

INTERNATIONAL  
STANDARD

**ISO**  
**8373**

NORME  
INTERNATIONALE

First edition  
Première édition  
1994-12-01

**AMENDMENT 1**  
**AMENDEMENT 1**  
1996-05-15

---

---

**Manipulating industrial robots — Vocabulary**

AMENDMENT 1: Annex B — Multilingual annex

**Robots manipulateurs industriels — Vocabulaire**

AMENDEMENT 1: Annexe B — Annexe multilingue



Reference number  
Numéro de référence  
ISO 8373:1994/Amd.1:1996(E/F)

## Foreword

ISO (the International Organization for Standardization) is a worldwide federation of national standards bodies (ISO member bodies). The work of preparing International Standards is normally carried out through ISO technical committees. Each member body interested in a subject for which a technical committee has been established has the right to be represented on that committee. International organizations, governmental and non-governmental, in liaison with ISO, also take part in the work. ISO collaborates closely with the International Electrotechnical Commission (IEC) on all matters of electro-technical standardization.

Draft International Standards adopted by the technical committees are circulated to the member bodies for voting. Publication as an International Standard requires approval by at least 75 % of the member bodies casting a vote.

Amendment 1 to International Standard ISO 8373:1994 was prepared by Technical Committee ISO/TC 184, *Industrial automation systems and integration*, Subcommittee SC 2, *Robots for manufacturing environment*.

[ISO 8373:1994/Amd 1:1996](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/a5211337-77b2-4e5b-9bc5-eac5d7be0ebe/iso-8373-1994-amd-1-1996)

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/a5211337-77b2-4e5b-9bc5-eac5d7be0ebe/iso-8373-1994-amd-1-1996>

© ISO 1996

All rights reserved. Unless otherwise specified, no part of this publication may be reproduced or utilized in any form or by any means, electronic or mechanical, including photocopying and microfilm, without permission in writing from the publisher./Droits de reproduction réservés. Sauf prescription différente, aucune partie de cette publication ne peut être reproduite ni utilisée sous quelque forme que ce soit et par aucun procédé, électronique ou mécanique, y compris la photocopie et les microfilms, sans l'accord écrit de l'éditeur.

International Organization for Standardization  
Case Postale 56 • CH-1211 Genève 20 • Switzerland

Printed in Switzerland/Imprimé en Suisse

## Avant-propos

L'ISO (Organisation internationale de normalisation) est une fédération mondiale d'organismes nationaux de normalisation (comités membres de l'ISO). L'élaboration des Normes internationales est en général confiée aux comités techniques de l'ISO. Chaque comité membre intéressé par une étude a le droit de faire partie du comité technique créé à cet effet. Les organisations internationales, gouvernementales et non gouvernementales, en liaison avec l'ISO participent également aux travaux. L'ISO collabore étroitement avec la Commission électrotechnique internationale (CEI) en ce qui concerne la normalisation électrotechnique.

Les projets de Normes internationales adoptés par les comités techniques sont soumis aux comités membres pour vote. Leur publication comme Normes internationales requiert l'approbation de 75 % au moins des comités membres votants.

L'Amendement 1 à la Norme internationale ISO 8373:1994 a été élaboré par le comité technique ISO/TC 184, *Systèmes d'automatisation industrielle et intégration*, sous-comité SC 2, *Robots pour environnement de fabrication*.

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/a337-77b2-4e5b-9bc5-eac5d7be0ebe/iso-8373-1994-amd-1-1996>

This page intentionally left blank

**iTeh STANDARD PREVIEW**  
**(standards.iteh.ai)**

ISO 8373:1994/Amd 1:1996

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/a5237-77b2-4e5b-9bc5-eac5d7be0ebe/iso-8373-1994-amd-1-1996>

**Manipulating industrial  
robots — Vocabulary**

**AMENDMENT 1: Annex B —  
Multilingual annex**

**Robots manipulateurs  
industriels — Vocabulaire**

**AMENDEMENT 1: Annexe B —  
Annexe multilingue**

This Amendment is a second annex to ISO 8373:1994 and gives the equivalent terms in the German, Italian, Japanese, Spanish and Swedish languages; the relevant member bodies are responsible for their publication.

Le présent Amendement constitue une deuxième annexe à l'ISO 8373:1994 et donne les termes équivalents en langues allemande, italienne, japonaise, espagnole et suédoise; les comités membres correspondants sont responsables de leur publication.

