

Matrix algebra
Examples of technical applications

Inhalt	Seite
Vorbemerkung	2
1 Anwendung in der Statik eines Getriebes	2
2 Anwendung in der Kinematik eines Roboters	5
2.1 Aufgabenstellung	5
2.2 Geometrische Parameter nach <i>Hartenberg</i> und <i>Denavit</i>	5
2.3 Vorwärtstransformation	6
2.4 Beispiel: Vorwärtstransformation für einen sechsachsigen Industrie- roboter.	7
3 Anwendung in der Kinetik eines Zweimassenschwingers	9
3.1 Bewegungsgleichungen, Zustandsgleichungen	9
3.2 Eigenwertprobleme	10
3.3 Lösung des speziellen Eigenwertproblems	10
3.4 Lösung der Zustandsgleichungen, Bewegungsgleichungen	10
Schrifttum	12

VDI-Gesellschaft Entwicklung Konstruktion Vertrieb

Ausschuß Räumliche Getriebe

VDI-Handbuch Getriebetechnik I