

# Inhaltsverzeichnis

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

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