(standards.iteh.ai)

ISO 8373:1994/Amd 1:1996

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/a5217-77b2-4e5b-9bc5eac5d7be0ebe/iso-8373-1994-amd-1-1996>

**Annex B**  
(informative)

**Multilingual annex**

**Annexe B**  
(informative)

**Annexe multilingue**

**B.1 Corresponding terms in the German, Italian, Japanese, Spanish and Swedish languages**

**Termes correspondants en langues allemande, italienne, japonaise, espagnole et suédoise**

Item number Réf. du paragraphe	German terms Termes allemands	Italian terms Termes italiens
2	Allgemeine Begriffe	Termini generali
2.1	Manipulator	manipolatore
2.2	Manipulator mit festgelegtem Ablauf	manipolatore a sequenza fissa
2.3	physischer Eingriff	modifica fisica
2.4	frei programmierbar	riprogrammabile
2.5	mehrzweck	multiscopo
2.6	Industrieroboter Roboter	robot industriale di manipolazione robot
2.7	Steuerung	sistema di comando
2.8	Playbackroboter	robot programmabile per addestramento
2.9	off-line programmierbarer Roboter	robot programmabile fuori linea
2.10	sequentieller Roboter	robot sequenziale
2.11	bahngesteuerter Roboter	robot a comando per traiettoria
2.12	adaptiver Roboter	robot adattativo
2.13	mobiler Roboter	robot mobile
2.14	Robotersystem	sistema robotico
2.15	Robotik	robotica
2.16	Bedienperson	operatore
2.17	Programmierer	programmatore
2.18	Installation	installazione
2.19	Inbetriebnahme	messa in servizio

Japanese terms Termes japonais	Spanish terms Termes espagnols	Swedish terms Termes suédois	Item Réf.
一般用語	Terminos generales	Allmänna termer	2
マニピュレータ	manipulador	manipulator	2.1
固定シーケンスマニピュレータ	manipulador de secuencia fija	manipulator med fast sekvens- styrning	2.2
		fysiskt ingrepp	2.3
	ISO 8373:1994/Amd 1:1996	omprogrammerbar	2.4
	<a href="https://standards.iteh.com/catalog/standards/sist/4511-9601/iso-8373-1994-amd-1-1996">https://standards.iteh.com/catalog/standards/sist/4511-9601/iso-8373-1994-amd-1-1996</a>	universell	2.5
産業用マニピュレーティング ロボット	robot industrial manipulador robot	industrirobot robot	2.6
制御システム		styrssystem	2.7
プレイバックロボット	robot programable por guiado	playback robot	2.8
オフラインプログラマブルロボット		off-line programmerbar robot	2.9
シーケンスロボット		sekvensstyrd robot	2.10
軌道制御ロボット		banrörelsestyrd robot	2.11
適応ロボット		adaptiv robot	2.12
移動ロボット	robot móvil	mobil robot	2.13
ロボットシステム	sistema robótico	robotsystem	2.14
ロボティクス	robótica	robotteknik	2.15
オペレータ	operador	operatör	2.16
プログラマ	programador	programmerare	2.17
据付け	instalación	installation	2.18
立上げ	puesta en servicio	idrifttagning (igångkörning)	2.19

Item number Réf. du paragraphe	German terms Termes allemands	Italian terms Termes italiens
<b>3</b>	<b>Mechanische Struktur</b>	<b>Struttura meccanica</b>
3.1	Antrieb	attuatore
3.2	Arm Hauptachsen	braccio assi principali del
3.3	Nebenachsen	polso assi secondari del
3.4	Gelenkstruktur	struttura articolata
3.5	Konfiguration	configurazione
3.6	Glied	collegamento
3.7	Gelenke	giunti
3.7.1	Schubgelenk	giunto di scorrimento slitta
3.7.2	Drehgelenk	giunto di rotazione
3.7.3	mehrgliedriges Gelenk	giunto distribuito
3.7.4	Rotoidgelenk	giunto sferico
3.8	Basis	base
3.9	Basismontagefläche	superficie di fissaggio della base
3.10	mechanische Schnittstelle	interfaccia meccanica
3.11	Endeffektor	dispositivo di estremità
3.12	Endeffektor-Anschlußvorrichtung	elemento di accoppiamento del dispositivo di estremità
3.13	automatischer Werkzeugwechsler	elemento per il cambio automatico del dispositivo di estremità
3.14	Greifer	pinza
3.15	Arten mechanischer Strukturen	tipi di struttura meccanica
3.15.1	kartesischer Roboter	robot cartesiano robot rettangolare
3.15.2	zylindrischer Roboter	robot cilindrico
3.15.3	Polarroboter	robot polare robot sferico
3.15.4	Pendularroboter	robot a pendolo



