая/

29. taten ichigime
hoshiki

多点位置決め方式

multi points positioning
позиционирование по ста-
ционарным точкам /коор-
динатам/

30. tate okuri

縦送り

longitudinal feed
продольная подача

31. tayō kurikaeshi
robotto

多様繰返しロボット

multi programmed repea-
table robot

1. перепрограммируемый
робот для выполнения
повторяющихся заданий;
2. робот с набором про-
грамм для выполнения
повторяющихся заданий

32. teichingu mashin

ティーチングマシン

teaching machine

1. станок для учебных
целей; 2. обучающее
устройство /в т.ч. для
обучения робота/

33. teichi seigyo

定値制御

regulation control
автоматическое регулиро-
вание

34. teigen-ritsu

低減率

derating
уход параметров /напр.,
рассеяние мощности элект-
ронного прибора при рос-
те температуры/

35. teikaku

定格

rating
нормирование

36. tekiō seigyo

適応制御

adaptive control
1. адаптивное управление;
2. устройство адаптивного
управления

37. tenichigime hōshi-
ki

点位置決め方式

points positioning
позиционирование по упо-
рам

38. ten kī

テンキー

1. numeric keys; 2. ten-
key pad
цифровая клавиатура

39. teokuri

手送り

hand feed
ручная подача

40. tokeiteki moderu

統計的モデル

statistical model
статистическая модель

41. toki teisu

時定数

time constant
постоянная времени

42. torarepo

トラレポ

trouble report
сообщение о сбое

43. toridashi

取出し

discharge
разгрузка

44. Tsuchi

土

Turkey
Турция

45. tsuichi seigyo

追値制御

variable value control
управление переменными
/данными программируе-
мого механизма/

46. tsuika ryōiki

追加領域

additional area
резервная зона

47. tsukami kiko

つかみ機構

finger
захватное устройство с
мягкими пальцами

48. tsuraichi

面一

flush
заподлицо /с другой де-
талю или поверхностью/

49. tsurī_kōzō no
nairaki fairu
kanri shisutemu

ツリー構造のハイアラキ

ファイル管理システム

tree-structured-heirar-
chy file management
организация файла с
иерархией древовидной
структуры

50. tsūshin seigyo
mojuru

通信制御モジュール

communication control
module

модуль управления передачей данных

51. tsutsugata hyūzu

筒形ヒューズ

cartridge fuse
трубчатый плавкий предохранитель

U

1. ude

腕

arm

1. рука /робота/; 2. ручка; 3. звено /манипулятора/; 4. указатель

2. ude no jōuge idō

腕の上下移動

up-down of the arm
вертикальное перемещение руки /робота/

3. ude no jōuge senkai

腕の上下旋回

up-down turning of the arm

винтовое перемещение руки /робота/ в вертикальном направлении

4. ude no kaiten

腕の回転

revolution of the arm
вращение руки /робота/

5. ude no sayū idō

腕の左右移動

right-left traverse of the arm

поперечная подача руки /робота вправо и влево/

6. ude no sayū senkai

腕の左右旋回

right-left turning of the arm, rotation of the arm

винтовое перемещение руки /робота/ в поперечном направлении /вправо и влево/

7. ude no shinshuku

腕の伸縮

out-in of the arm
возвратно-поступательное движение руки /робота/

8. ueha

ウエハ

wafer

платина, подложка

9. ukeire kensa

受入れ検査

acceptance test
приемо-сдаточное испытание

10. undō seigyo kina

運動制御機能

motion control function
управление транспортиров-
кой материалов

11. unpan

運搬

1. haulage; 2. materials
handling
транспортировка материа-
лов

12. unten

運転

running, operation
эксплуатация, работа в
рабочем режиме

13. usumaku IC

薄膜IC

thin film integrated
circuit
тонкопленочная интеграль-
ная схема

14. uzu denryū burēki

うず電流ブレーキ

eddy current brake
тормоз на вихревых токах

15. uzu denryū kurat-
chi

うず電流クラッチ

eddy current clutch
1. муфта сцепления на
вихревых токах; 2. за-
хват на вихревых токах

W

1. wanshotto

ワンショット

one-shot multivibrator
мгущий мультивибратор

2. waritsuke

割付け

allocation
размещение, распределе-
ние, назначение

3. waritsuke rūchin

割付けルーチン

allocator
распределитель, блок
распределения /програм-
ное средство/

4. watchi doggu
taimu

ウォッチドッグタイマ

watch dog timer
1. контрольный датчик
времени; 2. контрольное
реле времени

Y

1. yasenzu

矢線図

arrow diagram
векторная диаграмма

2. yokookuri

横送り

cross feed, traverse
feed
поперечная подача

予測制御

predictive control

1. предупреждающее управление; 2. предупреждающее регулирование

4. yuatsu okuri

油圧送り

hydraulic feed

гидравлический привод системы подачи

5. yubi no kaihei

指の開閉

1. grip; 2. clamp

1. схват; 2. зажим /операция, выполняемая рукой робота/

6. yūkisugi hogo

行過ぎ保護

overtravel protection

система ограничений перехода /за установленный предел/

7. yukisugi ryō

行過ぎ量

overshoot

1. переход за установленный предел; 2. пере-регулирование

8. yūsen seigyo

優先制御

priority control

приоритетное управление

ユーザ定義ウィンドウ

user-defined window

окно, назначаемое пользователем

Z

1. zanryū kairo

残留回路

residual circuit

контур суммарного сигнала

2. zattai ichi kioku hoshiki

絶対位置記憶方式

absolute position storing method

метод обучения с записью абсолютных положений /захватного устройства/ /метод обучения позиционно-управляемого робота, при котором оператор последовательно выводит захват руки в нужные точки, после чего нажатием кнопки осуществляет их запись в ЗУ устройства управления/

3. zen fuka

全負荷

full load

полная загрузка /максимально допустимая загрузка/

4. zōsoku

増速

accelerating

ускорение, разгон /механизма/

СОКРАЩЕНИЯ

ANK /alphanumeric and kana characters/

набор алфавитно-цифровых символов и знаков каны

ブラウン管 /buraun kuda-brown tube/

электронно-лучевая трубка для бытовых телевизоров

CP方式 /CP hōshiki-continuous path control/

1. контурное управление;
2. непрерывное управление;
3. контурное устройство управления

CP制御 /CP seigyo-continuous path control/

1. контурное управление;
2. непрерывное управление;
3. контурное устройство управления

DATAキー /DATA kī - DATA key/

цифровая клавиатура

DECキー /DEC kī - decrement key/

клавиша " — "

F特 /Ftoku - frequency response/ амплитудно-частотная характеристика

INCキー /INC kī - increment key/

клавиша " + "

