

Inhalt

<i>Agnes Beckermann, Mathias Hüsing, Mario Müller, Vincent Brünjes und Burkhard Corves</i> Analyse von Koppel- und Kurvengetriebe mit Mechanism Developer (MechDev).....	1
<i>Maik Berger, Stefan Heinrich und Rainer Wallasch</i> Effiziente Getriebesynthese – Entwicklung einer neuen Kinematik zum konturflexiblen kraftminimierten Hochgeschwindigkeitsschneiden	11
<i>Burkhard Alpers, Maik Berger und Thorsten Speicher</i> Zur Einbeziehung zeitoptimierter Bewegungsfunktionen in den abschnittsorientierten Ansatz der VDI-Richtlinie 2143	23
<i>Miroslav Václavík und Petr Jirásko</i> Verfahren und Vorrichtung zum Reduzieren des Antriebsmoments.....	33
<i>Hanfried Kerle</i> Approximative Getriebetechnik – eine Gratwanderung zwischen Vereinfachung und Genauigkeit bei der kinematischen Analyse.....	43
<i>Markus Huber, Franz Irlinger und Tim C. Lüth</i> Automatisierte Konstruktion von Gelenklösungen für origamibasierte Faltungen.....	53
<i>Marten Zirkel, Alexander Fidlin und Lena Zentner</i> Eine Methode zum Design von nachgiebigen Systemen mit KI Unterstützung.....	63
<i>Jonas Bieber, David Bernstein, Micha Schuster und Michael Beiteltschmidt</i> Umsetzung eines einfachen Seilroboteraufbaus in zwei Prototypen unterschiedlicher Konfiguration.....	73
<i>Demetrius Lorenz und Stefan Gössner</i> Kinematische Betrachtung des Schleppverhaltens von Fahrzeugen mittels vektorieller Mechanismenanalyse	83
<i>Jörg Adrian und Franz-Werner Adrian</i> Konzeption eines Hybridantriebs für Transportfahrzeuge	93
<i>Leon Stütz, Patrick Beck und Markus Kley</i> Untersuchungen von Effizienzpotentialen der Getriebebeschaltaktuatorik bei Off-Highway-Nutzfahrzeugen.....	103

<i>Jonas Brauer, Andreas Koch, Gabrielius Jakstas und Jens Falkenstein</i> Entwicklung von Bremsalgorithmen mittels Hardware-in-the-Loop- Entwicklungsplattform	113
<i>Andreas Koch, Jonas Brauer, Gabrielius Jakstas und Jens Falkenstein</i> Demonstrator für elektrische Fahrzeugantriebe zur Entwicklung von Sensor- und Steuerungssystemen	123