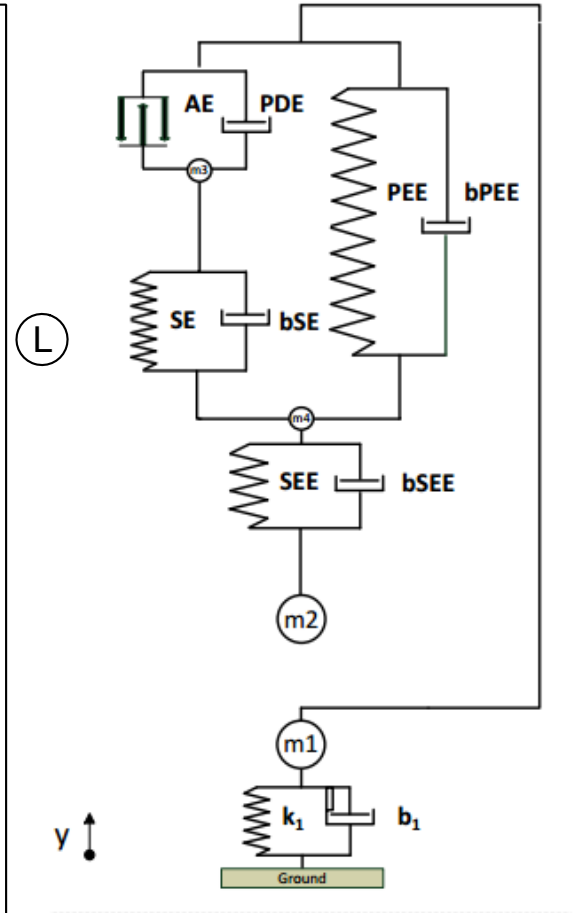
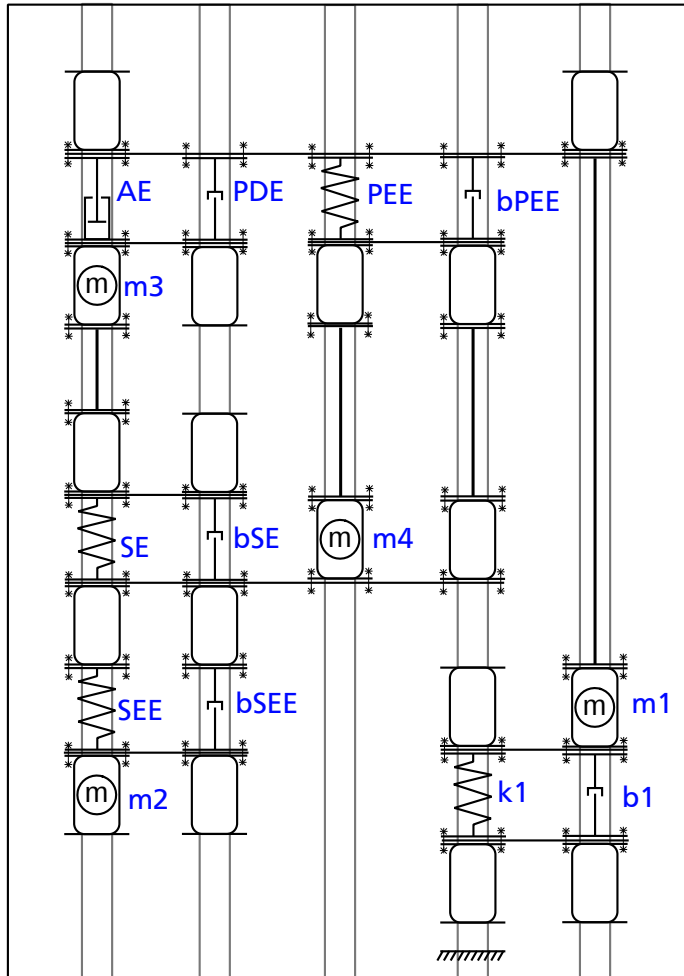


Translatorisch

Funktionen realisiert

Reihenschaltung: Flansch
 Parallelschaltung: Querbalken
 rot <-> trans: hier nicht nötig
 Feder: Schraubenfeder oder Jack Spring
 Dämpfer: translatorischer Dämpfer/ rheologischer Dämpfer
 Trägheit: Masse
 Anschlag: Kontaktfläche auf Riemenscheibe
 Aktoranbindung: Aktor zwischen zwei Elementen

Gewichtskräfte fehlen noch hier noch!
 Es wird zunächst angenommen dass Elemente nur Zug/Druck übertragen und daher an beiden Seiten durch Schlitten abgestützt werden müssen.



