

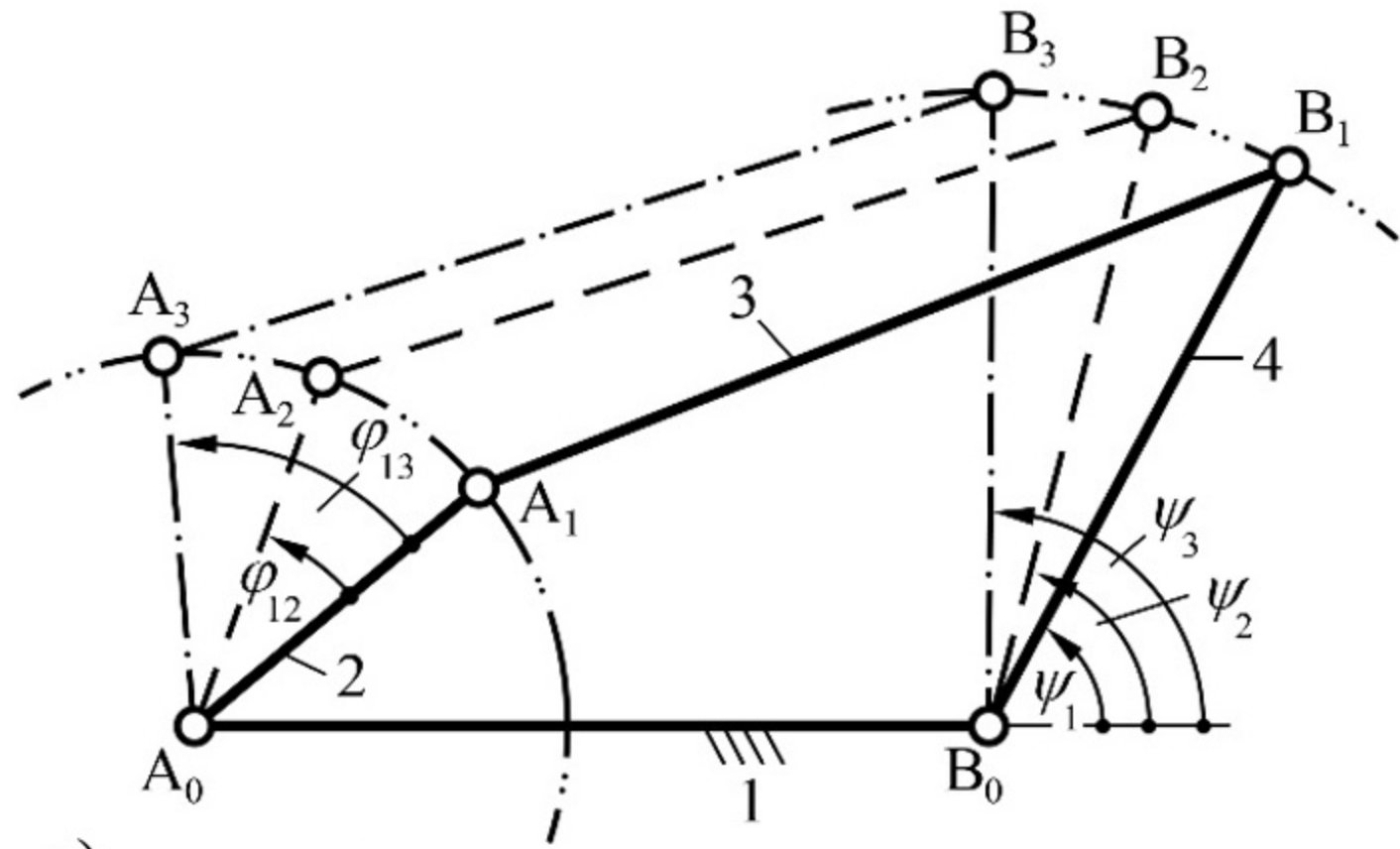
gegeben:

$(\varphi_2 - \varphi_1), (\varphi_3 - \varphi_1),$
 $\psi_1, \psi_2, \psi_3, l_1, l_4$

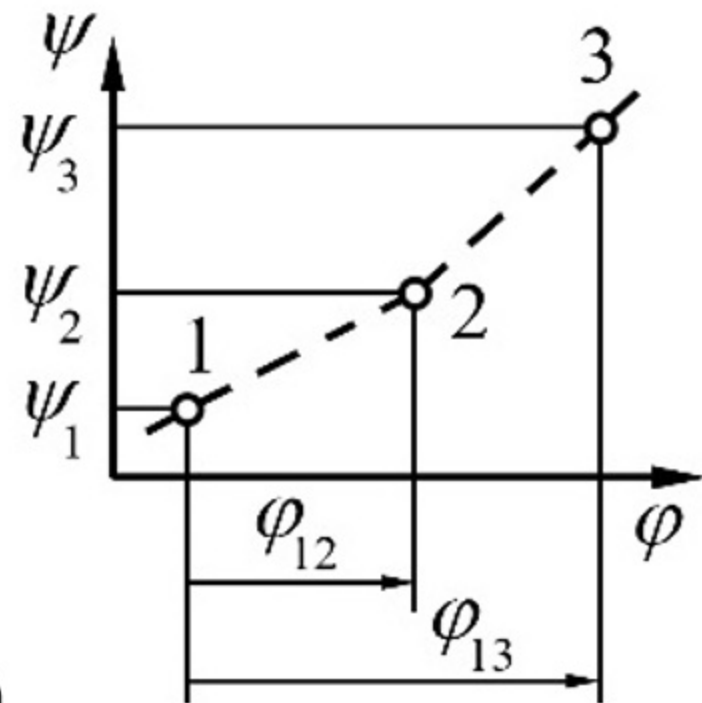
gesucht:

l_2, l_3, φ_1

Bild 6.16 Drei Relativlagen bei einem Vieregelenk.
a) kinematisches Schema, b) Bewegungsplan



a)



b)

gegeben:

