

Inhalt

		Seite
<i>G. Schweitzer</i>	Mechatronik — Aufgaben und Lösungen	1 ✓
<i>G. Meyer</i>	Rechnerunterstützte Optimierung der Genauigkeitsparameter von Handhabungsgeräten	17 ✓
<i>F. Pfeiffer</i>	Realisierung der nichtlinearen Entkopplung eines elastischen Roboters	33
<i>M. Hiller und K.-P. Schnelle</i>	Fahrzeugmodelle zur Entwicklung aktiver Komponenten	53 ✓
<i>B. Kessler und W. Schiehlen</i>	Möglichkeiten zur Echtzeitsimulation von Fahrzeugbewegungen	69 ✓
<i>K. Plitt, B. Thomson und A. Truckenbrodt</i>	Hydraulische Stellzylinder und aktive Rad-Federsysteme am Pkw	85 ✓
<i>R. Siegwart und A. Traxler</i>	Möglichkeiten und Grenzen schneller Aktuatoren am Beispiel einer magnetisch gelagerten Hochgeschwindigkeits-Frässpindel	101 ✓
<i>Chr. Maron und U. Raab</i>	Identifikation und Kompensation von Reibung in mechanischen Prozessen	119 ✓
<i>A. Hidde und U. Marx</i>	Schnelle Signalübergaben in der flexiblen Automatisierung am Beispiel einer Fertigungslinie	135 ✓
<i>H.-M. Heinkel</i>	Digitale Regelung hochdynamischer Stellsysteme mit Inkrementalsensoren	163
<i>M. S. Konstantinov, P. Koulev und V. A. Balavessor</i>	Intelligenter Sensor zur synchronisierten Steuerung zweier Roboter	171 ✓
<i>R. Freymann</i>	Dynamisches Verhalten von hydraulischen Servosteuerungen	183
<i>J. Althaus, S. Fürst und H. Ulbrich</i>	Aktive Lagerabstützung zur Dämpfung biegeelastischer Rotoren	201
<i>J. Zumbrägel</i>	Flexible servopneumatische Greifer	219

<i>W. Rohde, D. Rosenthal und P. Sudau</i>	Hydraulisch betätigte Andrückrollen in Haspeln von Warmbreitbandstraßen	237
<i>W. Jundt und H. Klein</i>	Software-Struktur für Echtzeitanwendungen bei rotierenden Maschinen	259 ✓
<i>D. Diez</i>	Sicherheitstechnisches Entwerfen eines Mechatronik-Produktes am Beispiel eines Magnetlagersystems	277 ✓
<i>W. Ameling, M. Beccard, R. Föhr, A. Meisel und L. Thieling</i>	Schnelle 3D-Positionsbestimmung mit Hilfe einer CCD-Videokamera	291
<i>H. Hanselmann</i>	Regelung schneller Mechanik mit digitalen Signalprozessoren	307 ✓