

VEREIN
DEUTSCHER
INGENIEURE

Auslegung ebener Kurvengetriebe
Berechnungsmodule für Kurven- und Koppelgetriebe

VDI 2142
Blatt 2
Berichtigung

Construction of planar cam mechanisms – Calculation
modules for cam and crank mechanisms

Berichtigung zur Richtlinie VDI 2142 Blatt 2:2011-06

Anmerkung: Wir empfehlen, auf der betroffenen Richtlinie einen Hinweis auf diese Berichtigung anzubringen.

Korrekturhinweis

Nachfolgende Korrekturen sind für die Anwendung der Richtlinie zu beachten (Änderungen sind grau unterlegt):

Im Anhang **A3 FUN_D Gliedwinkelfunktionen** (Seite 38) muss unter **Beschreibung** der 2. Absatz wie folgt korrigiert werden:

Der Gliedwinkel ψ_1 mit seinen Ableitungen (Übertragungsfunktionen) nach der Antriebsgröße u – je nach Aufgabe kann das der Drehwinkel φ oder der Antriebsweg w sein – liegt in tabellarischer Form als Matrix M vor, wobei hier **Zeilen- und Spaltenindex bei 0 beginnen** sollen. Das Element $M[i_s, n]$ der Matrix enthält für die Getriebebestellung i_s die n -te Ableitung von ψ_1 . Die maximale Ableitungsordnung n_{\max} ergibt sich aus der Spaltenanzahl **–1**.

Im Anhang **A4 FUN_D Schubwegfunktionen** (Seite 39) muss unter **Beschreibung** der 2. Absatz wie folgt korrigiert werden:

Der Weg s_1 mit seinen Ableitungen (Übertragungsfunktionen) nach der Antriebsgröße u – je nach Aufgabe kann das der Drehwinkel φ oder der Antriebsweg w sein – liegt in tabellarischer Form als Matrix M vor, wobei hier **Zeilen- und Spaltenindex bei 0 beginnen** sollen. Das Element $M[i_s, n]$ der Matrix enthält für die Getriebebestel-

lung i_s die n -te Ableitung von s_1 . Die maximale Ableitungsordnung n_{\max} ergibt sich aus der Spaltenanzahl **–1**.

Im Anhang **A5 FUN_P Führungsbahnfunktionen** (Seite 40) muss unter **Beschreibung** der 2. Absatz wie folgt korrigiert werden:

Der Führungs-Bewegungszeiger z_{P1} mit seinen Ableitungen (Übertragungsfunktionen) nach der Antriebsgröße u – je nach Aufgabe kann das der Drehwinkel φ oder der Antriebsweg w sein – liegt in tabellarischer Form als Matrix M vor, wobei hier **Zeilen- und Spaltenindex bei 0 beginnen** sollen. Das Element $M[i_s, n]$ der Matrix enthält für die Getriebebestellung i_s die n -te Ableitung von z_{P1} . Die maximale Ableitungsordnung n_{\max} ergibt sich aus der Spaltenanzahl **–1**.

Im Anhang **A16 EG_SSD Zweischlag mit zwei Schubgelenken und einem Drehgelenk** (Seite 54) muss unter **Rechengang** in der 0-ten Ableitung die 2. Gleichung in der 2. Spalte wie folgt korrigiert werden:

$$w_d = \bar{z}_{g2} \cdot z_d - z_{\beta_s} \cdot {}^1z_{D1}$$

Wir bitten Sie, diese Fehler zu entschuldigen!