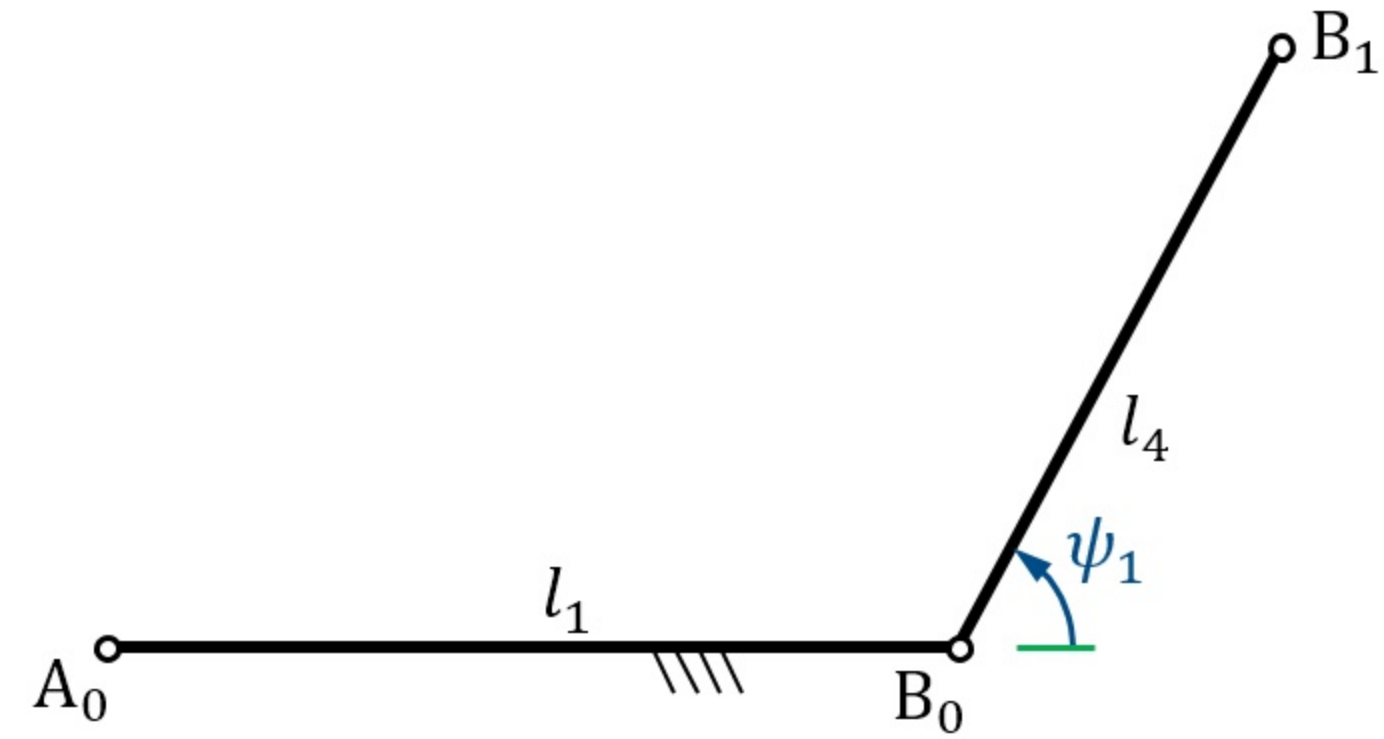
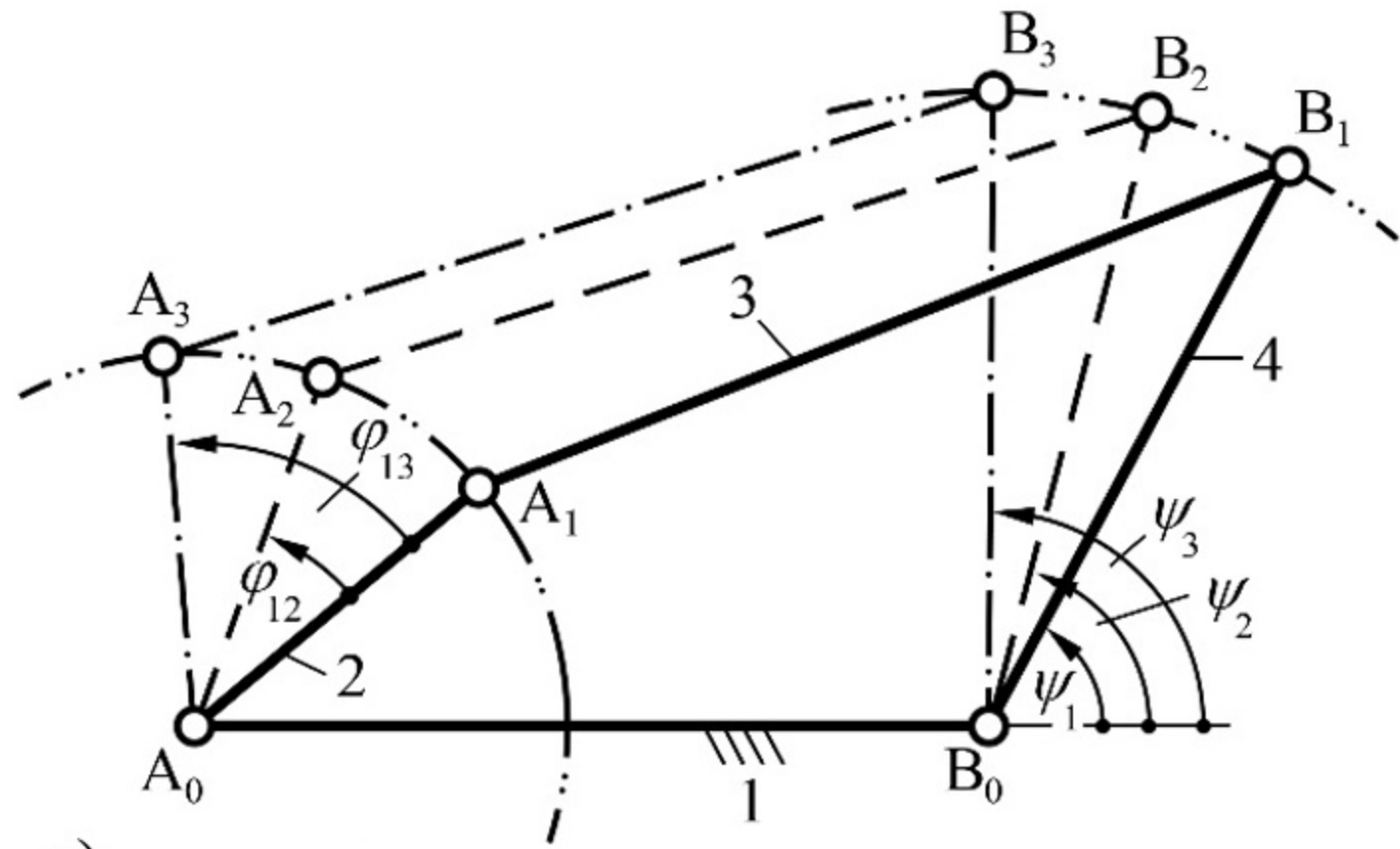
$(\varphi_2 - \varphi_1), (\varphi_3 - \varphi_1),$
 $\psi_1, \psi_2, \psi_3, l_1, l_4$

gesucht:

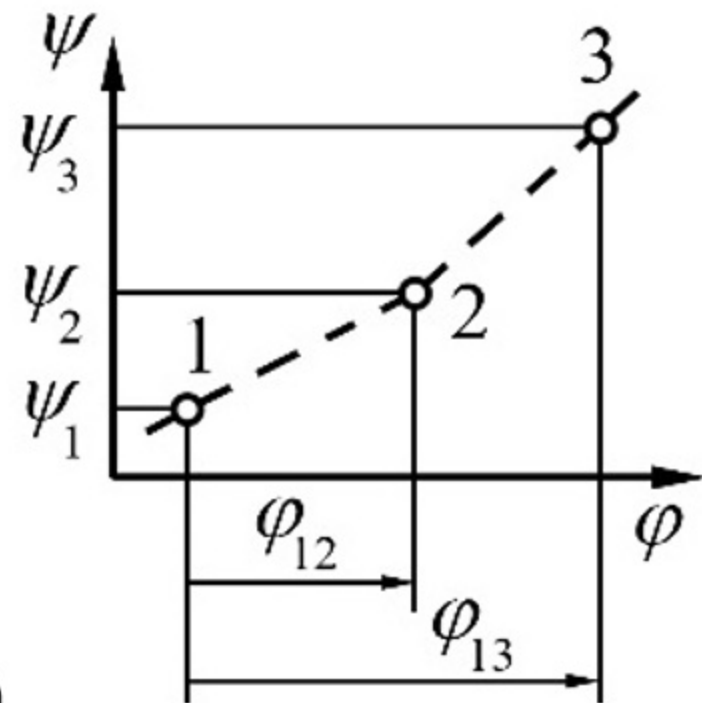
l_2, l_3, φ_1

Bild 6.16 Drei Relativlagen bei einem Vieregelenk.

a) kinematisches Schema, b) Bewegungsplan



a)



gegeben:

$(\varphi_2 - \varphi_1), (\varphi_3 - \varphi_1),$
 $\psi_1, \psi_2, \psi_3, l_1, l_4$

gesucht:

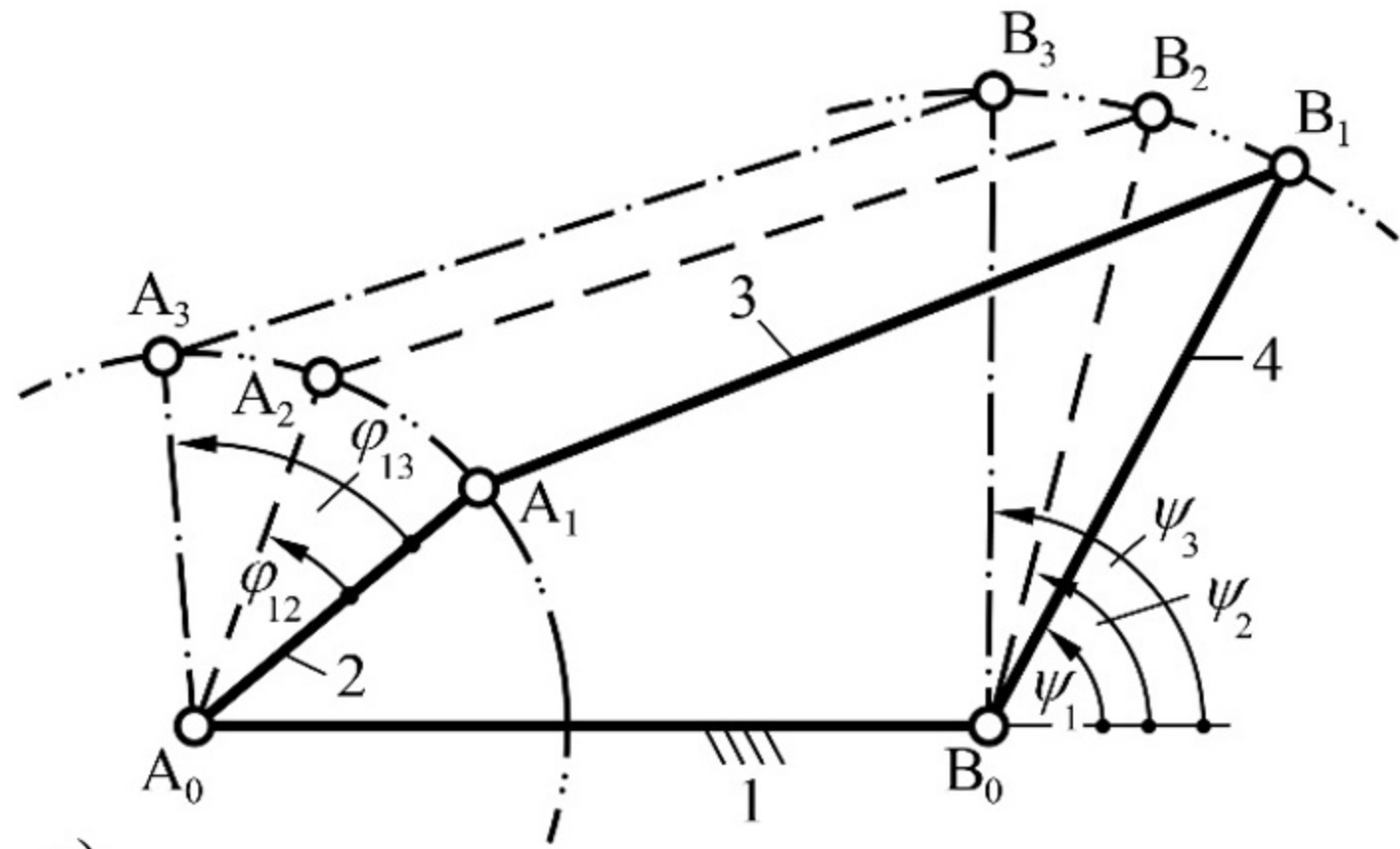
l_2, l_3, φ_1

b)

