

Inhaltsverzeichnis

Digitale Werkzeugkette zur leichtbauoptimierten Auslegung von schnelllaufenden, ebenen Mechanismen Nils Brückmann; Burkhard Corves; Mathias Hüsing; Kai-Uwe Schröder; Raphael Cleven	1
Auslegung eines Wellgetriebes Simeon Wolf; Vincent Brünjes; Mathias Hüsing; Burkhard Corves	5
Nützt uns die KI beim Mechanismenentwurf? Franz Irlinger	17
Automatische Konstruktion eines Viergelenkgetriebes für ein Klappmesser mithilfe der SG-Library Markus Huber; Franz Irlinger; Tim Lüth	29
Automatisches Folgen von Personen und Gestensteuerung für einen mobilen Roboter mithilfe von bildbasierter menschlicher Posenerkennung Dingzhi Zhang; Franz Irlinger, Tim C. Lüth	41
Vier Wege zum Ball'schen Punkt Stefan Gössner	51
Untersuchung von Methoden zur Synthese von Pick-and-Place Bewegungen Georg Steinert; Jens-Peter Majschat	65
Normierte Doppel-S-Profilen für die Bewegungsaufgaben der VDI-Richtlinie 2143 Deborah Dietterle; Burkhard Alpers	79
Parameterstudie zur gezielten Rekonfiguration nachgiebiger Mechanismen Vivien Platl; Lena Zentner	91

Die Software Mechanism Developer - nun verfügbar für Lehre und Industrie	93
Vincent Brünjes; Mathias Hüsing; Burkhard Corves	
Transversalsymmetrische Gelenke im Berechnungstool “CoMSys”	97
Hannes Jahn; Lena Zentner	
Einordnung der IKBT und Anwendung mit Blender – eine Methode zur Generierung der analytischen IK serieller Roboter	99
Jascha Paris	
Entwurf eines Koppelgetriebes für die stufenlose Höhenverstellung einer landwirtschaftlichen Stelzradzugmaschine	115
Robert Konradt, Stephan Schmidt, Sebastian Frasch, Andreas Scholz	
Entwicklung eines Drahtförderersystems für Drähte mit sehr kleinem Durchmesser	127
Pascal Schnabel; Holger Letsch; Maik Berger	
Erzeugung von Polygonprofilen für Welle-Nabe-Verbindungen	141
Uwe Bäsel	
Auslegung eines monolithischen Positioniermechanismus als Fünfgelenk mit Abwurfmechanismus	153
Lucas Artmann; Vitus Hensgens; Tim C. Lüth	
Entwurf von topologieoptimierten nachgiebigen Beinen für vierbeinige Roboter	167
Yilun Sun, Tim C. Lüth	
Validierung einer energieeffizienten Antriebsmethode von Kurvengetrieben an einem Prüfstand	169
Thomas Knobloch; Lukas Kaboth; Rufat Asgarzade; Mathias Hüsing; Burkhard Corves	
VR-gestützte interaktive Ansteuerung einer Montagezelle mit Delta-Endeffektor	181
Akhilraj Anilkumar; Claas Duarte Nanninga; Mike Männel; Maik Berger	
2D “TenSens”-Sensor zur simultanen Messung von Kräften und Momenten	193
Lukas Merker; Thomas Kissinger; Valter Böhm; David Herrmann; Lena Zentner	