

Identifikation dynamikbestimmender Parameter von Industrierobotern

Vom Promotionsausschuß der
Technischen Universität Hamburg-Harburg
zur Erlangung des akademischen Grades
Doktor-Ingenieur
genehmigte Dissertation

von

Holger Gräßner

aus Bremervörde

1999

1. Gutachter: Prof. Dr.-Ing. Klaus Rall
2. Gutachter: Prof. Dr.-Ing. Karl Kaiser
Tag der mündlichen Prüfung: 9. Juli 1999

Schriftenreihe des Arbeitsbereichs
Werkzeugmaschinen und Automatisierungstechnik
der Technischen Universität Hamburg-Harburg

Band 10

Holger Gräßner

**Identifikation dynamikbestimmender Parameter
von Industrierobotern**

Shaker Verlag
Aachen 1999

Die Deutsche Bibliothek - CIP-Einheitsaufnahme

Grässner, Holger:

Identifikation dynamikbestimmender Parameter von Industrierobotern/Holger
Grässner. - Als Ms. gedr. -

Aachen: Shaker, 1999

(Schriftenreihe des Arbeitsbereichs Werkzeugmaschinen und
Automatisierungstechnik der Technischen Universität Hamburg-Harburg;
Bd. 10)

Zugl.: Hamburg-Harburg, Techn. Univ., Diss., 1999

ISBN 3-8265-6411-1

Copyright Shaker Verlag 1999

Alle Rechte, auch das des auszugsweisen Nachdruckes, der auszugsweisen
oder vollständigen Wiedergabe, der Speicherung in Datenverarbeitungs-
anlagen und der Übersetzung, vorbehalten.

Als Manuskript gedruckt. Printed in Germany.

ISBN 3-8265-6411-1

ISSN 1438-8529

Shaker Verlag GmbH • Postfach 1290 • 52013 Aachen

Telefon: 02407 / 95 96 - 0 • Telefax: 02407 / 95 96 - 9

Internet: www.shaker.de • eMail: info@shaker.de