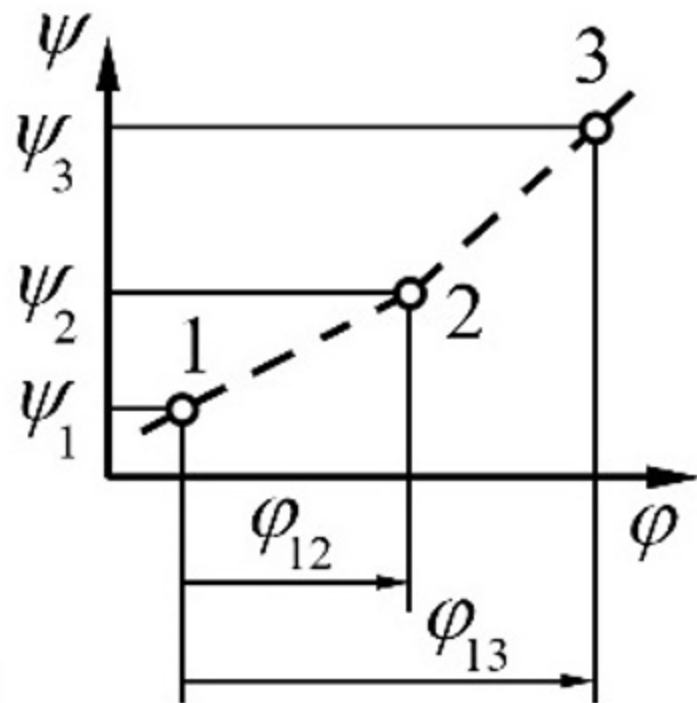
Bild 6.17 Relativlagen-Synthese für drei Lagen

Bild 6.16 Drei Relativlagen bei einem Vieregelenk.

a) kinematisches Schema, b) Bewegungsplan



a)



b)

gegeben:

$(\varphi_2 - \varphi_1)$, $(\varphi_3 - \varphi_1)$,
 ψ_1 , ψ_2 , ψ_3 , l_1 , l_4

gesucht:

l_2 , l_3 , φ_1

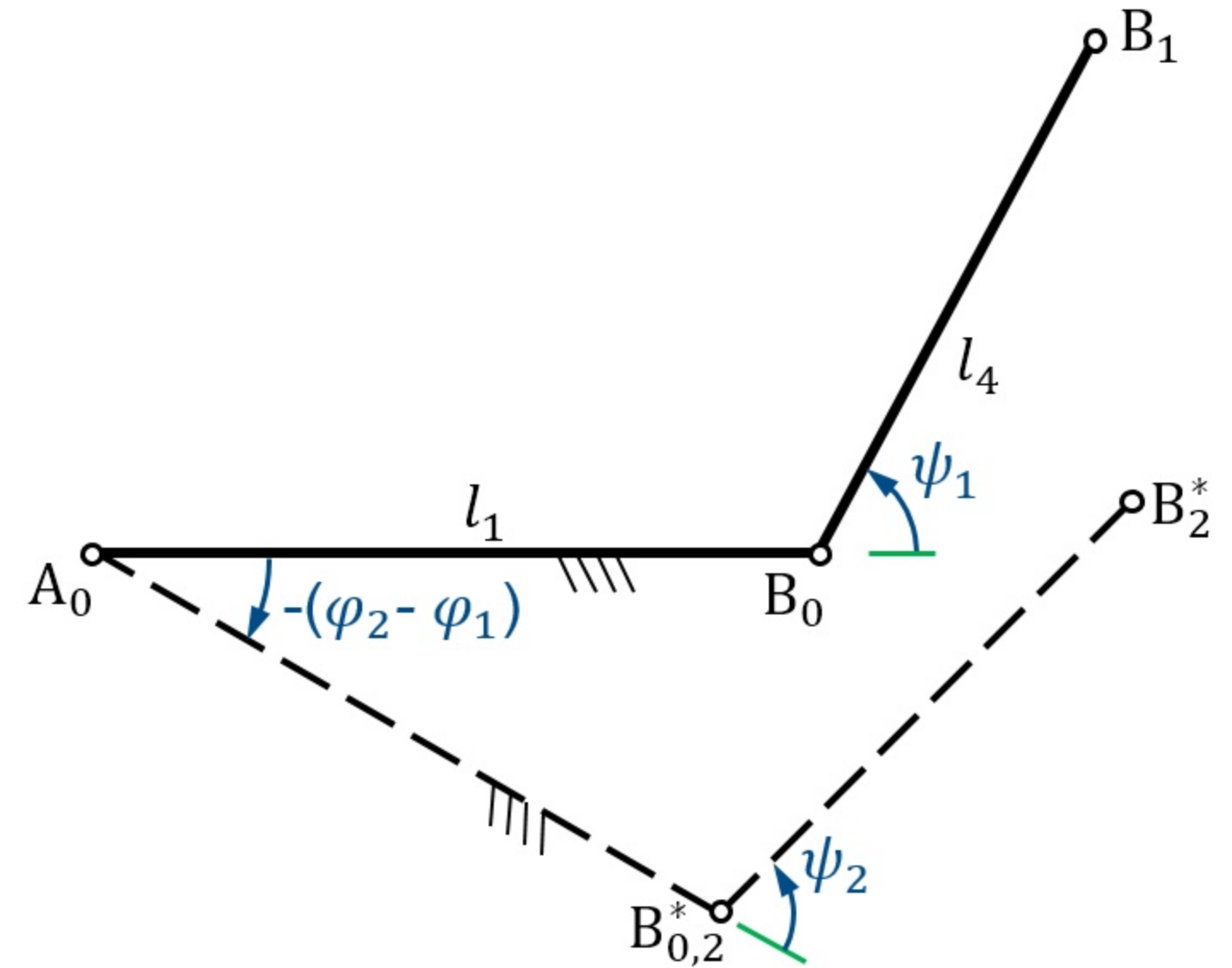
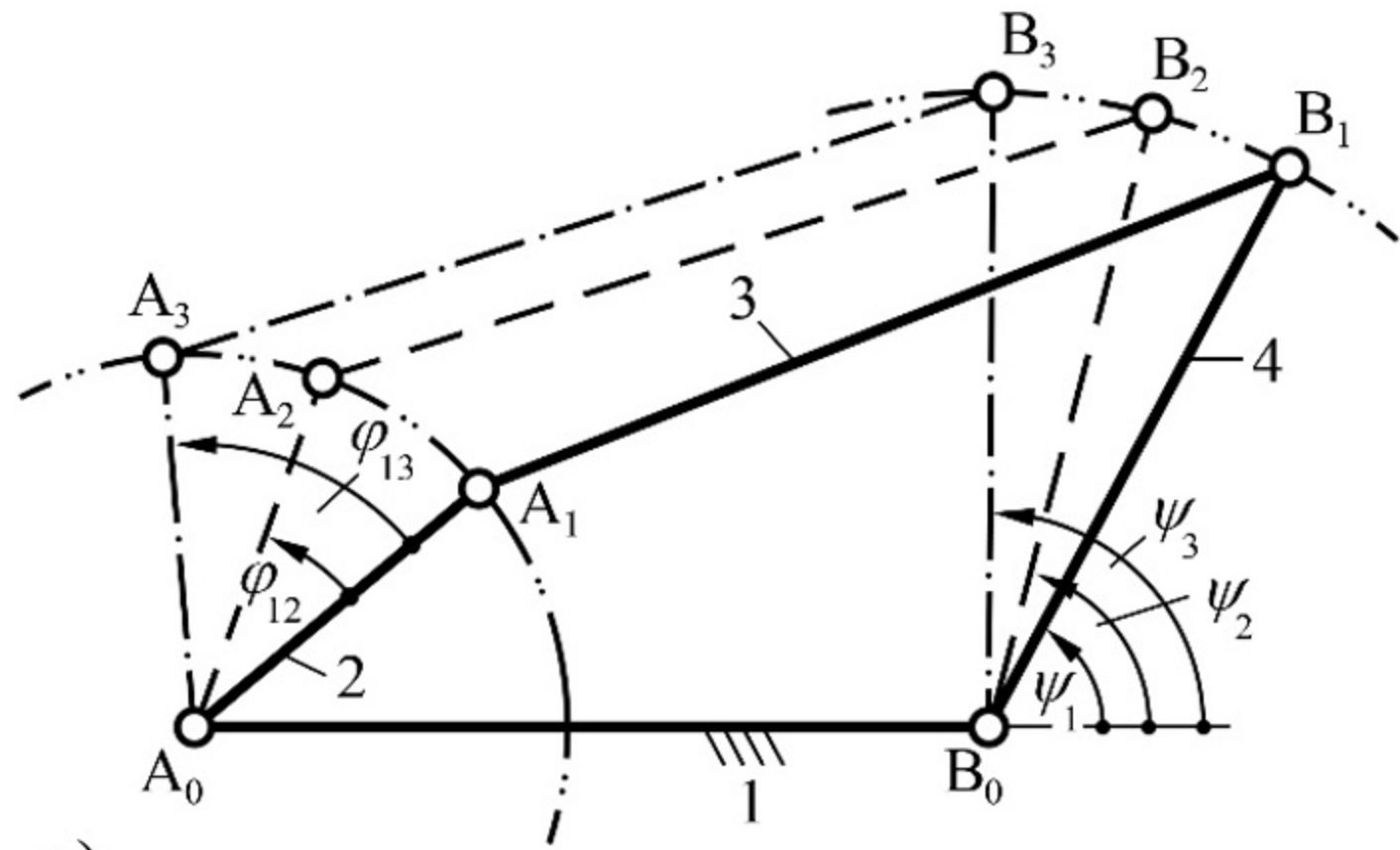


