

English	Español	Français
accelerated graphics port (AGP)	puerto gráfico acelerado	port graphique accéléré
acceleration error	error de aceleración	erreur d'accélération
access mechanism	mecanismo de acceso	mécanisme d'accès
access path	recorrido del útil	chemin de l'outillage
accessor	mecanismo de acceso	mécanisme d'accès
accommodation	ajuste	accommodation
acoustic flat	panel acústico	panneau acoustique
activation	activación	activation
active compliance	acomodación activa	complaisance active
actuator	actuador	actionneur
adaptive control	control adaptativo	commande adaptative
adaptive learning	aprendizaje adaptativo	apprentissage adaptatif
adaptive neural network	red neuronal adaptativa	réseau neuronal adaptatif
adaptive robot	robot adaptativo	robot adaptatif
add-on	accesorio	accessoire
advanced distributed simulation (ADS)	simulación distribuida avanzada	simulation répartie évoluée
AGP	puerto AGP	port AGP
agreement	homologación	agrément
algorithmics	algorítmica	algorithmique
alignment pose	pose de referencia	pose de référence
alternating-current motor	motor de corriente alterna	moteur à courant alternatif
ambient pressure error	error de presión ambiental	erreur de pression ambiante
analog input channel	canal de entrada analógico	canal d'entrée analogique
analog sensor	sensor analógico	capteur analogique
analog signal	señal analógica	signal analogique
analog-to-digital converter	convertidor analógico-digital	convertisseur analogique-numérique
analytical programming	programación explícita	programmation analytique
anechoic chamber	cámara anecoica	chambre sourde
aperture card	tarjeta con microfilm	carte à fenêtre
arc welding gun	soplete de soldadura por arco	pistolet de soudage à l'arc
arc welding robot	robot de soldadura por arco	robot de soudage à l'arc
arm	brazo	bras
articulated robot	robot articulado	robot rotoïde
articulated structure	estructura articulada	structure articulée
artificial intelligence	inteligencia artificial	intelligence artificielle
artificial life	vida artificial	vie artificielle
artificial neuron	neurona artificial	neurone artificiel
artificial skin	piel artificial	peau artificielle
Asimov's laws	leyes de Asimov	lois d'Asimov

English	Español	Français
assembly robot	robot de montaje	robot de montage
attained pose	pose alcanzada	pose atteinte
auto-iris	diafragma automático	diaphragme automatique
automatic control	control automático	commande automatique
automatic programming tool (APT)	herramienta de programación automática	outil de programmation automatique
automaton	autómata	automate
axis	eje	axe
backtracking	retorno	retour arrière
badge	tarjeta identificativa	carte d'identification
ball joint	articulación de bola	articulation sphérique
ball screw	husillo de bolas tornillo de bolas	vis à billes
base	base	base
base coordinate system	sistema de coordenadas de la base	système de coordonnées de la base
base mounting surface	interfase mecánica de la base	surface de fixation de la base
bench mark	cota de referencia	délimiteur
benchboard	mesa de control	console de contrôle
bevel gearing drive	unidad de transmisión angular	unité de transmission angulaire
binary image	imagen binaria	image binaire
binary signal	señal binaria	signal binaire
biological sensor	biosensor	biocapteur
brake magnet	magneto de freno	aimant de frein
cable runway	camino de cables	chemin de câbles
calibration error	error de calibración	erreur d'étalonnage
camera	cámara	caméra
Cartesian robot	robot cartesiano robot rectangular	robot cartésien
catcher	electrodo captador	capteur
CCD camera	cámara CCD	caméra CCD
cell	celda	cellule
charge-coupled device (CCD)	dispositivo de acoplamiento de carga	dispositif à couplage de charge
cognition	cognición	cognition
collimation	colimación	collimation
command pose	pose de consigna	pose commandée
competitive learning	aprendizaje en competencia	apprentissage compétitif
compiled knowledge	conocimiento compilado	connaissance compilée
compliance	respuesta flexible	réponse flexible
computer integrated manufacturing (CIM)	fabricación integrada por ordenador	fabrication intégrée par ordinateur

