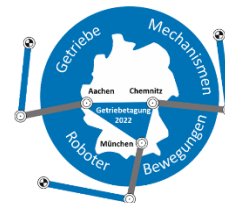


Getriebetagung 2022

- Bewegungstechnik und Robotik -

Chemnitz | 22. - 23 September 2022



Donnerstag, der 22.09.2022		
Zeit		Vortragstitel
von	bis	Vortragender / Institut
12:00	12:45	Ankunft & Anmeldung der Teilnehmer
12:45	13:00	Eröffnung des Getriebetags 2022 & Grußworte <i>Prof. Dr.-Ing. Maik Berger / TU Chemnitz, Professur für Montage- u. Handhabungstechnik</i>
SESSION I - Sessionleiter: Prof. Dr.-Ing. Maik Berger TU Chemnitz, Professur für Montage- u. Handhabungstechnik		
13:00	13:30	Der "Schreitkrabblerr" - ein einfacher Mechanismus mit verblüffender Wirkung <i>Dr.-Ing. Jörg Müglitz / SoMaRo GmbH Zwickau</i>
13:30	14:00	Analyse von Koppel-, Kurven-, Räder und Räderkoppelgetrieben mit Mechanism Developer (MechDev) <i>Thomas Knobloch / RWTH Aachen, Maschinendynamik und Robotik</i>
14:00	14:30	Auslegung und Fertigung von Viergelenkgetrieben mittels Konstruktionsbibliotheken und additiver Fertigung <i>Dr.-Ing. Franz Irlinger / TU München, Lehrstuhl für Mikrotechnik und Medizingerätetechnik</i>
14:30	15:00	Vergleich von Simulation und Messung am Prototyp eines sphärischen Schlittenantriebes <i>Daniel Garbe / Lindner Armaturen GmbH und Luise Brinster / TU Chemnitz, Professur Montage- und Handhabungstechnik</i>
15:00	15:30	Kaffeepause
SESSION II - Sessionleiter: Dr.-Ing. Rolf Blümel THEEGARTEN-PACTEC, Dresden		
15:30	16:00	Analytische Berechnung C ² -stetiger Schritt-Rast-Bewegungen mit vorgegebener Rasttoleranz <i>Dr.-Ing. Clemens Troll / Theegarten-Pactec GmbH & Co. KG</i>
16:00	16:30	Zur Visualisierung von Bewegungsfunktionen in der v-a-Ebene <i>Prof. Dr. Burkhard Alpers / HTW Aalen, Professur für Mathematik</i>
16:30	17:00	Taktzeitoptimale Bewegungsauslegung mit Hilfe normierter Bewegungsgesetze nach VDI Richtlinie 2143 für Rast-in-Rast-Bewegungsaufgaben <i>Claas Duarte Nanninga / TU Chemnitz, Professur für Montage- u. Handhabungstechnik</i>
17:00	17:30	Verringerung des Schleppfehlers an geregelt Antrieben <i>Steffen Bohnhorst / Focke & Co. (GmbH & Co. KG)</i>
19:00	~22:00	Abendveranstaltung

Freitag, der 23.09.2022		
Zeit		Vortragstitel
von	bis	Vortragender / Institut
08:00	08:30	Ankunft der Teilnehmer
SESSION III - Sessionleiter: Prof. Dr.-Ing. Dr. h. c. Burkhard Corves RWTH Aachen, Institut für Getriebetechnik, Maschinendynamik und Robotik		
08:30	09:00	Synthese des Verformungsverhaltens von Compliantelementen mittels Phasenportrait-Methode <i>Zhenbi Wang / TU Dresden, Institut für Leichtbau und Kunststofftechnik</i>
09:00	09:30	Steuerung von Compliant-Mechanismen durch Reinforcement Learning Algorithmen <i>Lars Muschalski / TU Dresden, Institut für Leichtbau und Kunststofftechnik</i>
09:30	10:00	Eine Methode zur Optimierung nachgiebiger Mechanismen <i>Hannes Jahn / Technische Universität Ilmenau, Fakultät für Maschinenbau</i>
10:00	10:30	Leichtgewichtige prototypische Mechanismensimulation im Web-Kontext <i>Prof. Dr.-Ing. Stefan Gössner / Fachhochschule Dortmund und Pascal Schnabel / TU Chemnitz, Professur für Montage- u. Handhabungstechnik</i>
10:30	11:00	Kaffeepause
SESSION IV - Sessionleiter: Prof. Dr.-Ing. Thomas Schaeffer OTH Regensburg		
11:00	11:30	Lastfreie Kontaktanalyse in der nextGear Toolbox zur Optimierung der Mikro- und Makrogeometrie für Spezialverzahnungen <i>Florian Eigner / imk Health Intelligence GmbH</i>
11:30	12:00	Nicht-koaxial gekoppelte Umlaufrädergetriebe zur Einleitung von Zusatzbewegungen in die Hauptspindel einer Werkzeugmaschine <i>Tino Freigang / UNITECH-Maschinen GmbH</i>
12:00	12:30	Untersuchung von passiven Lenkkonzepten mit MATLAB SIMULINK für den Einsatz in einer modifizierten Tram 2000 <i>Dr.-Ing. Stefan Heinrich / Traila AG</i>
12:30	13:30	Mittagspause
SESSION V - Sessionleiter: Prof. Dr. Tim Lüth TU München, Professur Mikrotechnik und Medizingerätetechnik		
13:30	14:00	Das Planarmotorantriebssystem XPlanar – Kontaktloser Produkttransport für den Maschinenbau <i>Felix Schulte / Beckhoff Automation GmbH & Co. KG</i>
14:00	14:30	Vergleich verschiedener Gelenkstrukturen für faltungs-basierte Roboter <i>Markus Huber / TU München, Lehrstuhl für Mikrotechnik und Medizingerätetechnik</i>
14:30	15:00	Hocheffiziente Roboter: Mehrkörpersimulation und multiphysikalische Ansätze helfen bei der Auslegung für hochpräzise Bewegungen <i>Krystian Kuczek / Hexagon Manufacturing Intelligence</i>
15:00	15:30	Entwicklung eines haptischen Handschuhsystems für die Virtual-Reality-Anwendung <i>Akhilraj Anilkumar / TU Chemnitz, Professur Montage- und Handhabungstechnik</i>
15:30	16:00	Schlussworte <i>Prof. Dr. Tim Lüth / TU München, Professur Mikrotechnik und Medizingerätetechnik</i>