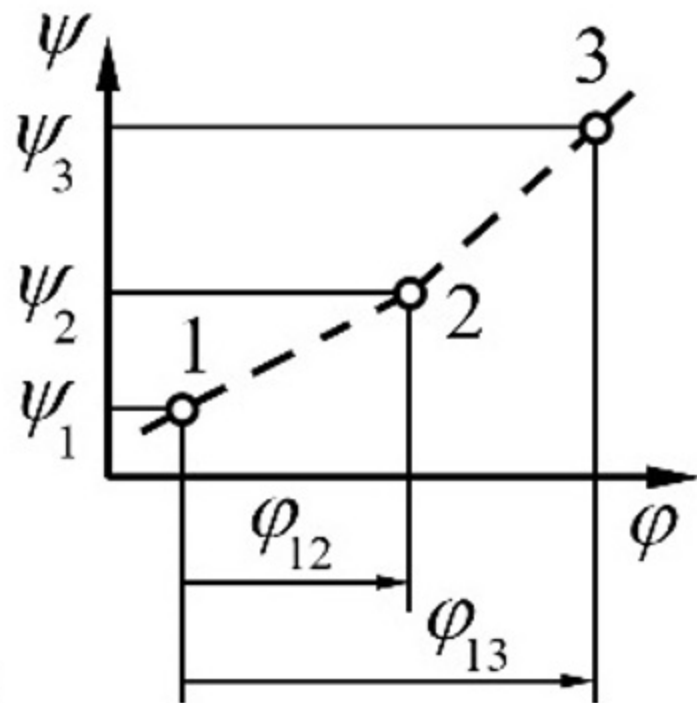
Bild 6.17 Relativlagen-Synthese für drei Lagen

Bild 6.16 Drei Relativlagen bei einem Vieregelenk.

a) kinematisches Schema, b) Bewegungsplan



a)



b)

gegeben:

$(\varphi_2 - \varphi_1)$, $(\varphi_3 - \varphi_1)$,
 ψ_1 , ψ_2 , ψ_3 , l_1 , l_4

gesucht:

l_2 , l_3 , φ_1

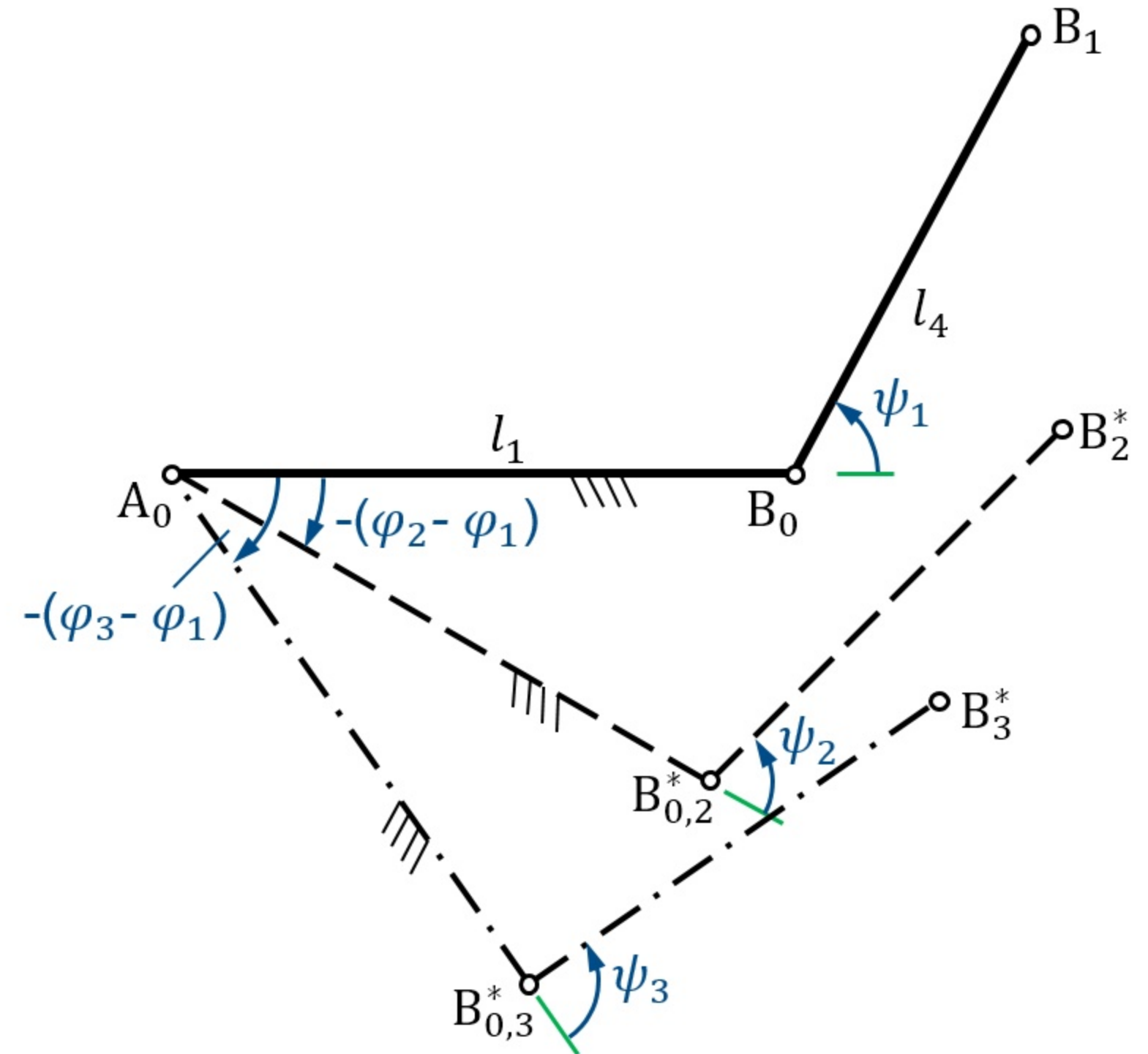
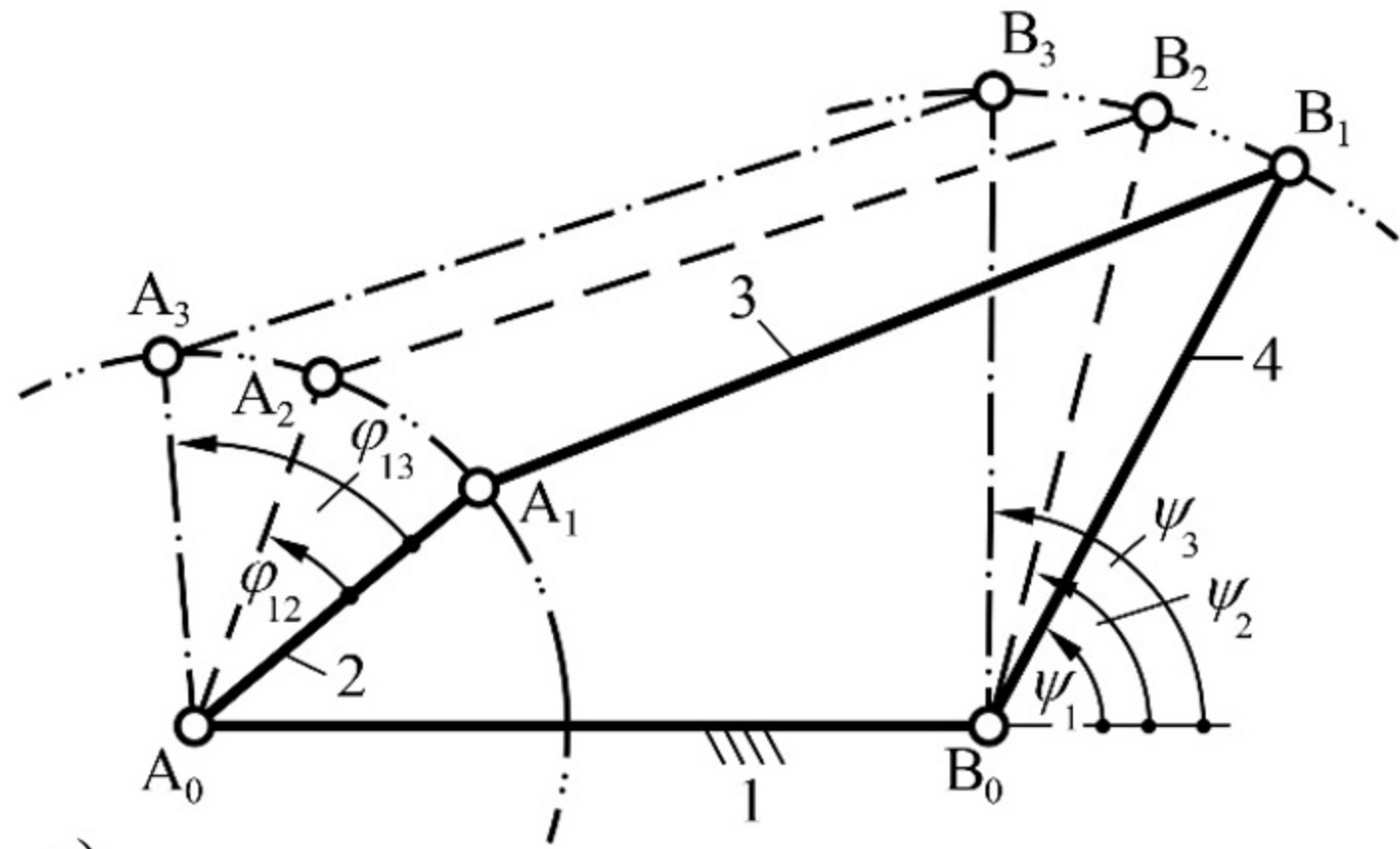