English	Español	Français
computer numerical control (CNC)	control numérico computarizado	commande numérique par ordinateur
computer-aided engineering (CAE)	ingeniería asistida por ordenador	ingénierie assistée par ordinateur
computer-aided planning (CAP)	planificación asistida por ordenador	planification assistée par ordinateur
computer-aided production control (CAPC)	gestión automatizada de la producción	gestion assistée par ordinateur de la production
computer-aided quality (CAQ)	gestión automatizada de la calidad	gestion informatique de la qualité
computer-aided quality assurance	seguro de calidad informatizado	assurance qualité assistée par ordinateur
computerized numerical control	control numérico computarizado	commande numérique avec ordinateur
conceptual model	modelo conceptual	modèle conceptuel
conditional event	suceso condicional	événement conditionnel
configuration	configuración	configuration
connectionist learning	aprendizaje conexionista	apprentissage connexionniste
contact sensor	detector de contacto	détecteur de contact
continuous model	modelo continuo	modèle continu
continuous path control	control de trayectoria continua	commande à trajectoire continue
contouring	contorneo	contourage
control	control	commande
control panel	panel de control	panneau de commande
control program	programa de control	programme de commande
control system	sistema de control	système de commande
controlled accessibility	acceso controlado	accessibilité contrôlée
controller	controlador	contrôleur
coupler	acoplador	coupleur
cycle	ciclo	cycle
cycling	acción cíclica	action itérative
cycloidal speed reducer	reductor cicloidal	cycloïde drive
cylindrical robot	robot cilíndrico	robot cylindrique
data logger	registrador de datos	consignateur des données
degree of freedom	grado de libertad	degré de liberté
degree of mobility	grado de movilidad	degré de mobilité
design error	error de diseño	erreur de conception
detector	detector	détecteur
differential	diferencial	différentiel
digital signal	señal digital	signal numérique
digital-to-analog converter	convertidor digital-analógico	convertisseur numérique-analogique

English	Español	Français
digitizing	digitalización	digitalisation
direct numerical control	control numérico directo	commande numérique directe
direct numerical control (DNC)	control numérico directo	commande numérique direct
direct-current motor	motor de corriente continua	moteur à courant continu
distributed interactive simulation (DIS)	simulación interactiva distribuida	simulation interactive répartie
distributed joint	articulación distribuida	articulation répartie
distributed simulation validation	validación de simulación distribuida	validation de simulation répartie
drift of pose accuracy	deriva de precisión de pose	dérive de l'exactitude de pose
drive system	accionamiento	système actionneur
duty cycle	ciclo de trabajo	cycle de travail
dynamic error	error dinámico	erreur dynamique
dynamic model	modelo dinámico	modèle dynamique
edge detection	detección de bordes	détection de bord
electric brake	freno eléctrico	frein électrique
electric motor	motor eléctrico	moteur électrique
embedded system	sistema integrado	système embarqué
emergency stop	paro de emergencia	arrêt d'urgence
encoder	codificador	codeur
end effector	portaherramientas	porte-outillage
end-effector coupling device	acoplador del elemento terminal	coupleur
environmental characteristics	características medioambientales	caractéristiques environnementales
epoch	época	époque
excitatory connection	conexión excitadora	connexion excitatrice
expert system	sistema experto	système expert
external sensor	captador exteroceptivo	capteur externe
factory automation	automatización de fábrica	automatisation d'usine
feedback	realimentación	rétroaction
feedback loop	bucle de realimentación	boucle d'asservissement
feedback sensor	detector de realimentación	capteur d'asservissement
feedforward control	control anticipativo	commande anticipée
finite element modeling	modelización por elementos finitos	modélisation par éléments finis
flexible manufacturing system	sistema de fabricación flexible	système de fabrication souple
force sensor	sensor de fuerza	senseur de force
force-torque sensor	sensor de fuerza-torsión	capteur de force-torsion
fuzzy logic	lógica difusa	logique floue