LINスケール /LIN sukēru - linear scaling/

линейный масштаб

LOGスケール /LOG sukēru logarithmic scaling/

логарифмический масштаб

M系列 /M keiretsu - maximum length shift register sequence/

максимальная длина набора символов сдвигового регистра

PTP制御 /PTP seigyo-
point-to-point control/
позиционное управление

ТВ端子 /TV tanshi-
terminal block termi-
nals/

клеммная панель. терми-
нального устройства

1局単投 /1 kyokutantō-
single-pole single-
throw/

однополюсный переключатель

2局双投 /2 kyoku
sōtō - 2-pole double-
throw/

двухполюсный переключа-
тель на два положения

3Pコード /3P kōdo -
3-conductor power
cord/

3-жильный шнур питания

УКАЗАТЕЛЬ АНГЛИЙСКИХ ТЕРМИНОВ

А

- abnormality I 24
- abnormal of auxiliary machine system H 25
- abnormal stop I 25
- abnormal termination I 22
- absolute expression J 3
- absolute position storing method Z 2
- accelerating Z 4
- accelerating K 60
- accelerating and decelerating relay K 63
- accelerating potential K 61
- acceleration time K 64
- acceptance test U 9
- access arm A 12
- accuracy control 40
- acoustic coupler O 10
- acoustic delay line C 15
- acoustic memory acoustic storage C 16
- acoustic sense C 10
- acoustic sensor O 11
- acousto-optic cell C 17
- acting time D 25
- actual J 55
- adaptive control T 36
- additional area T 46
- addressable point A 4
- address selection A 5
- address table A 7
- addressing system A 6
- adjustable dimension S 37
- adjustable stroke cylinder K 14
- adjusted on site G 14
- advanced control S 26
- after image K 135
- aging K 161
- alarm display K 70
- alarming device K 68
- alarm reset K 67
- alarm trip circuit K 69
- alias B 5
- aliasing E 25
- alignment I 1
- allocation W 2
- allocator W 3
- Alperm A 28
- alpha test M 10
- alteration switch H 15
- alternate device D 3
- alternate route D 2
- ambiguity A 13
- amount of chart paper remaining K 111
- amplitude probability density function S 72
- amplitude probability distribution function S 71
- analog S 120
- annealing type S 89
- annotation C 20
- annular track K 52
- annunciator H 31
- annunciator A 15
- answer tone O 25
- anti aliasing filter A 16
- aperture card A 25
- area definition K 104
- area search R 14
- arm U 1
- arrow diagram Y 1
- articulated robot T 8
- artificial intelligence N 9
- ascending order S 91

aspect card A 36	automatic error correction J 4
assembly A 34	automatic feed J 26
assembly A 30	automatic frequency control J 35
assembly procedure step K 146	automatic gain control J 28
assembly robot K 147	automatic hand change J 14
asynchronous circuit H 18	automatic inspection system J 19
asynchronous device H 19	automatic load apparatus J 24
asynchronous processing H 20	automatic manipulator O 24
asynchronous transmission H 17	automatic operation J 39
attachment S 52	automatic operation device J 40
attenuation G 23	automatic packing machine J 21
audible alarm K 3	automatic phase control J 16
audio response unit O 15	automatic profiling lathe J 25
audit trail K 55	automatic program setting method P 18
Australia G 26	automatic regulator J 6
authentication S 95	automatic repetition system J 27
autocorrelation J 51	automatic resetting J 11
auto-correlation function J 52	automatic restart J 29
automated warehouse J 38	automatic restoration control J 47
automatic air traffic control J 20	automatic return mechanism J 12
automatically reset relay J 46	automatic send J 37
automatic answering J 5	automatic speed matching device J 33
automatic assembly machine J 23	automatic steering system J 36
automatic carriage J 17	automatic supervision J 18
automatic checking J 41	automatic supervision system K 76
automatic control J 30	
automatic control engineering J 32	
automatic control system J 31	
automatic data processing J 8	
automatic diagnosis J 34	
automatic dialing unit J 7	

automatic synchronization
J 9
automatic synchronizing
device J 10
automatic transferring
machine J 15
autoranging O 26
autotransformer starter
S 62

B

back pressure H 1
back up protection K 118
back wiring diagram
R 7
beeper B 11
balanced load H 13
blank panel M 7
blind T 21
booster S 88
bouncing S 55
branch number E 1
bypass capacitor P 6
bypass control valve B 1

C

cabinet K 164
cable K 123
Canada K 1
cane sugar S 98
capacitor K 126
card puller K 8
carrier terminal station
H 8
carrier wavelength K 152
cartesian coordinates
robot C 11
cartridge fuse T 51
centralized control
S 102
centralized control method
S 101
central processing
S 103

cepstrum K 85
Cermet S 27
Chebyshev-type filter
C 2
checked out ok G 21
check valve G 34
chemical capacitor K 79
changed product T 6
channel-to-channel phase
mismatch C 1
chattering H 3
circuit breaker S 58
circuit change-over
controk K 42
circular interpolation
E 16
clamp Y 5
clocked flip flop K 75
clock generator K 151
costing K 140
coated paper O 1
commercial frequency
S 100
communication control
module T 50
completed A 26
component part K 131
computer control K 73
computer controlled processing
system K 72
computer graphics K 127
conditional control
J 67
conditional jump J 68
connector S 51
convenience /?/ outlet
S 1
convolution T 28
confirmation button
K 50
contact opening time
K 38
contactor K 19
contact trouble S 50

continuous path control
 R 6
 control circuit S 39
 controlled station H 24
 control of employee atten-
 dance S 114
 cooperative control
 K 155
 coordination K 154
 crawling B 8
 crest factor K 148
 crimp-on terminal A 37
 cross connected circuit
 K 132
 cross correlation S 118
 cross feed Y 2
 cylindrical coordinates
 robot E 23

D

daisy-chain I 28
 daisy-chain connection
 I 29
 dangerous K 87
 dangerous area K 98
 dashpot D 8
 DC component C 12
 deadband K 47
 deaerator D 4
 decelerating G 22
 de-energize S 90
 degrees of freedom J 57
 delay at the starting
 up S 64
 delay time O 8
 depalletizing D 19
 dependability I 40,
 J 23
 derating T 34
 diagnostic function
 S 73
 diastolic blood pressure
 S 21
 differential D 10

digital voltmeter D 11,
 D 13
 DIP switch D 21
 directional control H 27
 directional control
 valve K 109
 direct teaching method
 C 13
 discharge T 43
 discrete component part
 K 117
 dog D 23
 down K 46
 drift K 161
 dropout time S 60
 duct wiring D 5
 dummy load D 6
 dynamic braking H 11
 dynamic optimization
 D 28
 dynamic programming D 27