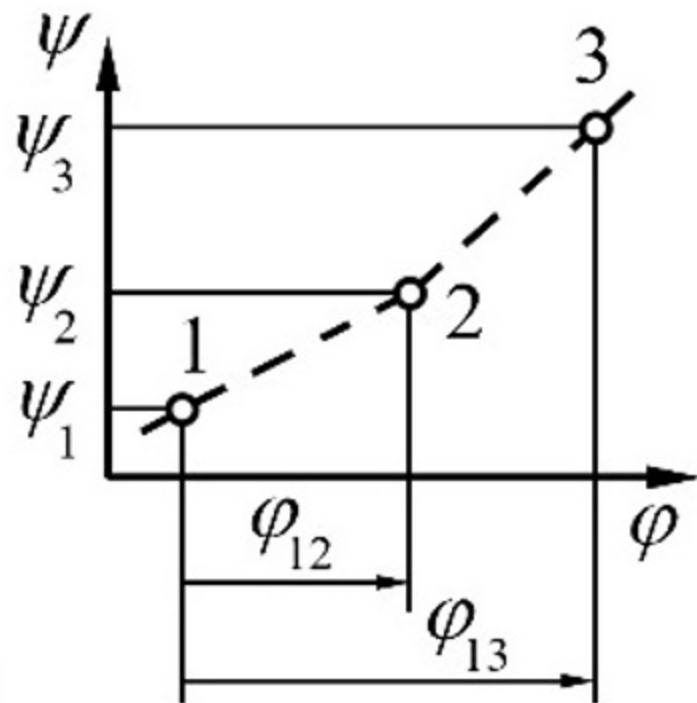
Bild 6.17 Relativlagen-Synthese für drei Lagen

Bild 6.16 Drei Relativlagen bei einem Vieregelenk.

a) kinematisches Schema, b) Bewegungsplan



a)



b)

gegeben:

$(\varphi_2 - \varphi_1)$, $(\varphi_3 - \varphi_1)$,
 ψ_1 , ψ_2 , ψ_3 , l_1 , l_4

gesucht:

l_2 , l_3 , φ_1

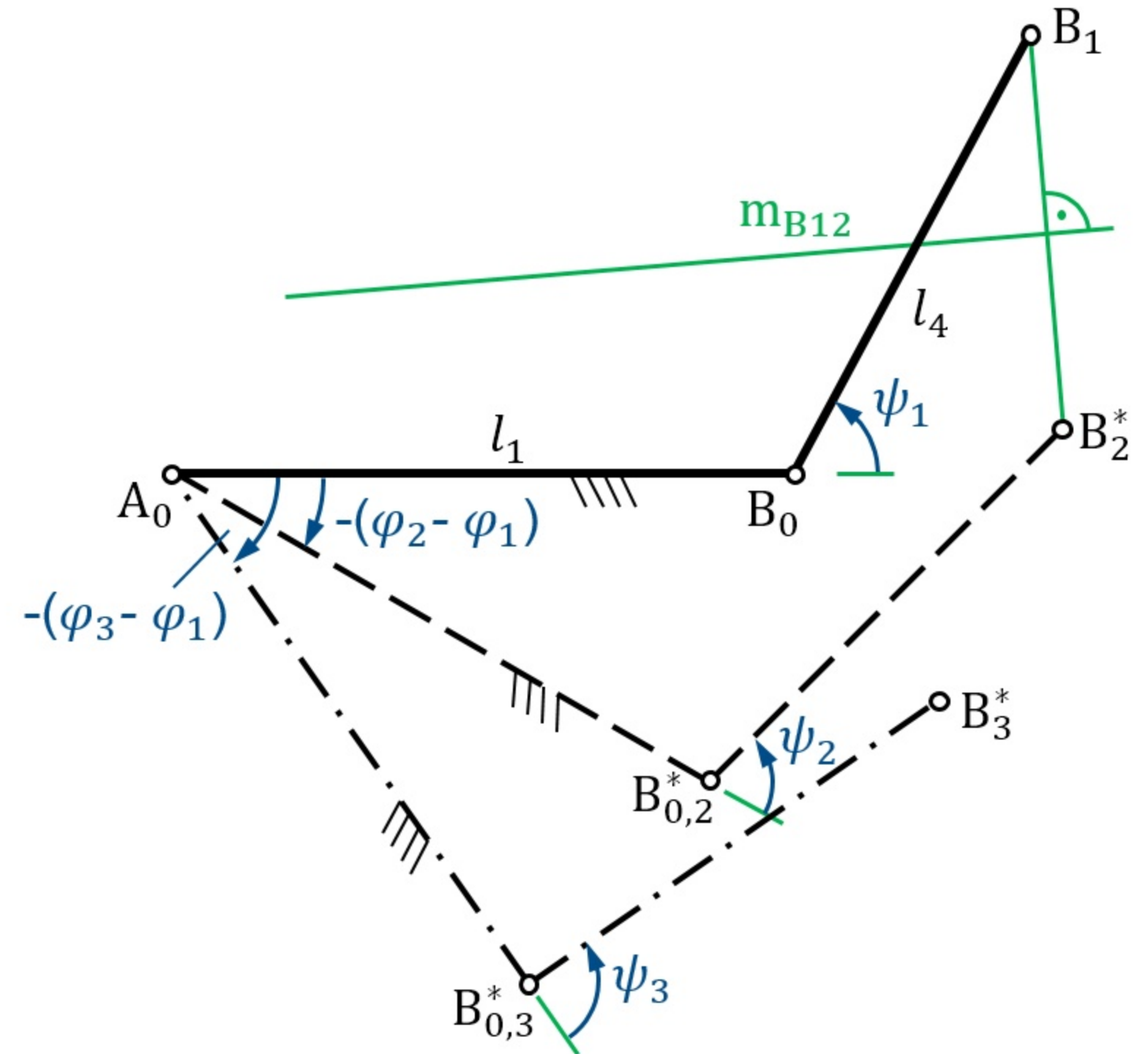
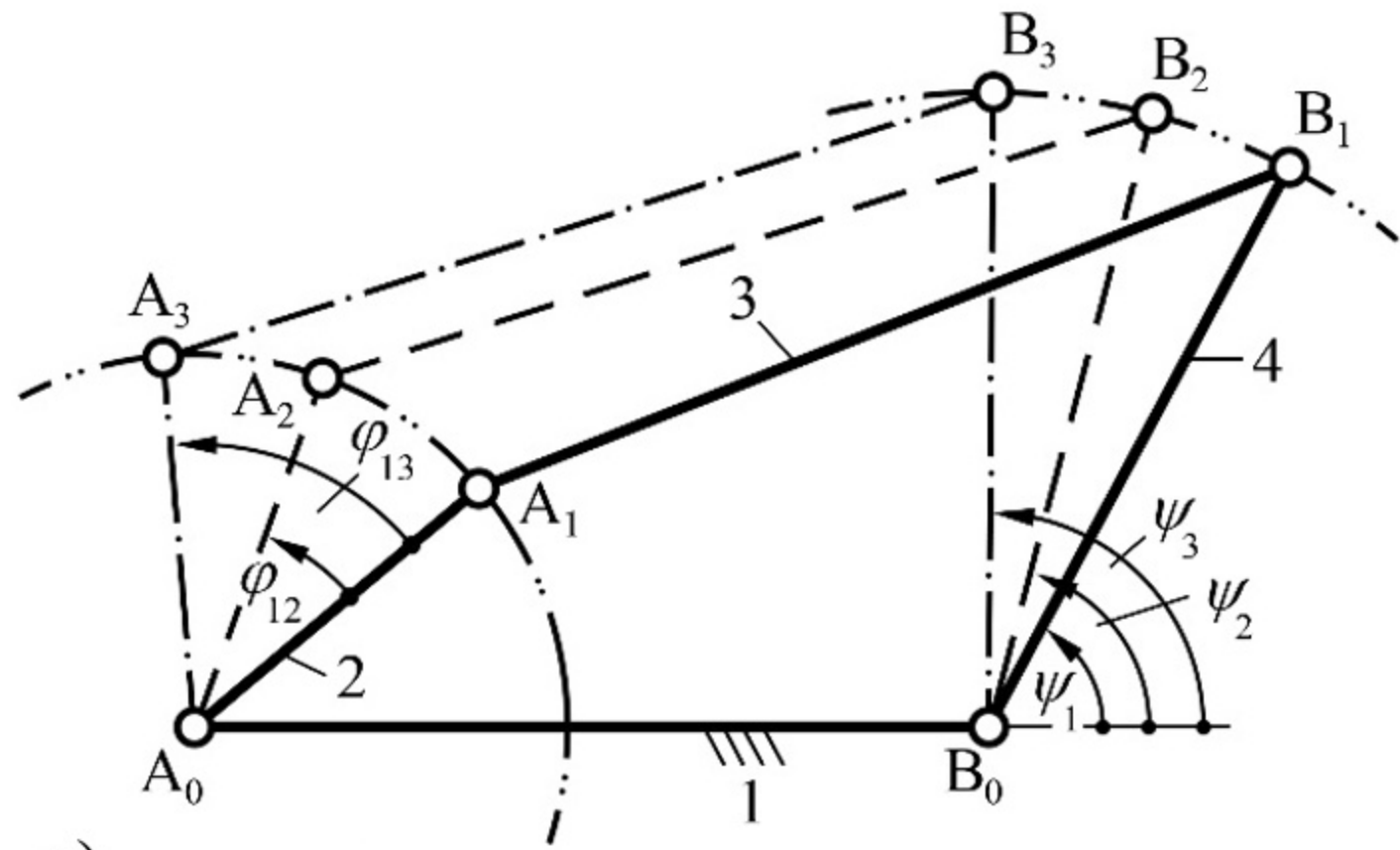
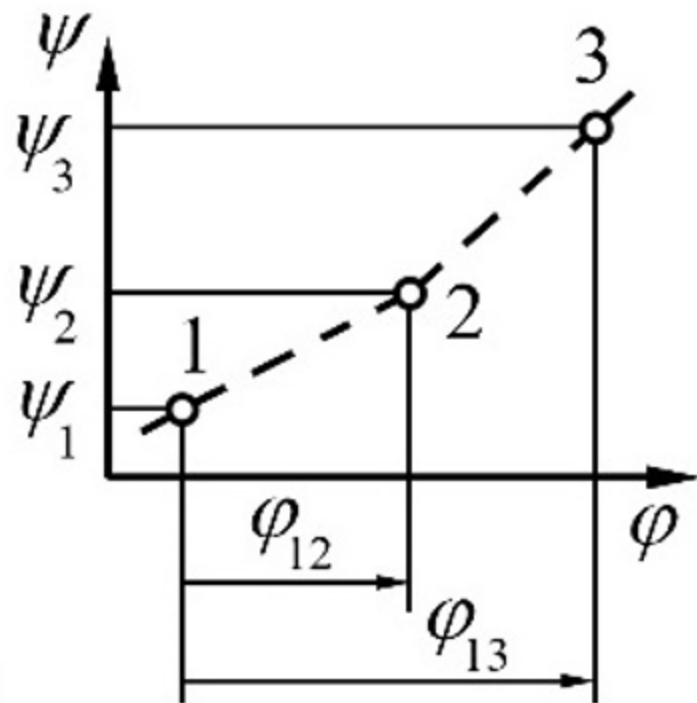


