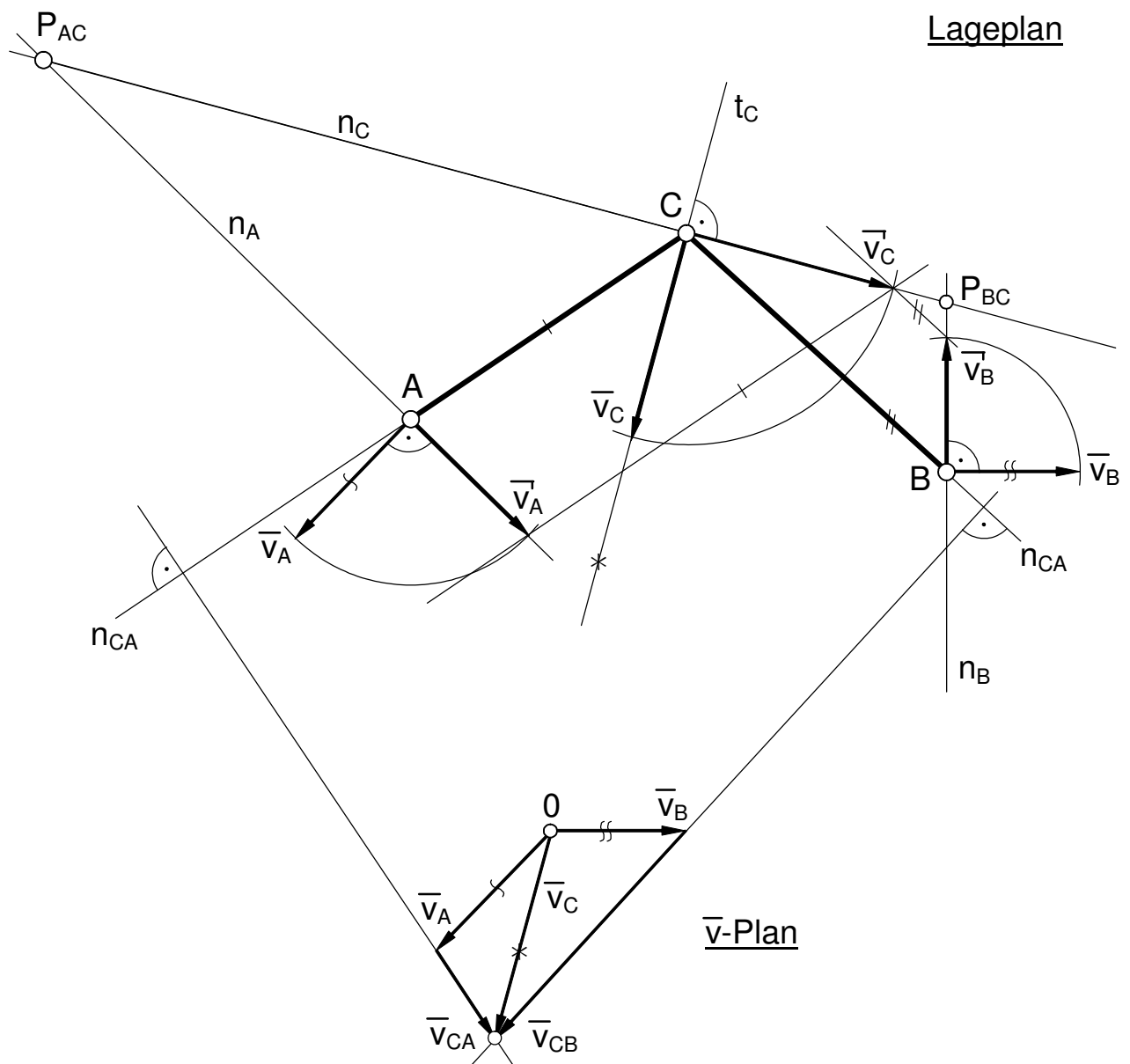


Geschwindigkeitsermittlung über das Winkelhebelprinzip

2-punktig gesteuerte Dreigelenkbögen

Geg.: $\vec{v}_A, \vec{v}_B, n_A, n_B$

Ges.: $\vec{v}_C, n_C$



$$\vec{v}_C = \vec{v}_A + \vec{v}_{CA}$$

$$\vec{v}_C = \vec{v}_B + \vec{v}_{CB}$$

$$\vec{v}_A + \vec{v}_{CA} = \vec{v}_B + \vec{v}_{CB}$$