E

economizer S 54
 eddy current brake U 14
 eddy current clutch
 U 15
 effective data transmis-
 sion rate J 44
 elapsed time meter K 7
 electric braking D 16
 electromagnetic object
 detection switch D 15
 electrostatic adhesion
 S 36
 eliminate S 96
 engine braking E 9
 engineering units K 125
 England E 3
 equalization function
 I 27
 equipment manufacturer
 S 56
 external fault G 1

external information
sensor G 2
external measuring ability
G 3

F

failure S 68
failure rate K 134
fall time T 2
fault indicator block
S 106
feedback control F 1
feedforward control F 2
feeding system K 160
feed-thru capacitor
K 57
fiber optic transmission
H 22
field accelerating relay
K 27
field changing circuit
breaker K 25
field changing relay
K 23
field circuit breaker
K 30
field contactor K 29
field control K 28
field current relay
K 22
field regulator K 21
field reversal contactor
K 35
field reversal relay
K 34
field switch K 26, K 33
final trip S 20
finger T 47
finished A 26
firm measurement J 66
fixed program system
K 143
fixed sequence method
K 144

fixed sequence playback
method I 45
fixed sequence robot
K 145
flatblade screwdriver
P 15
flathead screw S 32
floating F 3
fluctuate F 6
flue duct damper K 80
fluidic device with mo-
ving part K 6
flush T 48
foot switch A 32
force control method
C 6
forced draft K 162
forced draft fan Q 23
force feedback C 4
France F 8
frequency S 108
full load Z 3
functional interlock
diagram I 37
fundamental frequency
K 90

G

gain margin G 11
gallium arsenide G 8
game theory G 12
gas chromatograph G 9
generic concept J 64
Germany D 22
glass epoxy G 7
gradient method K 116
graphical symbols K 74
graphic equalizer G 32
grip H 2, H 10, Y 5
ground A 35
ground detector K 82
group control G 31
group control of robots
R 11

group control system
G 30
group fault indicator
S 107
group technology G 33
guide bearing A 19
guide vane A 18

H

halt I 11
hand eye system H 4
hand feed T 39
handle S 6
harmonic K 120
haulage U 11
head-and-shoulders pat-
tern S 31
heavy failure J 73
hierarchy control K 43
high-pincount device
T 4
high speed K 137
high speed reclosing
K 138
holdoff H 29
Holland R 3
homing H 28
house power source cont-
rol S 94
housing unit G 24
hybrid micro structure
K 129
hydraulic feed Y 4

I

idle time A 33
implementation I 35
inching S 130
inching operation S 131
incipient failure S 93
incorrect no-operation
G 28
incorrect performance
G 27

increment S 139
incremental method I 33
India I 30
indication S 67
indirect teaching method
K 56
infant mortality S 92
information management
system K 66
inhibit circuit K 103
inner force sense C 5
inspection robot K 83
installation note K 121
instantaneous failure
S 112
instruction tape S 78
instrument panel I 34
intelligent function
C 8
intelligent robot C 7
intensive S 115
interlocking device
I 38
intermitted feed K 54
intermittent duty D 7
internal connection
diagram K 89
internal fault N 1
internal measuring abi-
lity N 3
internal noise N 2
inverse input I 31
inverse output I 32

J

jog feed J 2
jump feed J 2
junflon J 75

K

Kanto K 2
kerosene heater S 44
kipprelay K 107

knurled screw R 13
Korea K 115

L

labour saving S 97
labirinth S 132
land R 4
latching relay I 36
learning control G 6
learning machine G 5
ledgerless D 1
length of stride K 128
light arrester H 23
linear non-time-varying
system S 45
line-sharing data trans-
mission T 24
liquid resist E 5
liquid rheostat E 7
liquid starter E 6
local control G 13
logarithmic damping
factor T 7
logic analyzer R 12
longitudinal feed S 34,
T 30
loss of field protection
K 31
loss of field relay K 32
lower-tier company K 37

M

magnetic chuck D 14
maintenance M 8
majority function T 27
man-hour K 139
manual control S 104
manual program setting
method P 19
manual release S 105
marking S 128
master station S 38
master switch S 110

materials handler M 3
materials handling U 11
mating flange A 9
maximum allowable weight
capacity S 10
maximum time constant.
S 9
mechanical assembly J 22
mechanical braking K 96
mechanical feed K 95
mechanical holding relay
K 94
mechanical interlock
K 97
mechanical origin K 93
mechanical parts K 100
mechanical speed go-
vernor K 92
mechanism M 4
mechatronics M 5
memory action K 106
memory playback system

metalized film J 71
micromanipulator M 1
minimum operating pressu-
re S 19
misoperation F 7
mistrip prevention G 29
mobile robot I 21
monochrome CRT M 11
monostable multivibrator
M 12
motion control function
U 10
moving control function
D 26
mount S 57
multi-channel communica-
tion T 25
multiconductor cable
T 23
multipin connector T 5
multi points positioning
T 29

multi programmed repea-
table robot T 31
mushroom head push button
K 101

N

natural draft S 87
needle-nose pliers R 2,
S 25
negative N 6
net weight capacity S 111
noniteracting control
H 21
non-obviousness S 70
normal supervision J 65
number of samples S 29
number key A 8
numerically controlled
robot S 123
numeric keys T 38
nylon clasp N 4

O

occupied bandwidth S 49
off K 112
off-delay contact G 19
office computer O 4
off-station A 10
oil circuit breaker A 3
oil cooling A 2
oil drain tank A 1
oil lifter O 6
oil switch O 7
on I 41
on-delay contact G 17
on-delay-off instantane-
ous contact G 18
one-time event T 12
one-time pulse T 13
on-off control O 12
on-off delay contact
G 16

one-shot multivibrator
W 1
open circuit K 20
open loop control method
O 20
open loop transfer func-
tion I 12
operating angle S 3
operating distance S 4
operating space S 5
operation O 17
operational amplifier
E 24, O 18
operator guidance O 19
optimal control S 23
optimizing control S 22
orientation S 41
orientation flat O 22
oscilloscope S 75
out-in of the arm U 7
output buffer S 113
outside the passband T 3
overcurrent protection
K 5
overcurrent trip coil
K 4
overlapping contact K 59,
O 2
overload K 10
overmodulation K 12
overreaching protection
O 3
overshoot Y 7
overspeed protection
K 62
overtravel I 26
overtravel protection
Y 6