English	Español	Français
gage	calibre	gauge
gantry type robot	robot de tipo grúa	robot de type grue
gauging	acoplamiento mecánico	accouplement mécanique
generalized image	imagen generalizada	image généralisée
genetic algorithm	algoritmo genético	algorithme génétique
geometric modeling	modelización geométrica	modélisation géométrique
goal-directed programming	programación por objetivos	programmation par définition de l'objectif
gripper	mano	pince
gripping mechanism	mecanismo de mano	mécanisme à pince
hand	mano	main
haptic perception	percepción háptica	perception haptique
hazbot	robot para trabajos peligrosos	robot pour environnements en danger
heuristic analysis	análisis heurístico	analyse heuristique
heuristic learning	aprendizaje heurístico	apprentissage heuristique
heuristics	heurística	heuristique
hold	pausa	pause
human-machine interface	interfaz hombre-máquina	interface homme-machine
hydraulic cylinder	cilindro hidráulico	cylindre hydraulique
hydraulic motor	motor hidráulico	moteur hydraulique
iconic representation	representación por iconos	représentation iconique
image	imagen	image
image enhancement	realce de la imagen	rehaussement d'image
image processing system	sistema de tratamiento de imágenes	système traitement d'images
incremental encoder	codificador incremental	codeur incrémental
incremental learning	aprendizaje por incrementos	apprentissage incrémental
individual axis acceleration	aceleración de eje	accélération d'axe individuel
individual axis velocity	velocidad de eje	vitesse d'axe individuel
industrial robot	robot industrial	robot de fabrication
industrial robotics	robótica industrial	robotique industrielle
inference engine	motor de inferencias	moteur d'inférences
informational cohesion	cohesión informacional	cohésion informationnelle
inhibitory connection	conexión inhibitoria	connexion inhibitrice
input protection	protección de entrada	protection d'entrée
input subsystem	subsistema de entrada	sous-système d'entrée
integrating motor	motor integrador	moteur intégrateur
intelligent robot	robot inteligente	robot intelligent
interference error	error de interferencia	erreur d'interférence
internal sensor	captador propioceptivo	capteur interne
intrinsic image	imagen intrínseca	image intrinsèque

English	Español	Français
joint	articulación	articulation
joint coordinate system	sistema de coordenadas articulares	système de coordonnées articulaires
joystick	palanca de control	manche à balai
knowledge acquisition	adquisición de conocimientos	acquisition des connaissances
knowledge base	base de conocimientos	base de connaissances
learning	aprendizaje	apprentissage
limit load	carga límite	charge limite
linear motor	motor lineal	moteur linéaire
live simulation	simulación real	simulation réelle
load	carga	charge
load deflection	flexión bajo carga	flexion en charge
logger	registrador temporal	enregistreur chronologique
lopping	limitación	écrêtement
low inertia motor	motor de baja inercia	moteur de faible inertie
mag-slip	sincronizador electromecánico	synchroniseur électromécanique
management game	simulación empresarial	jeux d'entreprise
manipulating industrial robot	robot industrial manipulador	robot manipulateur industriel
manipulation	manipulación	manipulation
manipulator	manipulador	manipulateur
manual control	control manual	commande manuelle
master-slave	principal-subordinado	maître-esclave
materials handling	manipulación de materiales	manipulation de matériaux
maximum space	espacio máximo	espace maximal
maximum thrust	empuje máximo	poussée maximale
maximum torque	par máximo	couple maximal
mechanical interface	interfase mecánica de la muñeca	interface mécanique
mechanical interface coordinate	sistema de coordenadas de la muñeca	système de coordonnées de l'interface mécanique
mechanical shaft	eje mecánico	axe mécanique
mechanical structure	estructura mecánica	structure mécanique
microbotics	microrrobótica	microrobotique
minimum positioning time	tiempo mínimo de desplazamiento m	temps de déplacement minimal
mobile robot	robot móvil	robot mobile
modeling	modelización	modélisation
modular robot	robot modular	robot modulaire
motion sensing	sensible al movimiento	sensible au mouvement
motion space	espacio de movimiento	espace de débattement
motor	motor	moteur

