

Diccionari de robòtica industrial

Criteris metodològics

Selecció de termes

Hem seleccionat els termes a partir, tal como es diu a la introducció, de l'informe ISO/TR 8373, que ha aportat el corpus bàsic de termes, i de l'arbre de camp, que ha fixat l'abast nocional del recull.

Hem optat per no entrar termes que pertanyen a la llengua general o a camps associats —cal recordar que la robòtica industrial és una matèria altament pluridisciplinària— i que no denominen cap noció específica del camp objecte d'aquest treball. Així, per exemple, no hem entrat *sistema de coordenades, acoblament, etc.*, però sí que hem entrat termes com ara *sistema de coordenades articulars, sistema de coordenades del puny, acoblament del terminal, etc.*, que són específicament de la robòtica industrial. Per la mateixa raó no hem entrat altres termes que utilitzem a les definicions, com ara *parell de forces, eix de rotació, etc.*, que, a més, es troben fàcilment documentats.

Termes equivalents

Per al buidatge dels termes equivalents en castellà hem tingut en compte la documentació escrita i les propostes dels especialistes. Quant als termes equivalents en francès i anglès només hem tingut en compte la documentació escrita, per tant, hi ha casos en què un terme català no té equivalent francès o anglès. Pel que fa al criteri de selecció dels termes equivalents, hem optat per incloure totes les variants que hem trobat documentades en fonts fiables, fins a un màxim de tres termes equivalents per llengua i ordenats alfabèticament.

Remissions

En els casos de sinonímia entre els termes catalans hem evitat la relació de sinonímia absoluta, és a dir, hem donat prioritat a un dels termes (terme principal) i hem considerat l'altre com a sinònim complementari.