P

palletizing P 4
parallel processing H 14
parallel-serial P 3

parsing K 108
 part placing mechanism
 B 9
 path control K 71
 pattern of failure K 133
 pattern recognition P 8
 pecking A 14
 pedal operated valve A 31
 perforated metal plate
 S 46
 periodic duty H 6
 phase comparison I 43
 phase modulation I 42
 photo sensor K 124
 photo switch K 122
 pickup time P 10
 picture processing G 10
 piezoelectric beeper
 A 39
 piezo-electric element
 A 40
 pilot control P 2
 pilot generator C 19
 pilot protection P 1
 pilot switch K 84
 plastic magnet P 13
 plate cam I 44
 playback accuracy I 18
 playback mode S 18
 playback robot P 16
 points positioning T 37
 point-to-point control
 I 4
 point-to-point control
 method O 21
 polar coordinates robot
 K 159
 pole changing controller
 K 158
 pole changing method
 K 157
 polyphase reclosing T 26
 position and time memory
 I 8
 position control method
 I 19
 position detecting device
 I 14
 position indicator I 6
 position indicator I 20
 positioning accuracy I 3
 positioning numerical
 control I 5
 position memory I 15
 position memory separa-
 tion method I 2
 position relay I 17
 position switch I 13
 positive P 11
 post-triggering P 12
 power outlet K 130
 power steering P 7
 practical wiring diag-
 ram I 56
 predictive control Y 3
 preparation of starting
 up S 65
 pressure actuated switch
 A 46
 pressure control valve
 A 44
 pressure relay A 43
 pressure sensor A 45
 pressure transducer A 42
 pretriggering P 17
 primary protection S 109
 printed-circuit board
 extender G 25
 prior art K 119
 priority control Y 8
 private circuit S 48
 process analysis K 141
 production control K 142
 proximity sense K 102
 public circuit K 136

Q

quad-divided square
 T 17

quasipeak value J 80
quick-acting mercury-
plunger relay K 163
quick traverse H 12

R

radial feed H 5
radio-cassette set Ra
ram K 65
rapid traverse H 12
rating T 35
ready J 74
reciprocating actuator
O 5
reclosing condition S 11
reclosing failure S 13
reclosing start S 12
reclosing use S 14
recognizing ability N 10
redundancy J 60
redundant system J 61
regenerative braking
K 41
regulation control T 33
release J 63, S 59
release time S 60
release value S 61
reliability S 76, S 77
remote back-up E 22
remote control E 11,
E 21
remote direct E 17
remote indication E 12
remote manual operation
E 13
remote operation method
E 15
remote supervisory E 18
remote supervisory control
E 10, E 19
remote supervisory control
equipment E 20
repair rate H 30
repeatability I 16

repeatable robot K 150
reproduce S 17
reset K 36
residual circuit Z 1
resin wetting J 81
rest K 165
restructuring R 8
retentive memory E 4
retrofit A 38
revolution of the arm
U 4
right-left traverse of
the arm U 5
right-left turning of
the arm U 6
rise time T 1
robot for amplifying capacity
of operator
N 11
robot for dangerous work
K 99
robot for development
K 18
robot for exploitation
K 18
robot for welfare F 5
robot for the work in
isolated space K 51
rotating alarm light
P 9
rotating machine temperature
relay K 45
roughing A 27
rubber stamp M 6
running U 12
Russia R 10

S

safety barrier A 23
safety pole A 24
Saitama S 8
sampled point S 30
sampling interval
S 28

Sapporo	S 33	simplest form	S 15
saticon	S 2	simplified block diagram	G 4
satisfy	K 149	single purpose robot	T 16
saw set width	A 29	skewness	S 127
scanner selector	S 126	slew rate	S 138
scheduling	S 125	slider	S 136
schematic capture system	K 40	smart terminal	I 39
screwdriver	M 2	snap action	S 129
self-diagnostic function	J 50	soft technology	S 117
self-holding	J 49	Spain	S 35
self-operated control	J 54	spatial recognition	R 9
self organization system	G 53	spectrum analyzer	S 134
self-regulation	J 48	speed controller	S 135
self-reset relay	J 46	speed governor	E 18
self return	J 45	split ends	E 2
self-tapping screw	T 20	squareness	K 49
sense of contact force	A 11	squareness ratio	K 48
sense of hearing	C 10	staggered arrangement	E 3
sensitive feed	B 6	stagnation detective re-	lay J 82
sensory control	K 53	starting time	S 63
separated teaching method	B 10	start up value	S 66
separation method	I 8	state diagram	J 70
sequence program control	method J 79	state transition diagram	J 69
sequence robot	S 69	static controller	S 42
sequence switch	J 77	static optimization	S 43
sequential mode memory	J 78	statistical model	T 40
sequential operation	J 76	stator resistance star-	ter I 10
serial-parallel	S 79	stay current	A 17
shielded room	S 80	step out protection	D 9
shielded wire	S 81	stepping motor	P 5
shorting bar	S 99	stepping relay	S 140
short-time duty	T 15	stiff brush	T 9
side view	S 122	sub-exciter	F 4
signal capture	S 74	substrate	K 88
silk screen printing	S 82	substrate-effect charac-	teristic K 91
		sufficient condition	J 72

super-computer S 133
 sweep time S 119
 synchronous transmission
 method U 24
 system controller S 83
 system emergency control
 equipment K 78
 system engineering S 84
 system engineering S 85
 system supervisory opera-
 tion K 77
 systolic blood pressure
 S 16

T

tachometer generator
 K 44, T 10, T 11
 tangential feed S 53
 tantalum electrolytic
 capacitor T 19
 target equipment J 43
 tarry T 22
 teaching machine T 32
 teaching mode K 156
 telemetering E 14
 telephone line inter-
 face D 18
 temporary memory I 9
 temperature regulating
 relay O 9
 temperature-sensing pro-
 be K 81
 ten-key pad T 38
 terminal T 18
 theory of optimal control
 S 24
 thick film integrated
 circuit A 41
 thin film integrated cir-
 cuit U 13
 throughput S 137
 thrust bearing S 124
 thumbwheel switch D 12
 tie line R 5

time constant T 41
 time lag G 15
 time program control me-
 thod J 42
 time-undervoltage protec-
 tion G 20
 Tokyo K 153
 tracer control N 5
 transfer control H 7
 transfer switch K 110
 transmission M 9
 transmission method D 17
 travelling performance
 S 121
 traverse feed Y 2
 tree-structured-heirarchy
 file management T 49
 trip free J 58
 tripping coil K 39
 trouble report T 42
 Turkey T 44
 turnover H 9
 two points positioning
 N 7

U

uniaxial anisotropy I 7
 unidirectional sequence
 control T 14
 unload A 21
 unloading A 21
 unloading pressure contr-
 rol valve A 22
 up-down of the arm U 2
 up-down turning of the
 arm U 3
 uptime K 9
 user-defined window G 9
 USSR S 116

V

vacuum-tube voltmeter
 B 3

varactor K 17
variable capacitor B 2
variable sequence method
K 15
variable sequence play-
back method K 13
variable sequence robot
K 16
variable value control
T 45
variation between ma-
chines K 113
varying torque load H 16
vending machine J 13
versatran B 4
vertical feed J 62
very large scale integra-
tion C 9
viewing angle S 86

vinyl chloride sheeting
E 8
vinyl hammer B 7
voice control O 16
voice recognition O 14
voice synthesis O 13

W

wafer U 8
walking robot H 26
watch dog timer W 4
weak power source J 1
weight capacity K 11
weighting K 58
wing nut C 14
work origin S 7
wraparound E 26
written deposition S 47