Bild 6.17 Relativlagen-Synthese für drei Lagen

Bild 6.16 Drei Relativlagen bei einem Vieregelenk.
a) kinematisches Schema, b) Bewegungsplan



a)



b)

gegeben:

$(\varphi_2 - \varphi_1)$, $(\varphi_3 - \varphi_1)$,
 ψ_1 , ψ_2 , ψ_3 , l_1 , l_4

gesucht:

l_2 , l_3 , φ_1

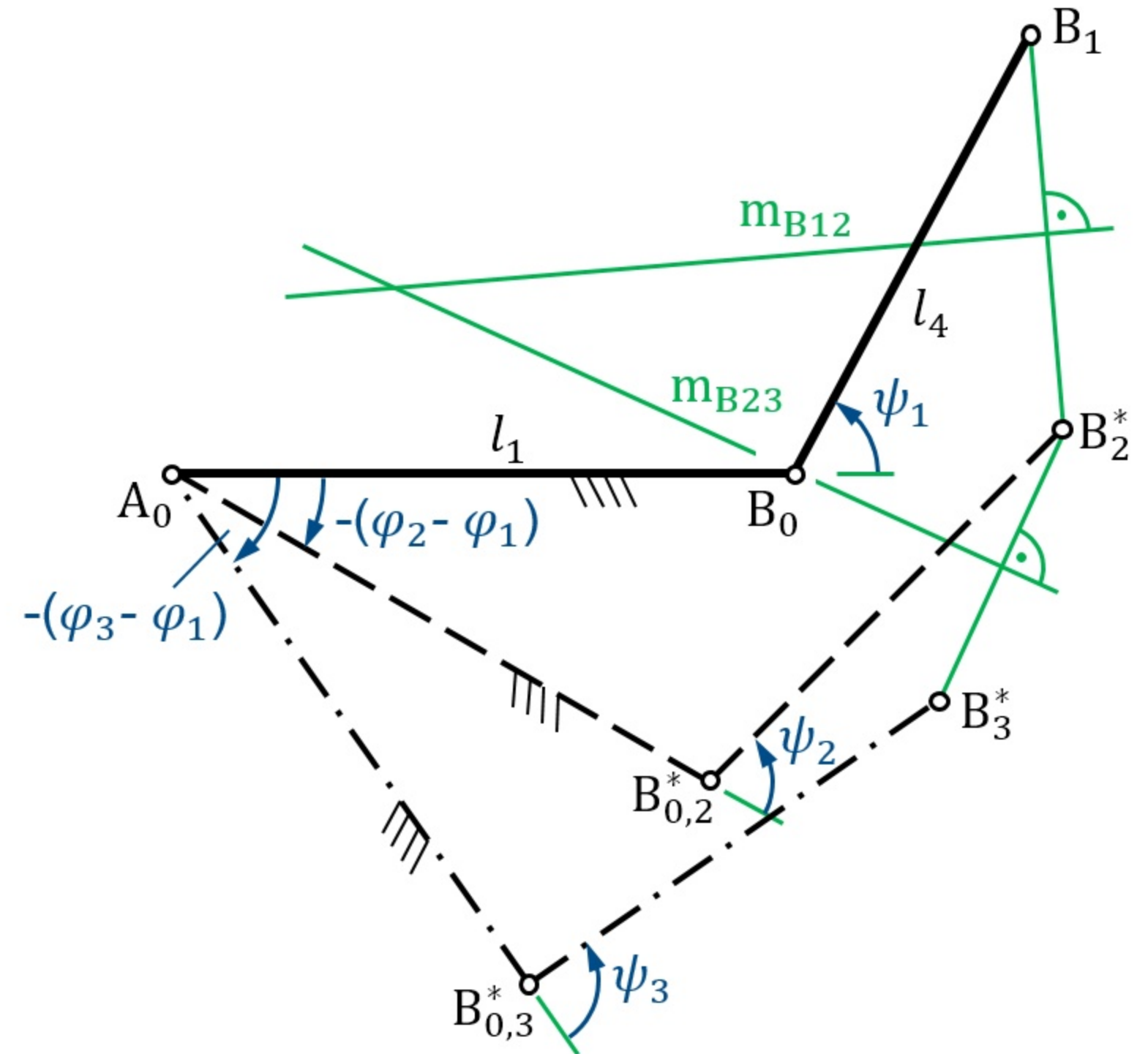
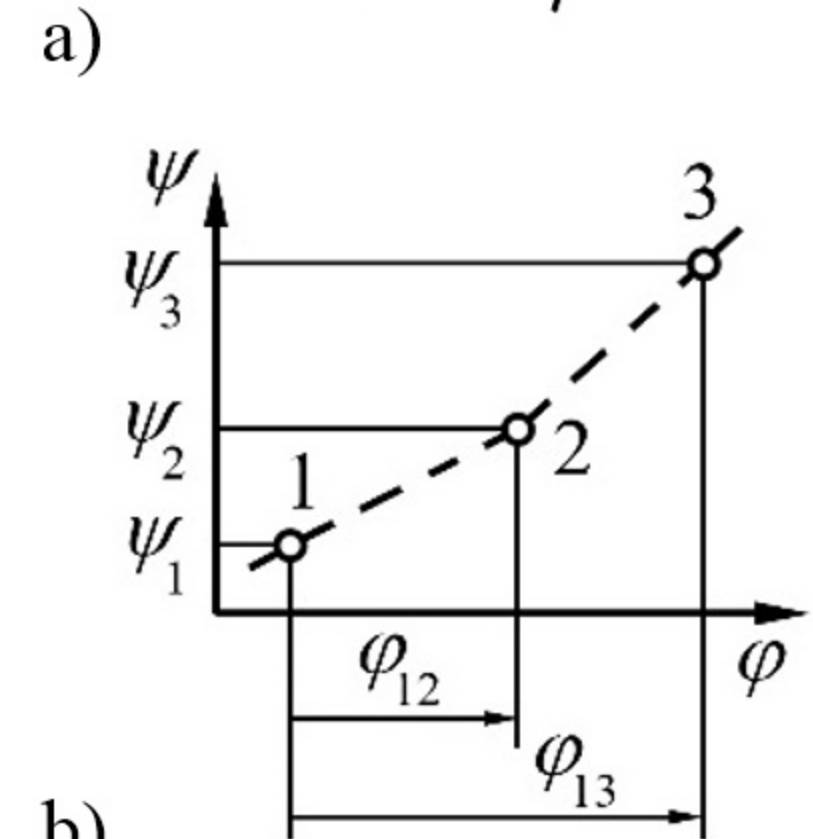
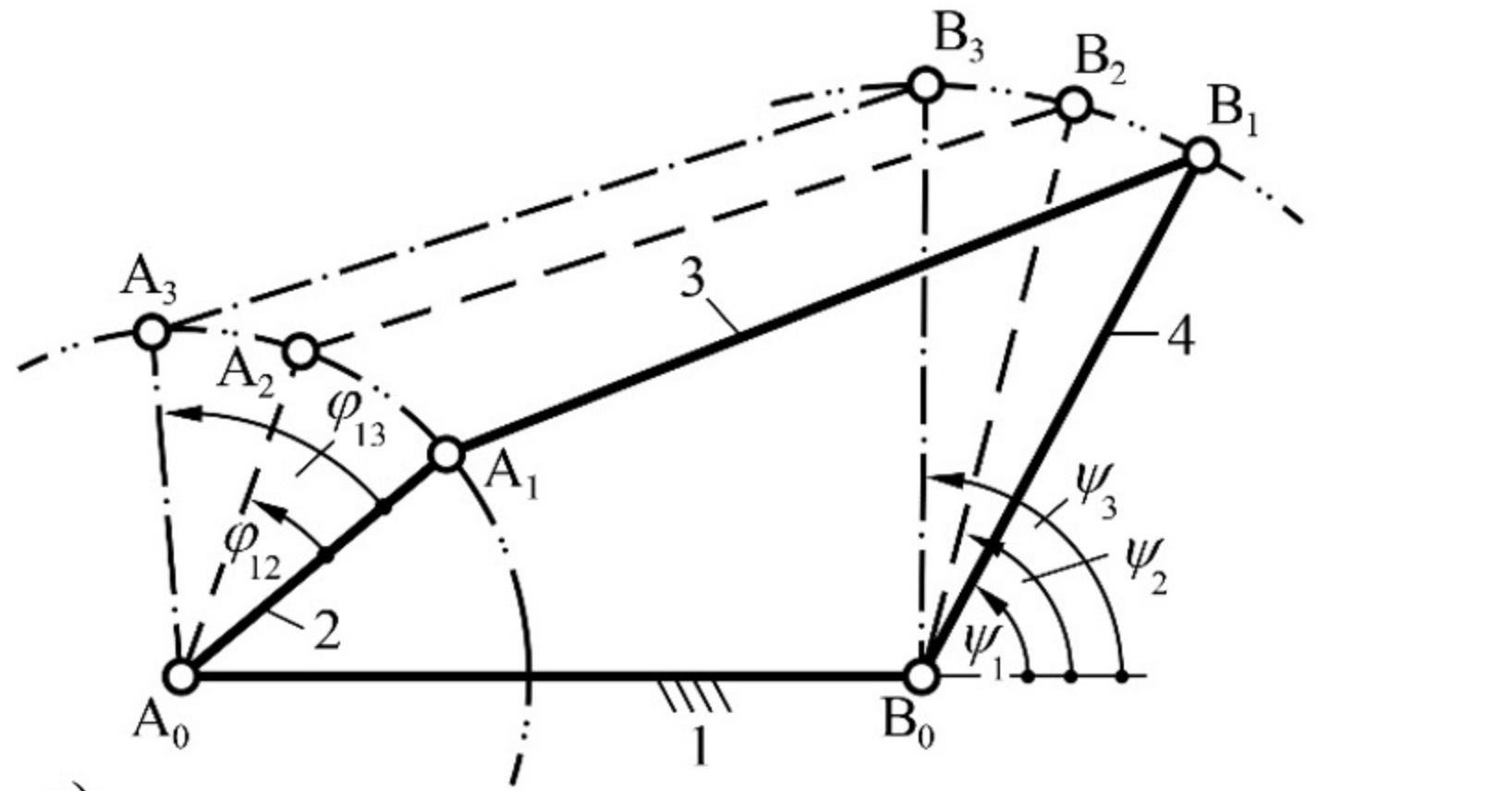


