

Körper  $K_1$  mit Gelenk  $G_1$  ist verbunden mit  $K_0$ .

Körper  $K_2$  mit Gelenk  $G_2$  ist verbunden mit  $K_1$ .

Vektor  ${}^0r_{1,0}$ : von  $K_0$  nach  $G_1$

$K_1$  besitzt Koordinatensystem  $K_1$  (gegenüber  $K_0$  verdreht)  ${}^{01}T$

${}^1r_{2,1}$ : Vektor von  $G_1$  nach  $G_2$

${}^2r_{A,2}$ : Vektor von  $G_2$  zum Punkt A von Körper  $K_2$

${}^1r_{1,1}$ ,  ${}^2r_{2,2}$ : translatorische Relativverlagerungen in  $G_1$  und  $G_2$

${}^{11}T$ ,  ${}^{22}T$ : rotatorische Relativverlagerungen in  $G_1$  und  $G_2$

$K_1$  und  $K_2$  sind nicht gegeneinander verdreht

Frage: Geometrische Veränderung von A in  $K_0$ ?

Gesucht ist

$${}^0r_{2,0} = {}^0r_{1,0} + {}^{01}T * {}^1r_{1,1} + {}^{01}T * {}^{11}T * {}^1r_{2,1}$$

$${}^0r_{A,0} = {}^0r_{2,0} + {}^{01}T * {}^{11}T * {}^2r_{2,2} + {}^{01}T * {}^{11}T * {}^{22}T * {}^2r_{A,2}$$