А

абсолютное выражение J 3
аварийное завершение J 22

аварийный индикатор K 70
аварийный останов J 25
аварийный сброс K 67

Австралия G 26
автокорреляционная функция J 52

автокорреляция J 51
автоматизированный склад J 38

автоматическая каретка J 17

автоматическая маркировочная машина J 13

автоматическая обработка данных J 8

автоматическая подача J 26

автоматическая настройка J 11

автоматическая подстройка J 16, J 35

автоматическая сборка J 22

автоматическая синхронизация J 9

автоматический возврат J 45

автоматический контроль J 41

автоматический ответ J 5

автоматический переключатель J 30

автоматический перезапуск J 29

автоматический регулятор J 6

автоматический синхронизатор J 10

автоматическое исполнительное устройство J 40

автоматическое исправление ошибок J 4

автоматическое приемопередающее устройство J 37

автоматическое регулирование F 1, J 28, J 48, T 33

автоматическое транспортно-загрузочное устройство J 15

автоматическое управление J 18, J 20, J 30, J 54

автоматическое устройство D 26

автономное управление H 21

автономно управляемая станция H 24

автооператор K 145, O 24

авторегулировка O 26

авторегулятор скорости C 18

автоупаковщик J 21

адаптивное управление S 26, T 36

адресная система A 6

адресуемая точка A 4

акустико-оптическая ячейка C 17

акустический датчик A 11

акустический соединитель O 10

акустическое запоминающее устройство C 16

альперм А 28
альтернативная точка входа В 5
альтернативные устройства К I13
анализатор логических состояний R I2
анализатор спектра S I34
анализ технологии К I4I
аналоговое устройство S I20
Англия Е 3
аномалия I 24
арсенид галлия G 8
асинхронная обработка H 20
асинхронная передача H I7
асинхронная схема H I8
асинхронный прибор H I9
асинхронный способ T 2I

Б

базовая поверхность O 22
байпас В I
барашковая гайка С I4
безнасадочный D I
бистабильный мультивибратор К I07
блок автоматического набора J 7
блок дефектоскопа S I06
блокировочное устройство I 38
блок управления скоростью К 92
блок экспертного управления G 5
боковой вид S I22
бумага с покрытием O I
быстродействующее ртутное реле К I63

В

варактор К I7
векторная диаграмма Y I
вертикальное перемещение руки U 2
версатран В 4
взвешивание К 58
виброгаситель К 80
винтовое перемещение руки U 3, U 6
винт с плоской головкой S 32
включено I 4I
внедрение I 35
внешний дефект G I
возвратно-поступательное движение руки U 7
воздухоотделитель D 4
возможность получения информации G 3
восприятие звука С I0
воспроизведение S I7
воспроизводимость I I6
встроенные контрольно-измерительные средства N 3
вращение руки U 4
время возврата S 60
время задержки O 8
время простоя А 33
время пуска S 63
время разгона К 64
время срабатывания D 25, К 38, P I0
вспомогательное устройство S 88
входной контур К 40
входной направляющий аппарат А I8
выбег К I40
выборка адреса А 5
вывод А 37
выключатель S 58

выключатель возбуждения
К 26, К 33
выключатель давления А 46
выравниватель I I
выравнивание I 27
высокоскоростной К I37
высокоскоростное повторное
включение К I38
выход из строя S 92.

Г

газовый хроматограф G 9
гармонический К I20
гаситель колебаний D I
генератор контрольного
сигнала С I9
генератор тактовых импуль-
сов К I5I
Германия D 22
гибкая технология S II7
гибридная микроструктура
К I29
гидравлический подъемник
O 6
гидравлический привод
системы подачи Y 4
гидравлическое устройст-
во К 6
гирляндная цепь I 28
главное коммутационное
устройство S II0
Голландия R 3
готовый J 74
графический эквалайзер
G 32
грибообразная рукоятка
К I0I
грузоподъемность К II
группирование деталей
G 33
групповая технология
G 33
групповое управление
G 3I, R II, S I02

групповой поиск R I4

Д

датчик внесистемной ин-
формации G 2
датчик давления А 42,
А 43, А 45
датчик положения I I7
датчик температуры К 8I
движение без ускорения
F 3
движение по инерции
К I40
двухкоординатное пози-
ционирование N 7
двухпозиционное управле-
ние O I2
действующее оборудова-
ние J 43
декартов робот С II
дефектоскоп контурного
устройства S I07
диаграмма перехода
J 69, J 70
дискретный компонент
К II7
динамическая оптимизация
D 28
динамическое программи-
рование D 27
динамическое торможение
N II
диспетчерское дистанци-
онное управление
E I9
диспетчерское оборудова-
ние E 20
дистанционное суперви-
зорное управление
E I8, E I0
дистанционное управле-
ние E II, E I3, E I7,
E 2I
дифференциал D I0

длина несущей К I52
 длина шага К I28
 долговременная память Е 4
 дополнительное перемещение I 26
 дополнительный возбудитель F 4
 дополнительный резонатор F 4
 достаточное условие J 72
 доступное время К 9
 дрейф К I6I

Е

естественная тяга S 87

Ж

ждуший мультивибратор М I2, W I
 жесткая щетка Т 9
 жидкий резистр Е 5
 жидкостный реостат Е 7
 жидкостный стартер Е 6

З

загрузка поддонов Р 4
 задача искусственного интеллекта С 8
 зажим D 23, H 2, H IO, T I8, Y 5
 заземление А 35
 за исключением J 59
 закорачивающая перемычка S 99
 замедление G 22
 замедленная подача В 8
 замедленное перемещение S I30
 занятая полоса частот S 49
 запаздывание G I5

запаздывание запуска S 64
 запас по усилию G II
 за полосой пропускания Т 3
 заподлицо Т 48
 зарождение аварийной ситуации S 93
 захват D 23
 захватное устройство Т 47
 защита по аномальному сигналу Р I
 защита от непредусмотренного размыкания G 29
 защита от перебега O 3
 защита от превышения скорости К 62
 защита от потери возбуждения К 3I
 защита от сбоя при падении напряжения G 20
 защита от сверхтока К 5
 защитное ограждение А 23
 защищенный бокс S 80
 защищенный провод S 8I
 звено U I
 звуковой аварийный сигнал К 3
 звуковой сигнализатор В II
 здание цеха G 24
 зона нахлестки К 59
 зона риска К 98

И

иерархическая система управления К 43
 избыточность J 60
 извлекатель плат К 8
 имитированная нагрузка D 6
 инверсный вход I 3I

инверсный выход I 32
 индивидуальный контур
 S 48
 Индия I 30
 инерционный замыкатель
 G I7, G I9
 инерционный переключатель
 G I6
 инженерные единицы измерения
 K I25
 интегральная схема на
 толстых пленках A 4I
 интеграция сверхвысокого
 уровня C 9
 интеллектуальная функция C 8
 интеллектуальный робот
 C 7
 интеллектуальный терминал
 I 39
 интенсивность отказов
 K I34
 интенсивный S II5
 интервал выборок S 28
 информационно-управляющая
 система K 66
 искусственная тяга K I62
 искусственный интеллект
 N 9
 Испания S 35
 исходное положение механических
 узлов K 93