Bild 6.17 Relativlagen-Synthese für drei Lagen

Bild 6.16 Drei Relativlagen bei einem Vieregelenk.
a) kinematisches Schema, b) Bewegungsplan



gegeben:
 $(\varphi_2 - \varphi_1)$, $(\varphi_3 - \varphi_1)$,
 ψ_1 , ψ_2 , ψ_3 , l_1 , l_4

gesucht:
 l_2 , l_3 , φ_1

b)

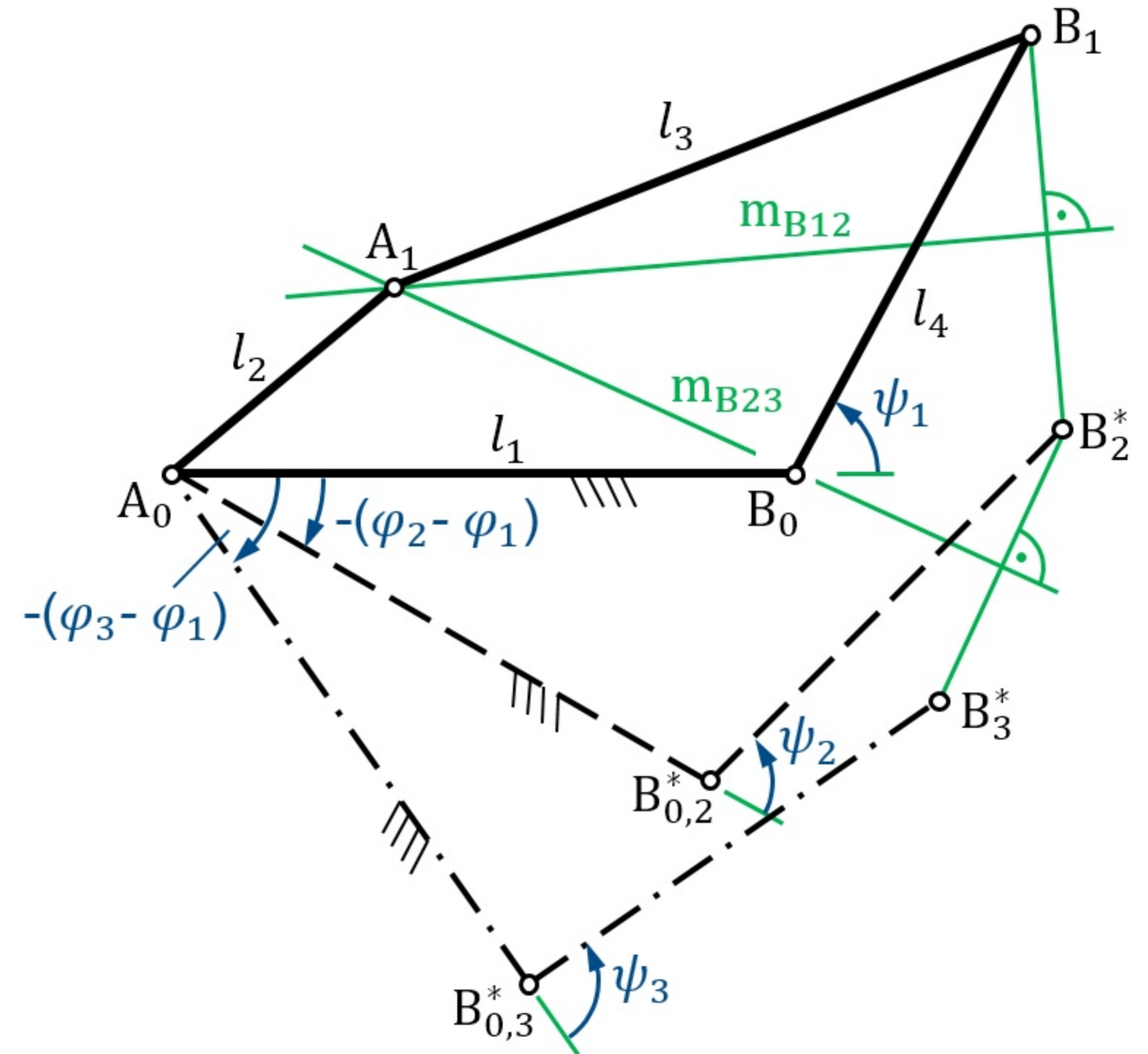
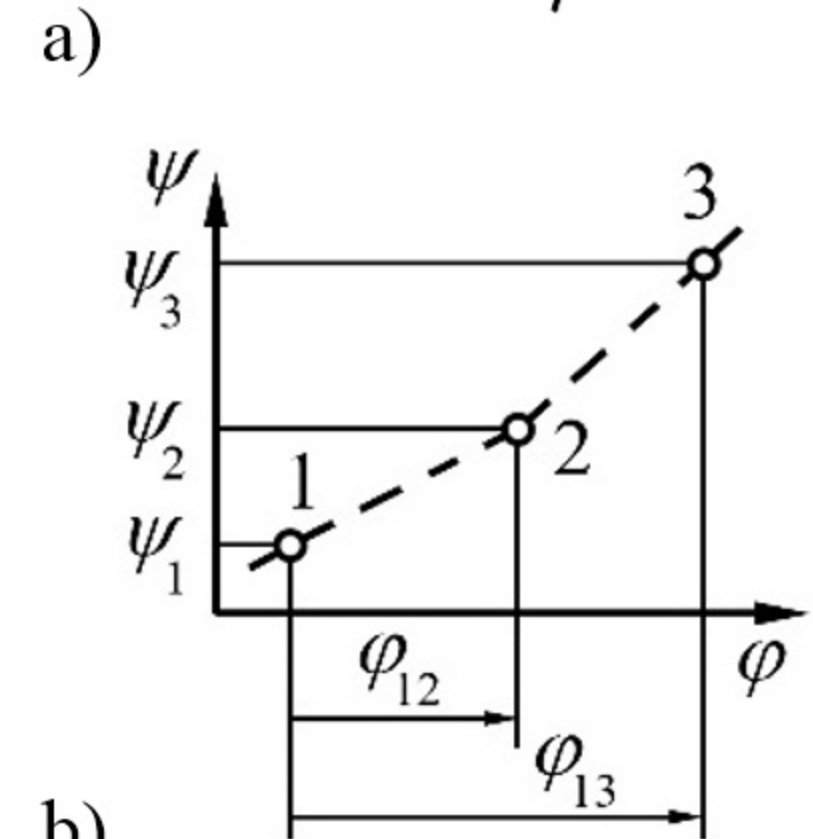
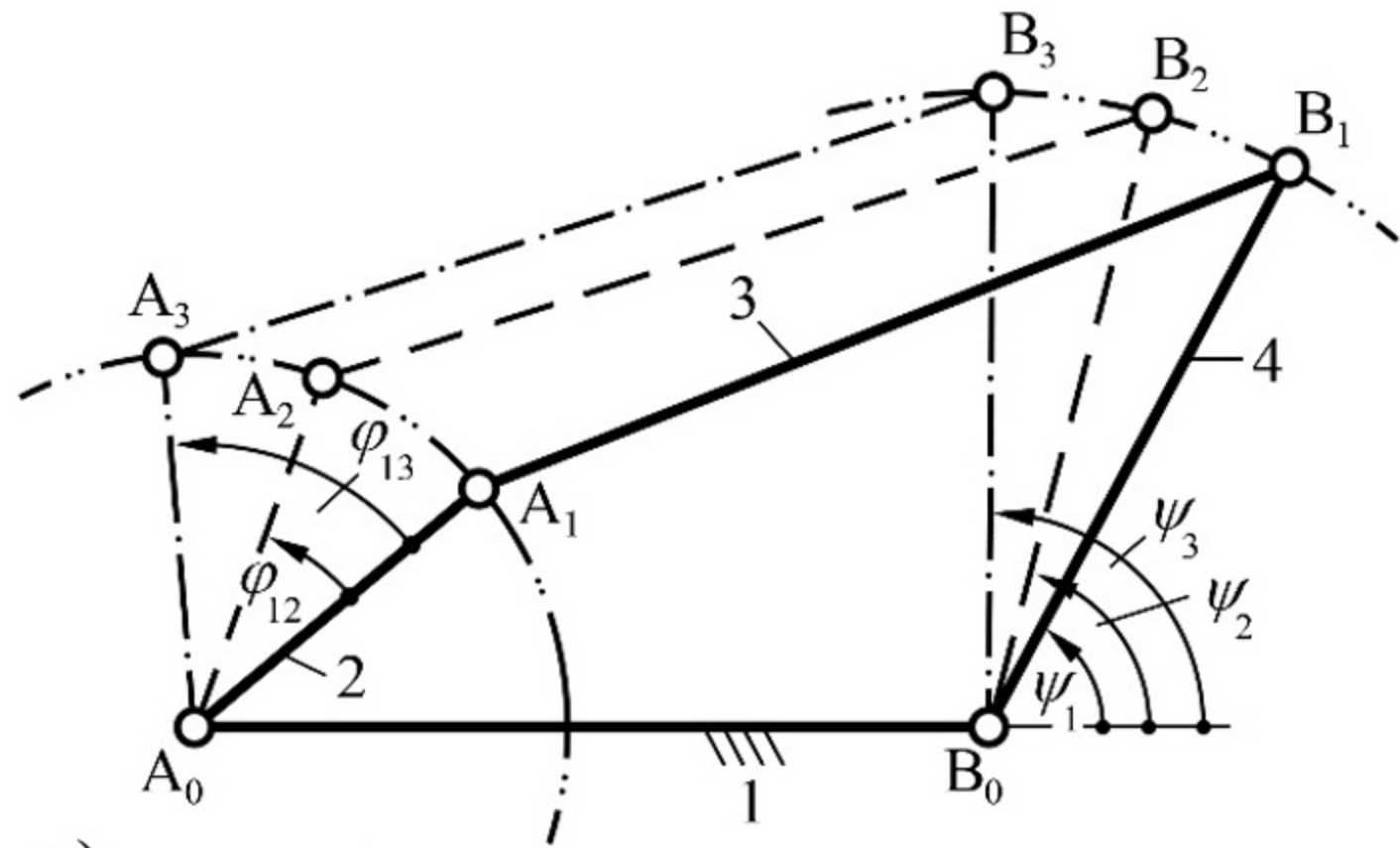


