

- 439 résoudre
ἀναλυτής
- 440 retour d'effort
ἐπανάληψη προσπάθειας
- 441 rétroaction de la force
ἀνάδραση δύναμης
- 442 rétroaction visuelle
ὀπτική ἀνάδραση
- 443 réversibilité
ἀναστρεψιμότητα
- 444 rigidité
ἀκαμψία
- 445 rigidité du terminal
ἀκαμψία ἄκρου
- 446 robot à apprentissage
ρομπότ με ἱκανότητα μάθησης
- 447 robot à commande numérique
ρομπότ ἀριθμητικοῦ ἐλέγχου
- 448 robot à commande sensorielle
ρομπότ με αἰσθητήριο ἐλεγχό
- 449 robot à coordonnées cartésiennes
ρομπότ καρτεσιανῶν συντεταγμένων
- 450 robot à coordonnées cylindriques
ρομπότ κυλινδρικῶν συντεταγμένων
- 451 robot à coordonnées sphériques
ρομπότ σφαιρικῶν συντεταγμένων
- 452 robot à degrés de liberté limités
ρομπότ περιορισμένης ἐλευθερίας
- 453 robot à poste fixe
ρομπότ σταθερῆς βάσης
- 454 a) robot à séquence fixe
b) robot à séquence limitée
α) ρομπότ σταθερῆς ἀκολουθίας
β) ρομπότ περιορισμένης ἀκολουθίας
- 455 robot à séquence variable
ρομπότ μεταβλητῆς ἀκολουθίας
- 456 robot à trajectoire calculée
ρομπότ προϋπολογισμένης τροχιᾶς



ΑΚΑΔΗΜΙΑ

ΑΘΗΝΩΝ

