

VEREIN
DEUTSCHER
INGENIEUREModulare Analyse ebener Gelenkgetriebe mit
Dreh- und Schubgelenken
Kinetostatische AnalyseVDI 2729
Blatt 2 / Part 2
**Berichtigung /
Corrigendum**Modular analysis of planar linkages with rotating and
sliding joints – Kinetostatic analysis**Berichtigung zur Richtlinie VDI 2729 Blatt 2:2020-05**
Corrigendum concerning standard VDI 2729 Part 2:2020-05**Anmerkung:** Wir empfehlen, auf der betroffenen Richtlinie einen Hinweis auf diese Berichtigung anzubringen.**Note:** We recommend placing a reference to this Corrigendum on the concerned standard.

Korrekturhinweis

Im Anhang ist auf Seite 69 (Kurzbezeichnung KZC) eine Gleichung fehlerhaft. Der Rechengang muss korrekt wie folgt lauten (die betreffende Gleichung ist grau hinterlegt):

Erratum

There is an incorrect equation in the Annex on page 93 (short name KZC). The calculation has to be corrected as follows (the relevant equation is highlighted in grey):

Rechengang / Calculation sequence	$H_1 = x_P - x_{P1}$	$H_2 = y_P - y_{P1}$
	$H_3 = M_1 - (y_{F1} - y_{P1}) \cdot F_{1x} + (x_{F1} - x_{P1}) \cdot F_{1y}$	
	$H_4 = x_{P3} - x_{P2}$	$H_5 = y_{P3} - y_{P2}$
	$H_6 = H_4 \cdot F_{2x} + H_5 \cdot F_{2y}$	
	$H_7 = H_2 \cdot H_5 + H_1 \cdot H_4$	
	$x_F = x_P$	$y_F = y_P$
	$F_x = -\frac{H_1 \cdot H_6 + H_3 \cdot H_5}{H_7}$	$F_y = \frac{H_3 \cdot H_4 - H_2 \cdot H_6}{H_7}$
	$M = 0$	

Wir bitten Sie, diesen Fehler zu entschuldigen!

We apologise for this mistake!