English	Español	Français
mounting error	error de montaje	erreur de montage
movable base	base móvil	base mobile
multi-directional pose accuracy	precisión de pose multidireccional	exactitude de pose multidirectionnelle
nanotechnology	nanotecnología	nanotechnologie
natural model	modelo natural	modèle naturel
neural network	red neuronal	réseau neuronal
normal operating state	funcionamiento automático	état normal de fonctionnement
normative model	modelo normativo	modèle normatif
numerical control	control numérico	commande numérique
numerical model	modelo numérico	modèle numérique
off-line programming	programación fuera de línea	programmation hors ligne
offset error	error de asimetría	erreur de déphasage
on-line programming	programación en línea	programmation connectée
operational space	espacio operacional	espace opérationnel
optical encoder	codificador óptico	codeur optique
optical pattern	imagen óptica	image optique
optical sensor	captador óptico sensor óptico	capteur optique
orientation	orientación	orientation
output subsystem	subsistema de salida	sous-système de sortie
painting robot	robot de pintura	robot de peinture
part feeder	suministrador de piezas	fournisseur de pièces
part program	programa de fabricación	programme de fabrication
passive compliance	acomodación pasiva	complaisance passive
path	recorrido	chemin
path acceleration	aceleración de trayectoria	accélération de trajectoire
path accuracy	precisión de trayectoria	exactitude de trajectoire
path planning	planificación del recorrido	planification du chemin
path repeatability	repetibilidad de trayectoria	répétabilité de trajectoire
path velocity accuracy	precisión de velocidad de trayectoria	exactitude de vitesse de trajectoire
path velocity fluctuation	fluctuación de velocidad de trayectoria	fluctuation de vitesse de trajectoire
pattern matching	correlación de patrones	appariement de formes
pattern recognition	reconocimiento de patrones	reconnaissance de formes
pendular robot	robot pendular	robot pendulaire
perception	percepción	perception
performance characteristics	características de operación	caractéristiques de fonctionnement
pitch	cabeceo	tangage
pixel	pixel	pixel
planetary gear	reductor planetario reductor	réducteur à planétaire

English	Español	Français
	epicicloidal	
pneumatic motor	motor neumático	moteur pneumatique
pneumatic robot	robot neumático	robot pneumatique
pneumatics	neumática	pneumatique
point-to-point control	control punto a punto	commande point à point
polar robot	robot esférico	robot polaire
pose	pose	pose
pose accuracy	precisión de pose	exactitude de pose
pose overshoot	rebasamiento de pose	dépassement de pose
pose repeatability	repetibilidad de pose	répétabilité de pose
pose stabilization time	tiempo de estabilización de pose	temps de stabilisation de pose
pose-to-pose control	control pose a pose	contrôle pose à pose
position	posición	position
positioning	posicionamiento	positionnement
power pack	bloque de alimentación	bloc d'alimentation
power parasitics	parásitos industriales	parasites industriels
preset	ajuste previo	préréglage
primary axis	eje primario	axe principal
prismatic joint	articulación prismática	coulisse
probe	sonda	sonde
process computer system	sistema de informatización de procesos	système d'automatisme industriel
process control	control de proceso	commande de processus
process interface system	interfaz de control del proceso	interface de commande du processus
profiles specification	especificación de los perfiles	spécification des profils
programmable logic controller (PLC)	controlador de lógica programable	contrôleur logique programmable
programmable manipulator	manipulador programable	manipulateur programmable
programming language	lenguaje de programación	langage de programmation
proof	prueba	essai
proximity detector	detector de proximidad	détecteur de proximité
proximity sensor	sensor de proximidad	capteur de proximité
rack	bastidor	baie
rack and pinion transmission	transmisión por cremallera	transmission par pignon-crémaillère
rated load	carga nominal	charge nominale
reach	alcance	portée
real-time control	control en tiempo real	commande en temps réel
redundancy	redundancia	redondance
reliability characteristics	características de fiabilidad	caractéristiques de fiabilité