Legende			
	Führung		Linearaktor
	Schlitten mit Flanschen		Verbindung (steif)
	Feder		Querbalken
	Dämpfer		Flanschverschraubung
	Schlitten mit Zusatzmasse		Anschlag

+ Zusatzkomponenten sind sehr steif

- Innenliegende Elemente sind nicht zugänglich
- Oft "Überbrückung" notwendig aufgrund geometrischer Zwänge
- Viele Schlitten notwendig, die nur zum Abstützen dienen (hier horizontaler Aufbau) (damit Schlitten und z.B. Federelemente nicht auf Biegung beansprucht werden)
- viele zusätzliche Trägheiten

Rotatorisch - Elemente mit je einem Eingang und einem Ausgang

Funktionen realisiert

Reihenschaltung: einzelne Elemente jeweils durch Riemen angebunden

Parallelschaltung: Riemen + Riemenscheibe

rot <-> trans: hier nicht nötig

Feder: Drehfeder oder Spiralfeder

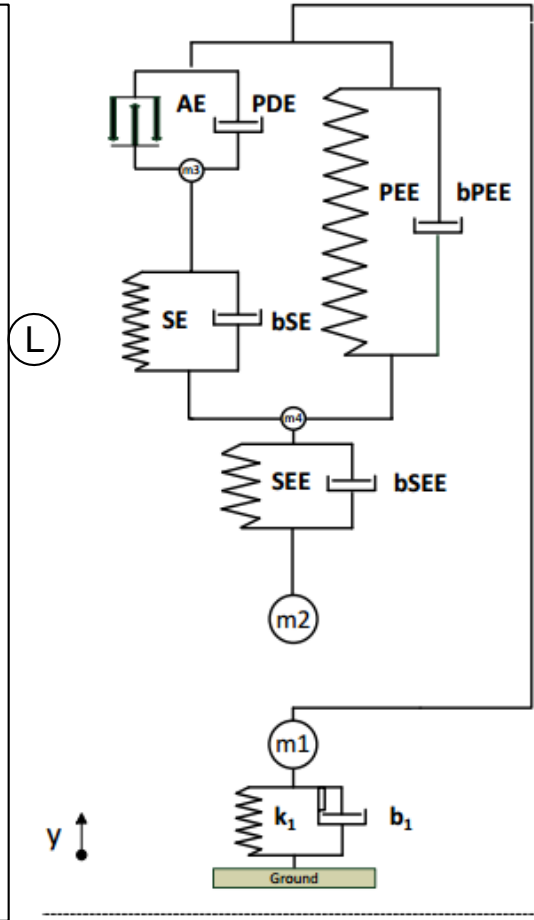
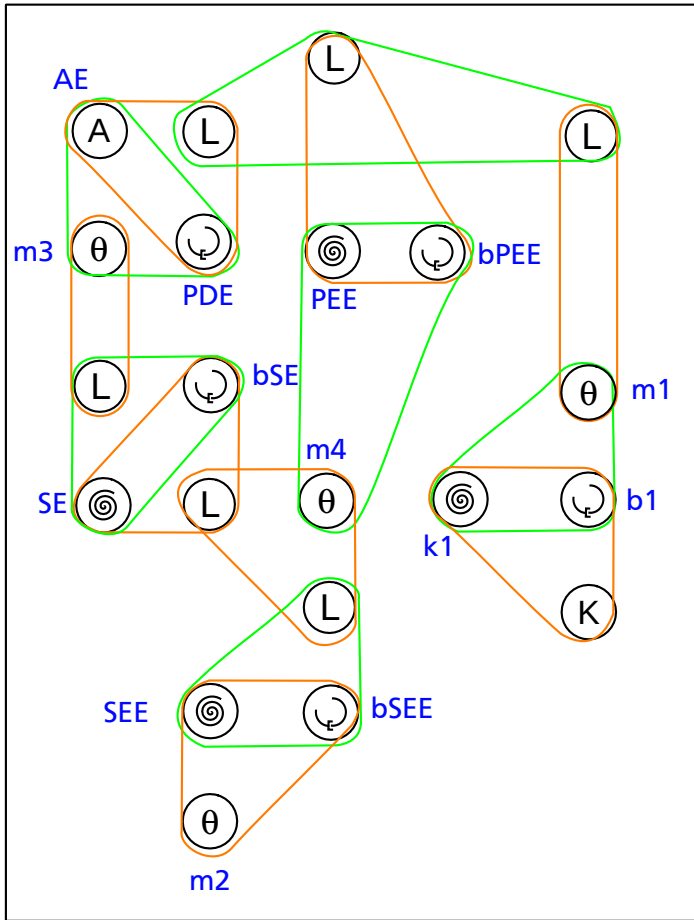
Dämpfer: rotatorischer Fluididdämpfer

Trägheit: Schwungrad

Anschlag: Kontaktfläche auf Riemenscheibe

Aktoranbindung: Motor mit beweglichem Stator

Gewichtskräfte fehlen noch.
Evtl. in Trägheit integrierbar?



+ es sind ohnehin nie mehr als ein Element in Reihe, kein Nachteil ggü. Turmlösung
+ einzelne Komponenten leichter austauschbar

- trotzdem schnell geometrische Beschränkungen
- Oft "Überbrückung" notwendig aufgrund geometrischer Zwänge
- Viele Lagerungen und Trägheiten
- Riemen sind Nachgiebig
- Evtl. Schlupf und Umkehrspiel

