

Inhaltsverzeichnis

Der "Schreitkrabber" - ein einfacher Mechanismus mit verblüffender Wirkung	9
Jörg Müglitz	
Analyse von Koppel-, Kurven-, Räder- und Räderkoppelgetrieben mit Mechanism Developer (MechDev)	23
Thomas Knobloch; Vincent Brünjes; Mathias Hüsing; Burkhard Corves	
Auslegung und Fertigung von Viergelenkgetrieben mittels Konstruktionsbibliotheken und additiver Fertigung	33
Marie Lüth; Franz Irlinger; Tim C. Lüth	
Vergleich von Simulation und Messung am Prototyp eines sphärischen Schlittenantriebes	45
Luise Brinster; Daniel Garbe; Maik Berger	
Analytische Berechnung C²-stetiger Schritt-Rast-Bewegungen mit vorgegebener Rasttoleranz	59
Clemens Troll	
Zur Visualisierung von Bewegungsfunktionen in der v-a-Ebene	75
Burkhard Alpers	
Taktzeitoptimale Bewegungsauslegung mit Hilfe normierter Bewegungsgesetze nach VDI 2143 für Rast-in-Rast-Bewegungsaufgaben	87
Claas D. Nanninga; Maik Berger; Thorsten Speicher	
Verringerung des Schleppfehlers an geregelten Antrieben	101
Steffen Bohnhorst	
Synthese des Verformungsverhaltens von nachgiebigen Elementen mittels Phasenportrait-Methode	109
Zhenbi Wang; Marco Zichner; Niels Modler; Uwe Hanke; Anja Winkler	

Steuerung von Compliant-Mechanismen durch Reinforcement Learning	121
Lars Muschalski; Joanna Wollmann; Andreas Hornig; Niels Modler	
Eine Methode zur Optimierung nachgiebiger Mechanismen	133
Hannes Jahn; Stefan Henning; Lena Zentner	
Leichtgewichtige prototypische Mechanismensimulation im Web-Kontext	143
Pascal Schnabel; Stefan Goessner	
Lastfreie Kontaktanalyse in der Toolbox next Gear zur Optimierung der Mikro- und Makrogeometrie für Spezialverzahnungen	155
Florian Eigner; Martin Hipp; Maik Berger	
Nicht-koaxial gekoppelte Umlaufrädergetriebe zur Einleitung von Zusatzbewegungen in die Hauptspindel einer Werkzeugmaschine	169
Tino Freigang	
Untersuchung passiver Lenkkonzepte mittels MATLAB SIMULINK für deren Einsatz in einer modifizierten Tram 2000	181
Stefan Heinrich	
Das Planarmotorantriebssystem XPlanar	183
Felix Schulte	
Vergleich verschiedener Gelenkstrukturen für faltungsbasierte Roboter	197
Markus Huber; Judith Merz; Burkhard Corves; Franz Irlinger; Tim C. Lüth	
Hocheffiziente Roboter: Mehrkörpersimulation und multiphysikalische Ansätze helfen bei der Auslegung für hochpräzise Bewegungen	209
Krystian Kuczek	
Entwicklung eines haptischen Handschuhsystems für Virtual-Reality-Anwendungen	215
Akhilraj Anilkumar; Philipp Wabnitz; Maik Berger	