

zu bestellen unter:

<http://www.amazon.de/exec/obidos/ASIN/3000238719>

Erfolgreich uebersetzen / lernen mit Karteikarten

(Translator mit Lernstufen und Lernkontrolle)

- a) das Programm gibt den Uebersetzungsvorschlag vor**
- b) oder der Auszubildende tippt die Uebersetzung des Fachwortes in deutsch oder englisch ein**

Das Lernen mit Karteikarten in der Praxis:

Als **Einstieg** kann man die **Fachsprache** der **MECHATRONIK** mit deutsch-englisch bzw. englisch-deutsch Vokabeln / **Fachausdruecken** erlernen.

ISBN 3000238719:

CD-ROM

Karteikarten-Software (Lernkarten-Trainer) fuer
Mechatroniker / Elektroniker / IT-Systemelektroniker

deutsch-englisch

+

englisch-deutsch

Fachwoerter-Uebersetzungen mit Lernstufen und Lernkontrolle

Inhalt / Fachbegriffs-Bereiche:

(deutsch-englisch + englisch-deutsch)

Aktor

Antriebe

Datenverarbeitung (Informationstechnik; EDV; PC-Begriffe)

Dokumentation

Elektronik

faktor- Wortverbindungen

Hydraulik

Maschinen

Mechanik

mechatronische Systeme

Messen Steuern Regeln

Motor

Pneumatik

Produktionstechnik

Projekt

Robotertechnik

schalter-Wortverbindungen

Sensor

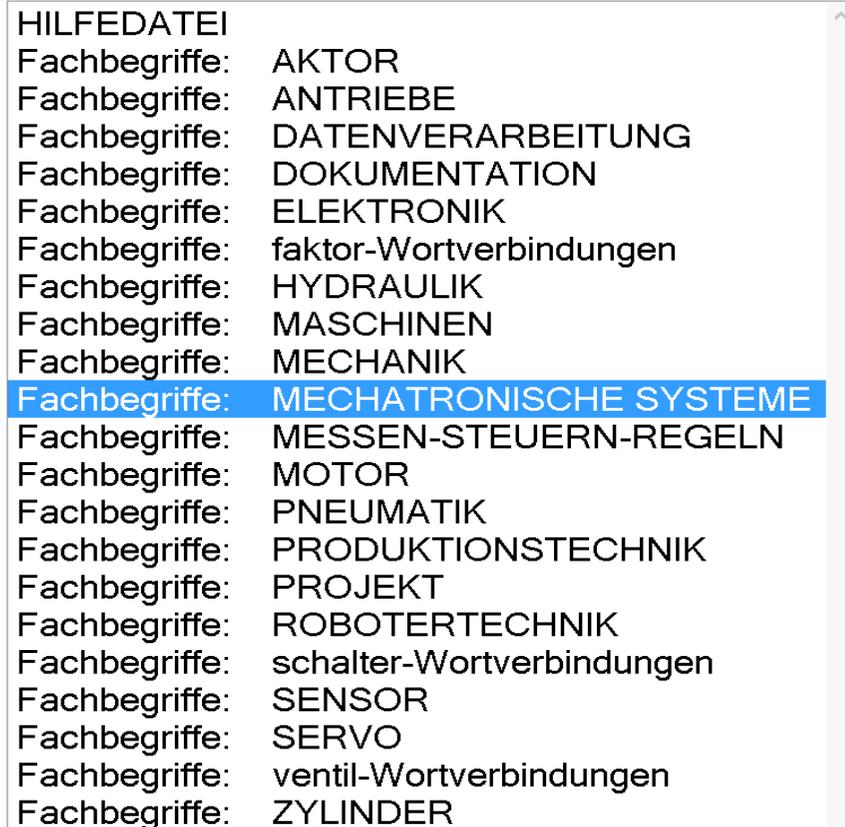
Servo

ventil-Wortverbindungen

Zylinder

1. Beispiel: Sie wollen den Übersetzungsbereich>> Fachbegriffe MECHATRONISCHE SYSTEME auswählen

Den ÜBERSETZUNGSBEREICH wählen Sie durch das Berühren der Maus auf die gewünschte Schaltfläche bzw. Zeile aus.



