

# Inhaltsverzeichnis

<b>Der “Schreitkrabbler” - ein einfacher Mechanismus mit verblüffender Wirkung</b> Jörg Müglitz	9
<b>Analyse von Koppel-, Kurven-, Räder- und Räderkoppelgetrieben mit Mechanism Developer (MechDev)</b> Thomas Knobloch; Vincent Brünjes; Mathias Hüsing; Burkhard Corves	23
<b>Auslegung und Fertigung von Viergelenkgetrieben mittels Konstruktionsbibliotheken und additiver Fertigung</b> Marie Lüth; Franz Irlinger; Tim C. Lüth	33
<b>Vergleich von Simulation und Messung am Prototyp eines sphärischen Schlittenantriebes</b> Luise Brinster; Daniel Garbe; Maik Berger	45
<b>Analytische Berechnung C<sup>2</sup>-stetiger Schritt-Rast-Bewegungen mit vor-gegebener Rasttoleranz</b> Clemens Troll	59
<b>Zur Visualisierung von Bewegungsfunktionen in der v-a-Ebene</b> Burkhard Alpers	75
<b>Taktzeitoptimale Bewegungsauslegung mit Hilfe normierter Bewe-gungsgesetze nach VDI 2143 für Rast-in-Rast-Bewegungsaufgaben</b> Claas D. Nanninga; Maik Berger; Thorsten Speicher	87
<b>Verringerung des Schleppfehlers an geregelten Antrieben</b> Steffen Bohnhorst	101
<b>Synthese des Verformungsverhaltens von nachgiebigen Elementen mittels Phasenportrait-Methode</b> Zhenbi Wang; Marco Zichner; Niels Modler; Uwe Hanke; Anja Winkler	109

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