К

кабельный канал связи
 D 5
 календарное планирование
 S I25
 Канада K I
 канал прямой связи R 5
 канал телефонной связи
 K I36
 Канто K 2
 карта запроса A 36
 катушка отключения K 4

квазипиковая величина
 J 80
 кварт-блок T I7.
 Кермет S 27
 керосиновый нагреватель
 S 44
 клапан запуска S 66
 клапан с педальным приводом
 A 3I
 клапан управления направлением
 перемещения K I09
 классификация образов
 P 8
 кнопка контроля K 84
 кнопка подтверждения приема
 K 50
 кнопочный поворотный переключатель
 D I2
 колебаться F 6
 кольцевая дорожка K 52
 комбинированное управление
 K I55
 комментарий C 20
 коммутатор с дистанционным
 управлением J 77
 комплектующая деталь
 K I3I
 компьютерная графика
 K I27
 конденсатор K I26
 конденсатор переменной емкости
 B 2
 контактная площадка
 R 4
 контактор переключения сигнала
 возбуждения K 24
 контактор цепи возбуждения
 K 29
 контактор с запаздыванием
 при замыкании G I7
 контакт с запаздыванием при
 размыкании G I9

конторская вычислительная
 машина О 4
 контроллер скорости S 135
 контроллер управления упо-
 рами К 158
 контрольный датчик време-
 ни W 5
 контрольный журнал К 55
 контурное управление F 2,
 К 71
 контур суммарного сигнала
 Z 1
 копировально-механичес-
 кое управление N 5
 копировально-токарный ста-
 нок J 25
 Корея К 115
 косвенное управление
 H 21
 косвенный метод обучения
 К 56
 косинус-преобразование
 К 85
 коэффициент готовности
 I 23
 коэффициент перпендикуляр-
 ности К 48
 кратковременный режим ра-
 боты Т 15
 кросс-корреляция S 118
 круглогубцы R 2
 круговая интерполяция
 E 16

Л

лабиринтное уплотнение
 S 132
 лабораторное испытание
 M 10
 линейная стационарная
 система S 45
 логарифмический коэффи-
 циент демпфирования Т 7

ложная операция F 7
 локальное управление
 G 13
 локомотионный робот
 I 21

М

магнитный патрон D 14
 магнитный стол D 14
 магнитоласт P 13
 мажоритарная функция
 T 27
 максимальная постоянная
 времени S 9
 максимальная скорость
 нарастания S 138
 максимально допустимая
 грузоподъемность
 S 10
 маломощный источник J 1
 маршрутовоеждение O 19
 маскируемая операция
 F 7
 маслоотстойник A 1
 маслосборник A 1
 масляный выключатель
 O 7
 масляный прерыватель
 A 3
 мертвая зона К 47
 металлизация J 71
 металлизированная плен-
 ка J 71
 метод градиента К 116
 метод обучения с записью
 абсолютных положений
 Z 2
 метод раздельного обуче-
 ния J 2, I 8
 метод самообучения К 56
 механизированная подача
 К 95
 механизм M 4

механическая блокировка К 97
 механические компоненты К 100
 механическое торможение К 96
 механотроника М 5
 мгновенный аварийный останов S II2
 мигающий аварийный сигнализатор Р 9
 миниатюрный манипулятор М 1
 минимально необходимое давление S I9
 многожильный кабель Т 23
 многоканальная связь Т 25
 многоштекерное устройство Т 4
 многотыревой разъем Т 5
 мобильность S I21
 модель S I20
 модель аварийной ситуации К I33
 модель "голова-плечи" S 31
 модернизация А 38
 модуль управления передачей данных Т 50
 моментальное действие S I29
 монтажная схема объединительной платы R 7
 мультиплексная передача данных Т 24
 муфта сцепления на вихревых токах U I5
 мягкое торможение Н 23

Н

нагнетательный клапан А 44

нагрузка переменным крутящим моментом Н 16
 надежность I 40, J 23, S 76, S 77
 нажимной винт R I3
 накопитель обработанных деталей S II3
 нанесение письменного сообщения S 47
 направляющий узел А I9
 наращивать S I39
 нарушение контакта S 50
 настройка подгонкой S I31
 начало отсчета S 7
 негатив N 6
 неисправность S 68
 неоднозначность А I3
 неопределенность А I3
 неочевидность S 70
 непрерывное контурное управление R 8
 непрерывный контроль J 65, J 66
 несерийно выпускаемое комплектующее изделие К II7
 ножной переключатель А 32
 номер ветвления Е I
 нормирование Т 35

О

обдирка А 27
 обдув К I62
 обесточивать S 90
 обработка изображений G I0
 обратная связь по рабочему усилию С 4
 обратный клапан G 34
 обслуживающий робот 5
 обусловленное управление J 67

обучающее устройство
Т 32
обучение действием С I3
обход D 2
обходной путь D 2
общая концепция J 64
общий план J 64
объемное распознавание
R 9
защита от перебега O 3
ограничитель наплыва
O 2
ограничитель перемещений
A 24
однократное событие T I2
однократный импульс T I3
однонаправленное цикловое
управление T I4
одноосная анизотропия
I 7
одноцелевой робот T I6
один пользователь Y 9
оконечный пункт подачи
заготовок H 8
"опасно" K 87
оператор M 3
операционный усилитель
E 24, O I8
операция O I7
опознавание S 95
опорная пластина K 88
опрашивающий селектор
S I26
определение области
K I04
опрокидыватель поворот-
ного типа H 9
оптимальное управление
S 23
оптический канал связи
H 22
организация запуска S 65
организация файла T 49
ориентация I I, S 4I
освобождать J 63
оседание K 46

основные средства защиты
S I09
останов I II
останов из-за нарушения
режима G 28
острогубцы S 25
осциллограф S 75
отвертка ножевого типа
M 2, P I5
ответный сигнал O 25
отказ при переключении
S I3
отклонение от нормы I 24
"отключено" K II2
отстой T 22

П

память с последователь-
ной выборкой J 78
параметр возврата S 6I
параллельная обработка
H I4
параллельно-последова-
тельный P 3
перегрузка K IO
переключатель D 2I,
G I8, K 25, K IIO
переключение в исходную
точку S I2
перекос S I27
перемодуляция K I2
переналадка K 36
переоснащение A 38
перпендикулярность K 49
перепрограммируемый ро-
бот T 3I
перепускной напорный
клапан A 22
перепускной управляющий
клапан B I
переход за установленный
предел Y 7
периодическая подача
K 54
период нарастания T I

