

○ Werte bei max Reichweite

↳ Matrix = Tabelle

● Werte im Arbeitsbereich

↳ Matrix = Tabelle

$$P_{xy}(\alpha, \delta_x) = F_{20} \cdot L + R \cdot \text{Mat}(\alpha) \cdot AB \cdot L + \dots$$

$$xx_{i,j} := P_{xy}(\alpha_i, \delta_{x,j})_0 \text{ für } x \text{ Koord.}$$

$$xx_{\max} := \text{ceil}\left(\frac{\max(xy)}{m}\right) \cdot m = 11m$$

$$xx_{\min} := \text{floor}\left(\frac{\min(xy)}{m}\right) \cdot m = 0m$$

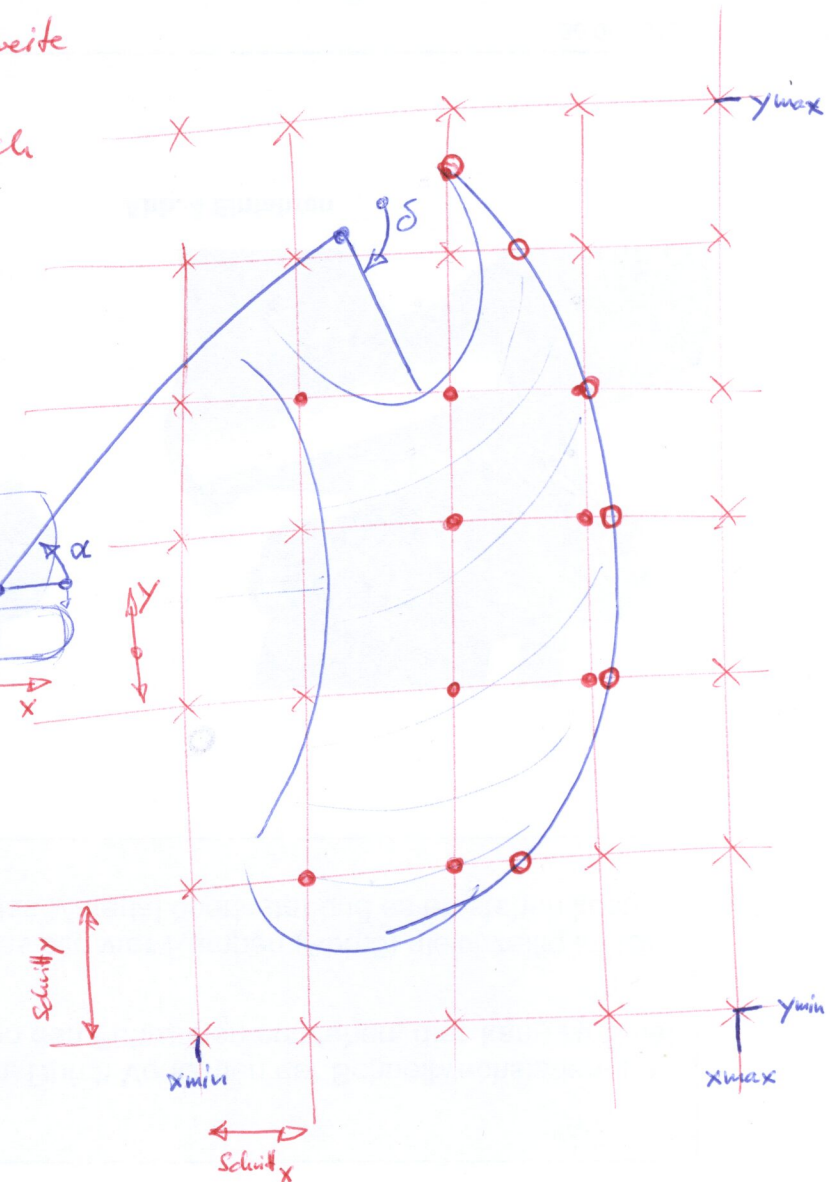
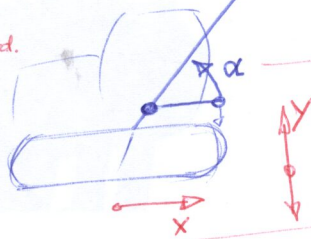
$$yy_{i,j} := P_{xy}(\alpha_i, \delta_{x,j})_1 \text{ für } y \text{ Koord.}$$

$$yy_{\max} \dots = 9m$$

$$yy_{\min} \dots = -7m$$

$$\text{Schritt}_x: 1,5m$$

$$\text{Schritt}_y: 2,0m$$



Gitter Schnittpunkte \Rightarrow gesuchte Hublast bei x_j und y_j ○ und ●, falls x und y im Arbeitsbereich ist. ✗ soll nicht berechnet werden da ausserhalb Kinematik

oder über Winkel:

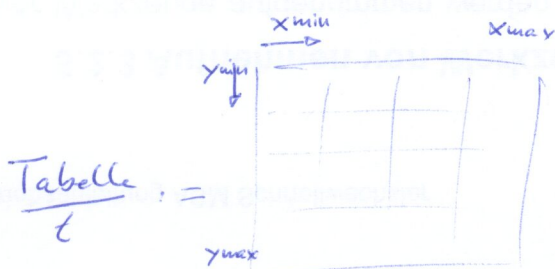
$$P_{xy}(\alpha, \omega) = \begin{pmatrix} i \\ j \end{pmatrix} \begin{matrix} x \\ y \end{matrix}$$

$$\alpha_{\min, \max 0} < \alpha < \alpha_{\min, \max 1}$$

$$\delta_{\min, \max} > \omega > \delta_{\min, \max}$$

$$\text{Hublast_Kipp_FS}(\alpha, \omega)$$

0 Front
1 Said



$$\frac{\text{Tabelle}}{t} =$$