HILFEDATEI
Fachbegriffe: AKTOR
Fachbegriffe: ANTRIEBE
Fachbegriffe: DATENVERARBEITUNG
Fachbegriffe: DOKUMENTATION
Fachbegriffe: ELEKTRONIK
Fachbegriffe: faktor-Wortverbindungen
Fachbegriffe: HYDRAULIK
Fachbegriffe: MASCHINEN
Fachbegriffe: MECHANIK
Fachbegriffe: MECHATRONISCHE SYSTEME
Fachbegriffe: MESSEN-STEUERN-REGELN
Fachbegriffe: MOTOR
Fachbegriffe: PNEUMATIK
Fachbegriffe: PRODUKTIONSTECHNIK
Fachbegriffe: PROJEKT
Fachbegriffe: ROBOTERTECHNIK
Fachbegriffe: schalter-Wortverbindungen
Fachbegriffe: SENSOR
Fachbegriffe: SERVO
Fachbegriffe: ventil-Wortverbindungen
Fachbegriffe: ZYLINDER

Sie wollen jetzt von **deutsch** nach **englisch uebersetzen** (Fachbegriffe
MECHATRONISCHE SYSTEME)

SCHRIFTLICHES UND MÜNDLICHES ÜBERSETZUNGS-TRAINING: >deutsch-englisch; englisch-deutsch

**Den ÜBERSETZUNGSBEREICH wählen Sie durch das Berühren der
Maus auf die gewünschte Schaltfläche bzw. Zeile aus.**

HILFEDATEI

deutsch-englisch Fachbegriffe: MECHATRONISCHE SYSTEME

englisch-deutsch Fachbegriffe: MECHATRONISCHE SYSTEME

Das Programm gibt den Fachbegriff **Handhabungsroboter** vor

SCHRIFTLICHES UND MÜNDLICHES ÜBERSETZUNGS-TRAINING: >deutsch-
englisch

Übung:Übersetzung von Fachbegriffen> Mechatronische Systeme [29 Vokabeln]

Handhabungsroboter
(mechatronisches
System)

SCHRIFTLICH den Übersetzungsvorschlag absenden

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

FALSCH (Sie haben NICHT die richtige mündliche Übersetzung gewusst.)

RICHTIG (Sie haben die richtige mündliche Übersetzung gewusst.)

Sie geben als Uebersetzung **educational robot** ein

SCHRIFTLICHES UND MÜNDLICHES ÜBERSETZUNGS-TRAINING: >deutsch-
englisch

Übung:Übersetzung von Fachbegriffen> Mechatronische Systeme [29 Vokabeln]

Handhabungsroboter
(mechatronisches
System)

educational robot

SCHRIFTLICH den Übersetzungsvorschlag absenden

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

FALSCH (Sie haben NICHT die richtige mündliche Übersetzung gewusst.)

RICHTIG (Sie haben die richtige mündliche Übersetzung gewusst.)

- educational robot wird vom **Programm als FALSCH** angezeigt

AUSWERTUNG:

- **falsche Eingabe** bzw. **LERNFORTSCHRITT 1** wurde deshalb **nicht erreicht**. (material-handling robot ist die richtige Lösung)

	educational robot	FALSCH
Handhabungsroboter (mechatronisches System)	material-handling robot	

AUSWERTUNG

Gelernt : 0
LERNFORTSCHRITT 2 : 0
LERNFORTSCHRITT 1 : 0
Anzahl der FACHBEGRIFFE : 29

Versuche : 1

(Minimum: 87)

2. Beispiel zur Eingabe eines FACHBEGRIFFS

(schriftliche Übersetzung):

-Greifort soll übersetzt werden
und wird vom **Programm vorgegeben.**

Greifort

{Handhabungstechnik}

{Robotertechnik}

gripper path

SCHRIFTLICH den Übersetzungsvorschlag absenden

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

FALSCH (Sie haben NICHT die richtige mündliche Übersetzung gewusst.)

RICHTIG (Sie haben die richtige mündliche Übersetzung gewusst.)

Greifweg {Handhabungstechnik} {Robotertechnik} gripper path FALSCH
travel of gripper

AUSWERTUNG

- **gripper path** wird vom Lernenden **eingetippt** und mit **der Maus abgesendet**
- **gripper path** wird vom **Programm als FALSCH** angezeigt

AUSWERTUNG:

- **falsche Eingabe** bzw. **LERNFORTSCHRITT 1** wurde deshalb **nicht erreicht**.

(gripper location ist die richtige Lösung)

ZIEL der Übersetzungs-Übungen:

Mit dem Karteikarten-System erreicht man, dass Fachbegriffe / der Wortschatz sorgfältig gelernt werden.