период работоспособного состояния К 9
 период развертки S I19
 период угасания Т 2
 перфокарта с окнами А 25
 перфорация А I4
 перфорированная пластина S 46
 пик-фактор К I48
 плавное торможение Н 23
 пластиковый молоток В 7
 пластина U 8
 пластинчатый кулачок I 44
 плюс-минус Р I4
 повторное включение многофазной линии Т 26
 повторяемость I I6
 подвижный робот I 2I
 подложка К 88, U 8, W 4
 подчиненный номер Е I
 позитив Р II
 позиционирование по стационарным точкам Т 29
 позиционирование по опорам Т 37
 позиционное управление I 4
 показания S 67
 покой К I65
 полезная грузоподъемность S III
 ползун S I36
 ползушка S I36
 полная загрузка Z 3
 полное отключение S 20
 операционное обучение В I0
 поперечная подача руки U 5
 поперечная подача Y 2
 последовательная операция J 76
 последовательное программное управление J 79
 последовательное соединение I 29
 последовательно-параллельный S 79
 поствключение Р I2
 постоянная времени Т 4I
 предварительное включение Р I7
 преобразование R 8
 преобразованный образ К I35
 прерывистый режим работы B 7, H 6
 приборная доска I 34
 привод возвратно-поступательного движения O 5
 приемо-сдаточное испытание U 9
 прием сигнала S 74
 признаки нарушения режима G 27
 приоритетное управление Y 8
 приспособление S 52
 "проверено- в норме" G 2I
 программная лента S 78
 программно-опрашиваемый переключатель H I5
 продолжительность выполнения действия B 25
 продольная подача S 34, T 30
 производительность S I37
 производственная система с управлением от ЭВМ К 72
 простейшая форма S I5
 противодавление H I
 проходной конденсатор К 57
 пульт управления S 38
 пускатель автотрансформатора S 62

пускатель с реостатом в
цепи статора I 10
пустая плата M 7
путевой выключатель I 13
пьезоэлектрический пре-
образователь A 40
пьезоэлектрическое устрой-
ство звуковой сигнали-
зации A 39

Р

работа в автоматическом
режиме J 39
работа в режиме суперви-
зорного наблюдения
K 77
рабочая зона S 5
рабочая память J 9
рабочая электромонтажная
схема J 56
рабочее место бездейст-
вующее A 10
рабочее пространство S 5
рабочий угол S 3
рабочий ход S 4
радиальная подача H 5
радиоприемник с кассет-
ным магнитофоном R I
развязывающий конденсатор
P 6
разгон K 60
разгрузка A 20, A 21,
T 43
разгрузка спутников D 19
разгрузочный клапан дав-
ления A 22
разжим H 29, S 59
разметка S 128
размещение W 2
разомкнутый контур K 20
разъемное соединение E 2
распознавание голоса
O 14
распознавание образов
P 8

расположение в шахматном
порядке C 3
распределитель W 3
расширитель печатной
платы G 25
расшифровка C 20
"расщипление данных"
D 20
реакция контактного уси-
лия A II
реакция на приближение
K 102
реализация I 35
реверсивное реле возбуж-
дения K 34
реверсивное торможение
E 9
реверсивный контакт об-
мотки возбуждения
K 35
регистрация остаточных
усилий C 5
регулируемый параметр
S 37
регулируемый по месту
G 14
режим обучения K I56,
S I8
режим работы с настрой-
кой I I9
режим работы с переключе-
нием S II
резерв J 60
резервная зона T 46
резервное дистанционное
управление E 22
резервное устройство
D 3
резервные средства K II8
резервный комплекс конт-
рольного оборудования
K 78
резиновый штамп M 6
рекуперативное торможе-
ние K 41

реле давления А 46
 реле изменения сигнала
 К 23
 релейное управление О 12
 реле набора и гашения
 скорости К 63
 реле нарастания поля воз-
 буждения К 27
 реле потери возбуждения
 К 32
 реле реакции на зависа-
 ние J 82
 реле с автоматическим
 сбросом J 46
 реле с механической бло-
 кировкой J 36, К 94
 реле температуры О 9
 реле тока возбуждения
 К 22
 речевое управление О 16
 речевой информатор О 15
 робот для работы в изоли-
 рованном пространстве
 К 51
 робот для работы в трав-
 моопасной среде К 99
 робот-контролер К 83
 робот-помощник оператора
 Н II
 робот последовательного
 действия S 69
 робот с воспроизведением
 Р 16
 робот с переменным цик-
 лом К 16
 робот с повторяющимися
 действиями К 150
 робот с полярной системой
 координат К 159
 робот с прямоугольной
 системой координат
 С II
 робот с фиксированной
 последовательностью
 действий К 145

робот с числовым програм-
 мным управлением
 S 123
 робот с шарнирными соч-
 ленениями Т 8
 робот с элементами ис-
 кусственного интел-
 лекта С 7
 Россия R 10
 рубильник К 19
 рукоятка S 6
 ручная подача Т 39
 ручное переключение ав-
 томатических режимов
 J 14
 ручное управление S 104
 рычаг доступа А 12
 рычаг отключения S 105

С

Сайтама S 8
 самовыравнивание J 48
 самодиагностика J 34,
 J 50, S 73
 самозажимное устройство
 J 49
 самонарезной винт Т 20
 самопозиционирование
 Н 28
 Саппоро S 33
 сатикоп S 2
 сбалансированное нагру-
 жение Н 13
 сбой в системе вспомога-
 тельного оборудования
 Н 25
 сборка А 30, А 34
 сборочный робот К 147
 сброс на нуль К 36
 сверление с периодичес-
 ким выводом сверла
 А 14
 свертывание Т 28

свободная часть диаграм-
 мной ленты К III
 семантический анализ
 данных К I08
 сенсорное регулирование
 К 53
 сервисный разъем S I
 сигнализатор-извещатель
 А I5
 сигнальная панель Н 3I
 сигнальное устройство
 К 68
 сигнальный кабель К I23
 силовой выход К I30
 синтез голоса О I3
 синхронная связь К I54
 система адресации А 6
 система включения цикла
 J 27
 система воспроизведения
 программы К I06
 система выхода из аварий-
 ной ситуации D 9
 система масляного охлаж-
 дения А 2
 система ограничений пе-
 рехода Y 6
 система оцувствления ро-
 бота Н 4
 система подачи с обрат-
 ной связью В 6
 система с постоянной
 программой К I43
 система с резервирова-
 нием J 6I
 система с самоорганиза-
 цией J 53
 система управления G 30,
 Н 7, Н 22, J I9, J 3I,
 J 36, К 76
 системное проектирова-
 ние S 84, S 85
 системный контроллер
 S 83
 скорость передачи опе-
 ративной информации
 J 44

