

Inhaltsverzeichnis

Nomenklatur	II
1 Einleitung	1
2 Positionsberechnung eines Punktes	2
3 Zur Deformationsbestimmung elastischer Balken	6
3.1 Bestimmung verallgemeinerter Koordinaten	6
3.2 Zur Vereinfachung des Meßverfahrens	9
4 Der in der Ebene bewegte elastische Roboter	15
5 Zusammenfassung und Ausblick	20
Literaturverzeichnis	21