Ausgangssituation:

Zu Beginn sind alle Fachwörter auf der ersten Lernstufe.

Wird ein Fachbegriff richtig eingegeben, erreicht dieser die nächsthöhere Stufe.

Bei einem Fehler (falsche Eingabe) bleibt der Fachbegriff auf der ersten Stufe.

Wann ist das Lernziel erreicht:

Sobald die 3. Stufe erreicht ist, gilt der Lernprozess als beendet.

(Stufen: Zuerst LERNFORTSCHRITT 1, dann LERNFORTSCHRITT 2 und danach GELERNT.)

Vorgehensweise:

Schriftliche Übersetzung:

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

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

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

Anwendung der mündlichen Übersetzung:

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

Sie **klicken** nun auf

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

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

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

LESEPROBE / Demo zu FACHBEGRIFFE: Messen-Steuern-Regeln

Abtastzeitpunkt {Messen,Steuern,Regeln} sampling point

Abtastgenauigkeit {Messen,Steuern,Regeln} scanning accuracy

Abtaster {Messen,Steuern,Regeln} sampling element

Abtastintervall {Messen,Steuern,Regeln} sampling interval

Abtastregelkreis {Messen,Steuern,Regeln} sampling feedback control system

Koordinatenmessgerät {Messen,Steuern,Regeln} coordinate measuring equipment

indirekte Wegmessung {Messen,Steuern,Regeln} indirect measurement

Hallsensor {Messen,Steuern,Regeln}

Hall effect sensor

gemessener Wert {Messen,Steuern,Regeln}

measured value

Grenzwertgeber {Messen,Steuern,Regeln}

limiting value transmitter

LESEPROBE / Demo zu FACHBEGRIFFE: Datenverarbeitung

Entscheidungsbefehl {Datenverarbeitung}

decision instruction

erweiterter Befehl {Datenverarbeitung}

advanced command

Fehlerauswertung {Datenverarbeitung} error logging

Endlospapier {Datenverarbeitung} continuous paper

Fehlerbyte {Datenverarbeitung} error byte

objektorientierte Programmierung {Datenverarbeitung} object oriented programming

objektorientierte Datenbank {Datenverarbeitung} object oriented database

Paritätsbit {Datenverarbeitung} parity bit

Netzwerkumgebung {Datenverarbeitung} network environment

Netzwerkadresse {Datenverarbeitung} network address

Netzwerkverbindung {Datenverarbeitung} network connection

technische Datenverarbeitung technical data processing

Thermodrucker {Datenverarbeitung} thermal printer

unbedingter Befehl {Datenverarbeitung} unconditional instruction

Übertragungsprotokoll {Datenverarbeitung} transmission protocol

Peer-to-Peer-Netzwerk {Datenverarbeitung} peer-to-peer network

LESEPROBE / Demo zu FACHBEGRIFFE: Robotertechnik

auswerfen {Robotertechnik} push out, to

Armkonfiguration {Robotertechnik} arm configuration

automatischer Werkzeugwechsler {Robotertechnik} automatic tool changer

Arbeitspunkt {Robotertechnik} operating point

Arbeitssicherheit bei Robotern {Robotertechnik} working safety at robots

automatischer Werkzeugwechselzyklus {Robotertechnik} automatic tool change cycle

Mehrfingergreifer {Handhabungstechnik} {Robotertechnik} multi-finger gripper

Mehrachsensensor {Robotertechnik} multi-axis sensor

Master-Slave-Manipulator {Robotertechnik} master-slave manipulator

Mensch-Roboter-System {Robotertechnik} man-robot-system

Nichtnumerische Steuerung {Robotertechnik} non-numercial control

Sprachprogrammierung {Robotertechnik} voice programming

Saugnapf {Robotertechnik} suction cup

Steuerschrank {Robotertechnik} control cabinet

Speicherverwaltung {Datenverarbeitung} {Robotertechnik} storage management

Steuerprogramm {Datenverarbeitung} {Robotertechnik}

control program

Impressum:

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

ebooks Technische Woerterbuecher + Lexika mechatronik elektronik edv unter:

<http://www.amazon.de/Markus-Wagner/e/B005WGHCEO>

Lehrmittel-Wagner

Technischer Autor Dipl.-Ing. (FH), Elektrotechnik

Markus Wagner

Im Grundgewann 32a

Germany – 63500 Seligenstadt

USt-IdNr: DE238350635

Tel.: 06182/22908

Fax: 06182843098