English	Español	Français
remote center compliance device	dispositivo de acomodación de centro remoto	dispositif complaisant à centre déporté
remote control	mando a distancia	télécommande
replica master	maniquí muñeco	pantin
resolution	resolución	résolution
resolver	resolutor	résolveur
restricted space	espacio restringido	espace restreint
robot	robot	robot
robot controller	controlador de robot	contrôleur du robot
robot programming	programación de robot	programmation du robot
robot programming language	lenguaje de programación de robots	langage de programmation du robot
robot reliability	fiabilidad del robot	fiabilité du robot
robot speed	velocidad del robot	vitesse du robot
robot system	célula robotizada	système robotique
robotic arm	brazo robótico	bras robotique
robotics	robótica	robotique
roll	balanceo	pivot
rotary joint	articulación de rotación	articulation simple
rote learning	aprendizaje por memorización	apprentissage par mémorisation
Scara robot	robot Scara	robot Scara
secondary axis	eje secundario	axe secondaire
segmented image	imagen segmentada	image segmentée
selecting finger	dedo selector	doigt sélecteur
self-acting switch	interruptor automático	interrupteur automatique
self-drive circuit	circuito de avance automático	circuit à avance automatique
sensor	sensor	capteur
sensor-controlled robot	robot controlado por sensores	robot commandé par capteurs
sensory control	control con sensores	commande par capteurs
sequence control	control secuencial	commande séquentielle
sequenced robot	robot secuenciado	robot séquencé
servomechanism	servomecanismo	asservissement
servomotor	servomotor	servomoteur
servosystem	servosistema	servosystème
simple joint	articulación simple	articulation simple
slave operation	funcionamiento esclavo	opération asservie
slip ring	junta giratoria	union tournante
smart	inteligente	intelligent
smart sensor tag	etiqueta con sensor inteligente	étiquette à capteur intelligent
smart tag	etiqueta inteligente	étiquette intelligente
snap action	acción rápida	action rapide

English	Español	Français
soldering iron	terminal soldador	fer à souder
solid modeling	modelo sólido	modèle solide
spatial filtering	filtrado espacial	filtrage spatial
spatial resolution	resolución espacial	résolution spatiale
speed reducer	reductor	réducteur de vitesse
spine robot	robot vertebrado	robot vertébral
spot welding robot	robot de soldadura por puntos	robot de soudage par points
spray gun	pistola de pintura	pistolet
standard cycle	ciclo estándar	cycle standard
static calibration	calibración estática	étalonnage statique
static compliance	acomodación estática	complaisance statique
step-by-step action	acción paso a paso	action pas-à-pas
stepper motor	motor paso a paso	moteur pas à pas
stepping motor	motor paso a paso	moteur pas à pas
stereo vision	visión estereoscópica	stéréovision
stop	paro	arrêt
streaking	imagen falsa	image fausse
supervisory control	vigilancia	surveillance
synaptic interconnection	interconexión sináptica	interconnexion synaptique
synaptic weight	ponderación sináptica	poids synaptique
synchronous motor	motor síncrono	moteur synchrone
tactile sensor	captador táctil	capteur tactile
tapering	variación gradual	variation progressive
task program	programa ejecutor	programme d'exécution
task-oriented language	lenguaje orientado a tareas	langage orienté aux tâches
teach programming	programación por guiado	programmation par apprentissage
teaching	aprendizaje	apprentissage
teaching interface	interfaz de aprendizaje	interface d'apprentissage
teaching pendant	consola de guiado	pendant d'apprentissage
technical process	proceso técnico	processus technique
teleoperated robot	robot con teleoperación	robot à téléopération
teleoperator	teleoperador	téléopérateur
template matching	correlación de plantillas	appariement de gabarits
terminal	terminal	terminal
thermal error	error de temperatura	erreur thermique
thresholding	diferenciación	séparation
tool center point	punto de referencia del elemento terminal	point de référence de l'élément terminal
toolpath	recorrido de la herramienta	chemin de l'outil
toothed belt drive	transmisión por correa dentada	transmission poulie-courroie crantée

English	Español	Français
torque control	control de par	force control
torque motor	motor de par	moteur couple
trajectory robot	robot de trayectoria	robot de trajectoire
transducer	transductor	transducteur
transfer function	función de transferencia	fonction de transfert
transmission	transmisión	transmission
trial and error	prueba y error	essai et erreur
unblocking	desbloqueo	déblocage
unlearning	desaprendizaje	désapprentissage
vacuum pick up	pinzas de vacío	ventouse pneumatique
vibration error	error de vibración	erreur de vibration
vidicon camera	cámara vidicón	caméra vidicon
vision system	sistema de visión	système de vision
working envelope	campo de evolución	zone de travail
working space	espacio de trabajo	espace de travail
world coordinate system	sistema de coordenadas del entorno	système de coordonnées de l'atelier
world model	modelo de entorno	modèle d'environnement
wrist	muñeca	manchette
wrist reference point	punto de referencia de la muñeca	point de référence du poignet
yaw	guiñada	lacet
yoke	armadura	armature
zone marker	marcador de zona	marqueur de zone