Japanese terms Termes japonais	Spanish terms Termes espagnols	Swedish terms Termes suédois	Item Réf.
機械構造		<b>Mekanisk uppbyggnad</b>	<b>3</b>
アクチュエータ	actuador	drivenhet	3.1
腕（1次軸）	brazo ejes principales	arm huvudaxlar	3.2
手首（2次軸）	muñeca ejes secundarios	handled handledsaxlar	3.3
多ジョイント構造	estructura articulada	ledad struktur	3.4
コンフィギュレーション（姿容）		konfiguration	3.5
リンク		länk	3.6
ジョイント	articulaciones	leder	3.7
直進ジョイント	articulación prismática	linjärled	3.7.1
回転ジョイント（関節ジョイント）	articulación de revolución	rotationsled	3.7.2
分布ジョイント（円筒ジョイント）	articulación cilíndrica	kombinerad led	3.7.3
球ジョイント		kulled	3.7.4
ベース	base	socket	3.8
ベース取付け面	superficie de fijación de la base	sockelns monteringsyta	3.9
メカニカルインタフェース	interfase mecánica	mekanisk anslutningsfläns	3.10
エンドエフェクタ	elemento terminal	verktyg	3.11
エンドエフェクタの継手	dispositivo de acoplamiento del elemento terminal	verktygsanslutning	3.12
エンドエフェクタ自動交換装置		automatisk verktygsväxlare	3.13
把持部	pinza	gripdon	3.14
機械構造の形式	tipos de estructura mecánica	typer av mekanisk uppbyggnad	3.15
直角座標ロボット	robot cartesiano robot rectangular	rektangulär robot kartesisk robot	3.15.1
円筒座標ロボット	robot cilíndrico	cylindrisk robot	3.15.2
極座標ロボット	robot polar	sfärisk robot	3.15.3
振り子ロボット	robot pendular	pendelrobot	3.15.4

Item number Réf. du paragraphe	German terms Termes allemands	Italian terms Termes italiens
3.15.5	anthropomorpher Roboter	robot antropomorfo robot articolato
3.15.6	SCARA Roboter	robot "SCARA"
3.15.7	Spinroboter	robot "SPINE"
3.15.8	paralleler Roboter	robot parallelo
<b>4</b>	<b>Geometrie und Kinematik</b>	<b>Geometria e cinematica</b>
4.1	vorwärtsgerichtete Kinematik	trasformazione cinematica diretta
4.2	inverse Kinematik	trasformazione cinematica inversa
4.3	Achse	asse
4.4	Freiheitsgrad	grado di libertà GDL
4.5	Pose (= Position und Orientierung)	posa
4.5.1	Sollpose programmierte Pose	posa di comando posa di programmata
4.5.2	Istpose	posa raggiunta
4.5.3	Referenzpose	posa di riferimento
4.5.4	Bahn	traiettoria
4.6	Bewegungsbahn	traiettoria temporale
4.7	Koordinatensysteme	sistemi di coordinate
4.7.1	Weltkoordinatensystem	sistema di coordinate generale
4.7.2	Basiskoordinatensystem	sistema di coordinate di base
4.7.3	Koordinatensystem der mechanischen Schnittstelle	sistema di coordinate dell'interfaccia meccanica
4.7.4	Gelenk-Koordinatensystem	sistema di coordinate dei giunti
4.7.5	Werkzeugkoordinatensystem TCS	sistema di coordinate dell'utensile TCS
4.8	Raumdefinitionen	spazi
4.8.1	maximaler Raum	spazio massimo
4.8.2	eingeschränkter Raum	spazio ristretto
4.8.3	Betriebsraum	spazio operativo

Japanese terms Termes japonais	Spanish terms Termes espagnols	Swedish terms Termes suédois	Item Réf.
関節ロボット	robot angular	länkarmsrobot	3.15.5
スカラロボット	robot Scara	SCARA robot	3.15.6
スパインロボット	robot vertebrado	spine robot	3.15.7
パラレルロボット		parallell robot	3.15.8
幾何学と運動学	<b>Geometría i cinemática</b>	<b>Geometri och kinematik</b>	<b>4</b>
順運動学		direkt kinematik	4.1
逆運動学		omvänd kinematik	4.2
軸	eje	axel	4.3
自由度	grado de libertad	frihetsgrad DOF	4.4
ポーズ	posición	läge	4.5
指令ポーズ	posición de consigna	programmerat läge	4.5.1
実現ポーズ	posición alcanzada	uppnått läge	4.5.2
アライメントポーズ	posición de referencia	referensläge	4.5.3
経路	trayectoria	bana	4.5.4
軌道		tidsbaserad banrörelse	4.6
座標系	sistemas de coordenadas	koordinatsystem	4.7
ワールド座標系	sistema de coordenadas del entorno	globalt koordinatsystem	4.7.1
ベース座標系	sistema de coordenadas de la base	baskoordinatsystem	4.7.2
メカニカルインタフェース座標系	sistema de coordenadas de la interfase mecánica	anslutningsflänsens koordinatsystem	4.7.3
ジョイント座標系	sistema de coordenadas articulares	ledkoordinatsystem	4.7.4
エンドエフェクタ (ツール) 座標系		verktygskoordinatsystem	4.7.5
領域	espacios	volym	4.8
最大領域	espacio máximo	maximal volym	4.8.1
制限領域	espacio restringido	begränsad volym	4.8.2
運転領域	espacio operacional	utnyttjad volym	4.8.3