Bild 6.17 Relativlagen-Synthese für drei Lagen

Bild 6.16 Drei Relativlagen bei einem Vieregelenk.
a) kinematisches Schema, b) Bewegungsplan



gegeben:
 $(\varphi_2 - \varphi_1)$, $(\varphi_3 - \varphi_1)$,
 ψ_1 , ψ_2 , ψ_3 , l_1 , l_4

gesucht:
 l_2 , l_3 , φ_1

b)

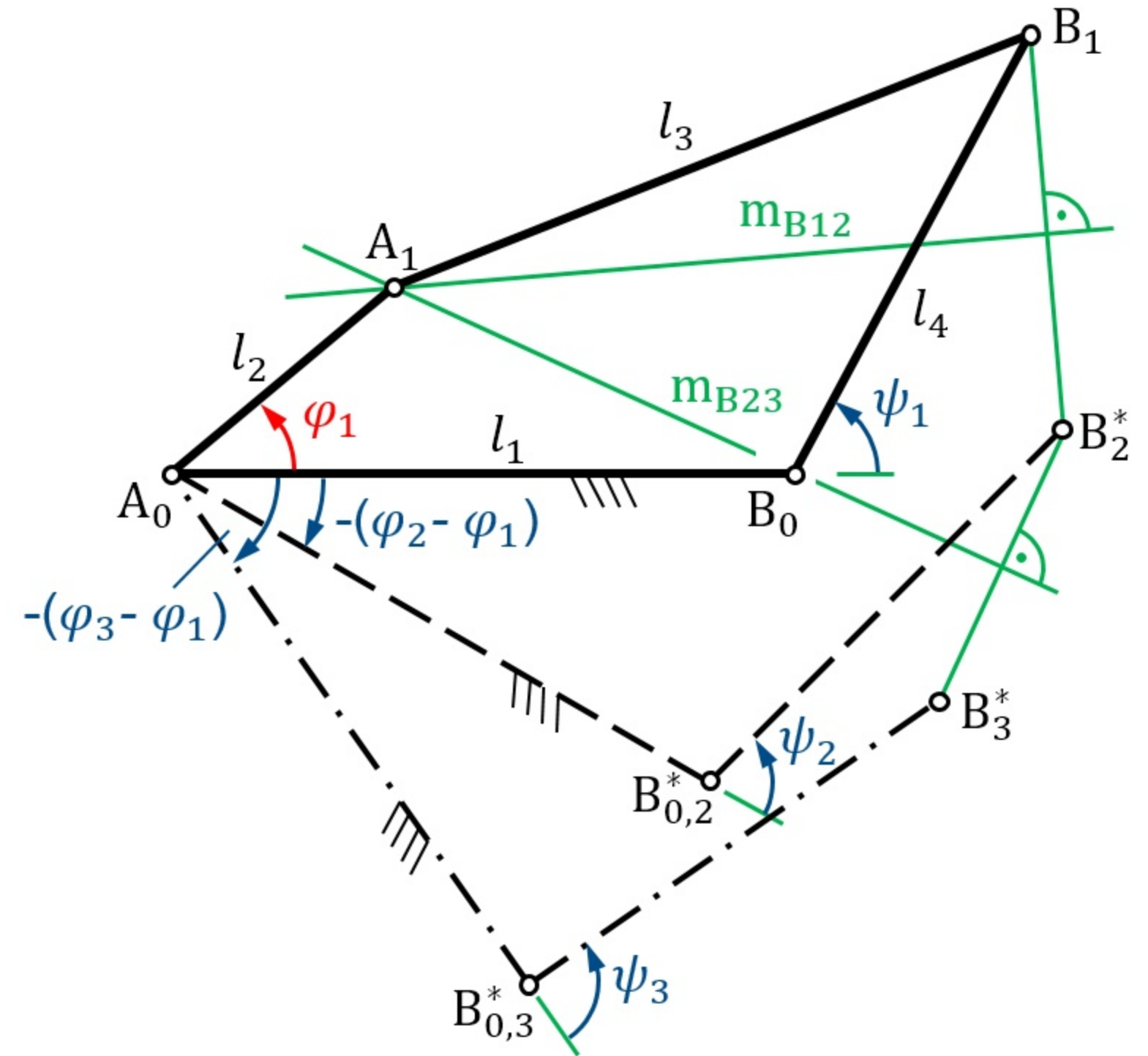


Bild 6.17 Relativlagen-Synthese für drei Lagen

Bild 6.16 Drei Relativlagen bei einem Vieregelenk.
a) kinematisches Schema, b) Bewegungsplan