

## Inhalt

		Seite
<i>J.-P. Merlet</i>	Efficient Design of Parallel Robots	1
<i>F. Frindt, H. Kerle, N. Plitea</i>	PENTA – Vorstellung eines parallelen Maschinenkonzepts mit fünf Bewegungsfreiheiten	15
<i>J. Schönherr, F. Weidemann</i>	Bewertung und optimale Auslegung von Bewegungssystemen mit Parallelkinematik	35
<i>M. Hebsacker, A. Epfl</i>	Die Auslegung der Kinematik des Hexaglide – Methodik für die Auslegung paralleler Werkzeugmaschinen	51
<i>M. Ceccarelli</i>	A Stiffness Analysis for CAPAMAN, the Cassino Parallel Manipulator	67
<i>T. Treib, P. Meier, M. Hebsacker</i>	Wachstumsgesetzmäßigkeiten und Einsatzpotentiale parallel-kinematischer Manipulatoren	81
<i>H. A. Schmid</i>	Spreizbandmechanik in Parallelen Maschinen	95
<i>H.-J. Franke, S. Köberlein, U. Hagedorn</i>	Systematik und Auswahl von Gelenken mit Hilfe von Konstruktionskatalogen	101
<i>U. Heisel, J.-O. Hestermann</i>	Gelenkstab und Gelenkeinheit – Grundelemente von Maschinen und Parallelkinematik	117
<i>J. Hesselbach, A. Kusiek</i>	Steuerung eines Parallelroboters für die Mikromontage	127
<i>V. Kreidler, V. Maier</i>	Neue Parallel-Kinematik-Maschinen aus der Sicht der Automatisierungstechnik	145
<i>S. Kock</i>	Regelungsstrategien für Parallelroboter mit redundanten Antrieben	155
<i>L. Dubois, K.-H. Wurst</i>	Wege zu neuen Meß- und Prüfzentren	165

		Seite
<i>D. Daney</i>	Mobility Constraints On the Legs of a Parallel Robot to Improve the Kinematic Calibration	187
<i>O. G. Jakobsen, S. A. Larsen</i>	Design of Double-Octahedral VGT Manipulators	201
<i>M. Schönherr</i>	Neun Jahre Praxiserfahrung mit dem ersten elektromotorisch angetriebenen Hexapod-Roboter	221
<i>M. Wapler, J.-G. Neugebauer</i>	Erfahrungen mit einem Hexapod-Roboter für die Mikrochirurgie	243
<i>H. K. Tönshoff, G. Günther, H. Grendel</i>	Vergleichende Betrachtung paralleler und hybrider Strukturen	249
<i>F. Wieland, R. Neugebauer, M. Schwaar, C. Hochmuth</i>	Erfahrungen mit einer Hexapod-Werkzeugmaschine in der Produktionstechnik	271