

Inhaltsverzeichnis

Nomenklatur	II
1 Einleitung	1
2 Modellbildung eines elastischen Roboters	2
3 Modelleigenschaften	8
3.1 Matrizeneigenschaften	8
3.2 Normbegrenzungen	12
3.3 Eigenschaften des gesamten Modells	17
4 Zusammenfassung und Ausblick	21
Literaturverzeichnis	22