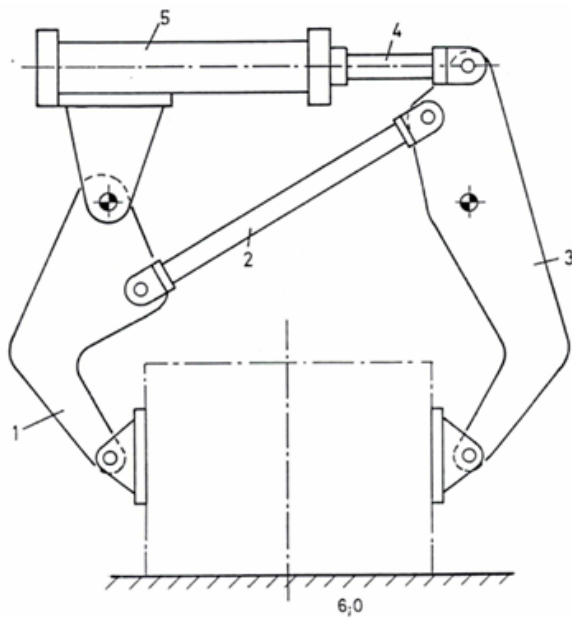
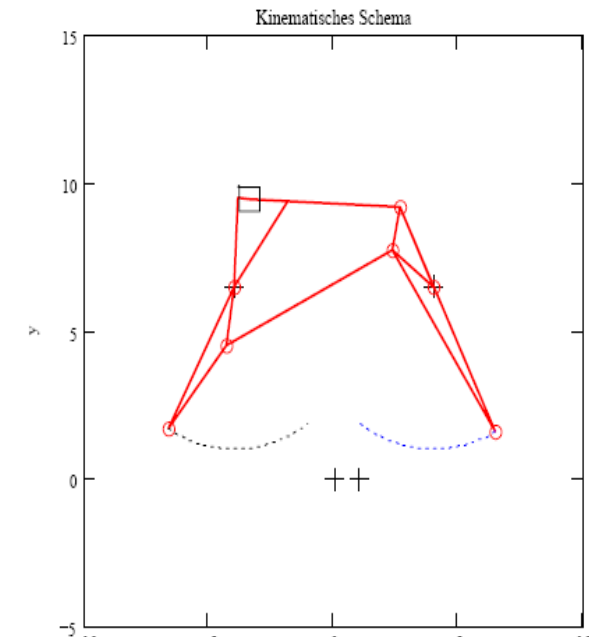


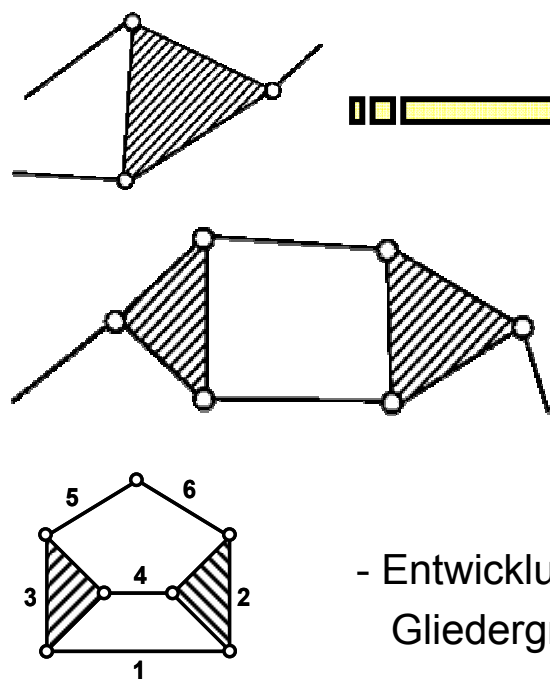
Realisierung der Lehrbeispiele zur Programmbeschreibung KAMOS mit Mathcad®:



- Implementierung der 4 Lehrbeispiele des Getriebeanalyseprogramms KAMOS mit Mathcad®
- Optimierung der einzelnen Module für die Lehrbeispiele
- Realisierung der Ein- und Ausgabe von Getriebekennndaten mit physikalischen Einheiten
- Entwicklung eines neuen Moduls zur Berechnung von pneumatischen und hydraulischen Zylinderantrieben



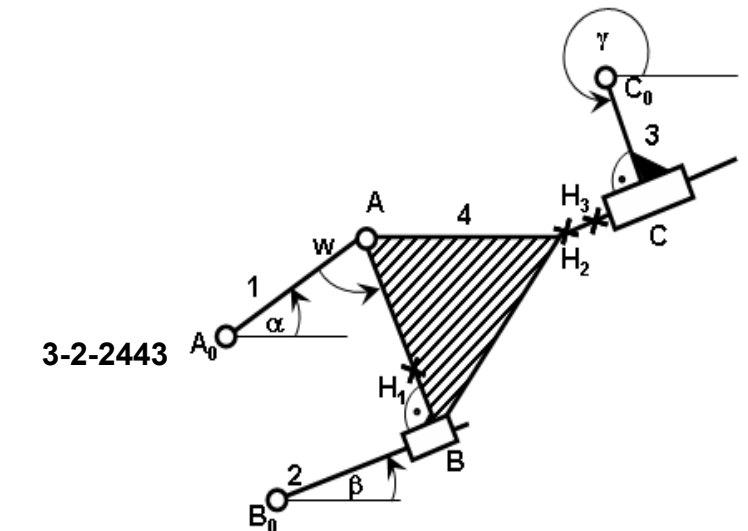
Analyse von Getrieben mit höheren Gliedergruppen mittels Mathcad®:



	14	24	34	41	42	43
14		1424 1434		1442 1443		
24	2414		2434 2441			2443
34	3414 3424			3441 3442		
41		4124 4134			4142 4143	
42	4214		4234 4241			4243
43	4314 4324			4341 4342		



- Aufstellung aller Getriebestrukturen der höheren Gliedergruppen 3 und 4
- und der STEPHENSONSchen Kette ohne Schubgelenk; mit einem und mit zwei Schubgelenken



- Entwicklung von Berechnungsalgorithmen zur geometrischen Analyse der höheren Gliedergruppen 3 und 4 ohne Schubgelenk; mit einem und zwei Schubgelenken

$$A(\alpha) := \text{PunktI}(A_0, \alpha, AA_0)$$

$$H_1(\alpha, w) := \text{PunktI}(A(\alpha), w, AH_1)$$

$$H_2(\alpha, w) := \text{Schnitt_KK}(A(\alpha), AH_2, H_1(\alpha, w), HH_{12}, k)$$

$$B(\alpha, w) := \text{Schnitt_KK}(A(\alpha), AB, H_2(\alpha, w), BH_2, k)$$

$$w(\alpha) := \text{wurze}(BH_1 - \text{Abstand_PG}(H_1(\alpha, w), B_0, B(\alpha, w_0)), w_0)$$

$$C(\gamma) := \text{PunktI}(C_0, \gamma, CC_0)$$

$$H_3(\alpha, \gamma) := \text{PunktI}(H_2(\alpha, w(\alpha)), C(\gamma), HH_{23})$$

$$\gamma(\alpha) := \text{wurze}(CC_0 - \text{Abstand_PG}(C_0, H_2(\alpha, w(\alpha)), H_3(\alpha, \gamma_0)), \gamma_0)$$