скрытая неисправность
 N I
 смачивание смолой J 8I
 снижение давления К 46
 собственные помехи N 2
 собственный шум N 2
 современное состояние
 К I I9
 соединение Кельвина К 86
 соединитель S 5I
 сокращение трудоемкости
 S 97
 соленоид прерываний К 39
 сопрягаемый фланец А 9
 сообщение о сбое Т 42
 составная часть К I3I
 спад G 23
 способ запоминания поло-
 жения J I5
 способ отработки програм-
 мы J 45, К I3
 способ подачи D I7
 способ позиционного уп-
 равления О 2I
 способ приращений I 33
 способ программного уп-
 равления по времени
 J 42
 способ работы по упорам
 К I57
 способ управления без об-
 ратной связи О 20
 способ циклового управ-
 ления К I5
 сравнение фаз I 43
 СССР S I I6
 стабилизатор поля возбуж-
 дения К 2I
 стабилизация напряжения
 S 94
 стандартизованные графиче-
 ские символы К 74
 старение К I6I
 статистическая модель
 Т 40

статическая оптимизация **С** 43
 статический оператор **С** 42
 степени подвижности **У** 57
 степень восстановления **Н** 30
 стопорный клапан **Г** 34
 ступенчатость **Е** 23
 супер-ЭВМ **С** I33
 схема запрета **К** I03
 схема межсоединений **К** 89
 схема перекрестного включения **К** I32
 счетчик-секундомер **К** 7

Т

табельный учет работников **С** I14
 таблица адресов **А** 7
 тактируемый триггер **К** 75
 тангенциальная подача **С** 53
 танталовый электролитический конденсатор **Т** I9
 тахогенератор **К** 44, **Т** I0, **Т** II
 телеиндикация **Е** I2
 телеметрия **Е** I4
 телеуправление **Е** I5
 телефонный канал связи **Д** I8
 темновой ток **А** I7
 теория игр **Г** I2
 теория оптимального управления **С** 24
 терминал с развитой логикой **Т** 39
 терминальная погрузочно-разгрузочная станция **Н** 8
 термореле станка **К** 45

техника автоматического управления **У** 32
 техническое обслуживание **М** 8
 технология работы с автоматическим изменением программы **Р** I8
 технология с ручным изменением программы **Р** I9
 технология с синхронизацией подачи **Д** 24
 технология с фиксированной последовательностью операций **К** I44
 технология централизованного управления **С** I0I
 Токио **К** I53
 толчковая подача **У** 2, **С** I30
 тонкопленочная интегральная схема **У** I3
 тормоз на вихревых токах **У** I4
 торможение **Г** 22
 точка выборки **С** 30
 точность воспроизведения **Т** I8
 точность позиционирования **Т** 3
 травмоопасная зона **К** 98
 трансмиссия **М** 9
 транспортировка материалов **У** II
 транспортная система **К** I60
 тремор **Н** 3, **С** 55
 тростниковый сахар **С** 98
 трубчатый плавкий предохранитель **Т** 5I
 трудозатраты **К** I39
 Турция **Т** 44

У

угол зрения **С** 86
 узел **А** 30

узел загрузки J 24
 ультразвуковая линия за-
 держки C I5
 указания по установке
 K I2I
 указатель u I
 указатель положения I 6,
 I 20
 указатель утечки K 82
 укладка s 57
 упорный подшипник s I24
 упорядоченность по возра-
 станию s 9I
 управление C 6, D I6,
 H 27, J 47, K 28,
 K 42, K 73, K I42,
 P 2, s 40, T 45, U IO
 управляющая схема s 39
 упреждающее управление
 y 3
 упрощенная система отклю-
 чения J 58
 упрощенная структурная
 схема G 4
 ускорение K 60, z 4
 ускоренная подача H I2
 ускоряющее напряжение
 K 6I
 условный переход J 68
 устойчивый отказ J 73
 устройство автоматичес-
 кого возврата J I2
 устройство автоматичес-
 кого определения по-
 ложения J I4
 устройство автоматическо-
 го согласования ско-
 ростей J 33
 устройство подбора дета-
 лей B 9
 устройство искусствен-
 ной тяги O 23
 устройство речевого вы-
 вода O I5
 уход параметров T 34

Ф

фазовая модуляция 42
 фазовое рассогласование
 каналов C I
 фиксатор N 4
 фильтр эффекта наложения
 A I6
 фирма-изготовитель s 56
 фотоэлектрический датчик
 K I24
 фотоэлектрический пере-
 ключатель K I22
 Франция F 8
 функциональная схема бло-
 кировки I 37
 функция переключения в
 исходную точку s I4
 функция плотности ампли-
 туды вероятности
 s 72
 функция преобразования
 разомкнутого цикла
 I I2
 функция распознавания
 N IO
 функция распределения
 амплитуды вероятнос-
 ти s 7I

Х

характеристика свойств
 подложки K 9I
 химический конденсатор
 K 79
 хлорвиниловое покрытие
 E 9
 ход по вертикали J 62

Ц

целевое оборудование
 J 43
 централизованная обра-
 ботка s IO3

централизованное управление s I02
 цепь аварийного отключения K 69
 циклический возврат E 26
 цикловой робот K I45
 цикл памяти K I06
 цилиндрический робот E 23
 цилиндр изменяемой длины хода K I4
 цифровая клавиатура T 38
 цифровой вольтметр B 3,
 B II, B I3

Ч

частота s I00, s I08
 частота основной гармоники K 90
 частота отказов K I34
 черно-белая ЭЛТ M II
 черновая обработка A 27
 числовое обозначение A 8
 числовое позиционное управление I 5
 число выборок s 29
 шаговое перемещение s I30
 шаговое реле s I40
 шаговый двигатель P 5
 шаг сборочной процедуры K I46

шагающий робот H 26
 шелкография s 82
 ширина развода зубьев A 29
 штабелирование P 4

Э

экономайзер s 54
 экранированный провод s 81
 экспертное управление G 6
 экспликация A 8
 эксплуатационный робот K I8
 эксплуатация U I2
 экстремальное регулирование s 22
 электроимпульсная обработка K 65
 электромагнитный датчик D I5
 электростатическое прилипание s 36
 элемент постоянного тока C I2
 энергетическое управление P 7
 эпоксидная смола G 7
 эффект наложения E 25
 эффект отжига s 89

Ю

юфлон J 75

Аркадий Львович СЕМЕНОВ

ТЕТРАДИ НОВЫХ ТЕРМИНОВ
№ 174
ЯПОНСКО-РУССКИЕ
ОБЩЕТЕХНИЧЕСКИЕ ТЕРМИНЫ

Под редакцией
д.ф.н. Л.Л. Нелюбина

Редактор Л.И. Чернавина
Технический редактор Н.К. Дудова
Корректор В.М. Полозова

Подп. в печ. 14.11.90. Формат 60х84/16. Бум.офс. № 2.
Печать офсетная Усл.печ.л. 6,28.
Усл.кр.-отт. 6,47. Уч.-изд.л 4,33. Зак. №8706
Тираж 900 экз. Цена 1 р.

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

