

Inhaltsverzeichnis

Vorwort	5
1 Räuber und Gendarm	7
1 Metrische Räume mit oberen Krümmungsschranken	7
2 Konvexität	10
3 Räuber und Gendarm	12
4 Geometrische Charakterisierung von Flucht- und Verfolgerkurven . .	22
5 Positive Krümmungsschranken	26
2 Bewegungsplanung & Konfigurationsräume	29
1 Geometrie des Kubenkomplexes $K_n \mathcal{G}$	36
2 Nichtpositive Krümmung von Kubenkomplexen	38
3 Verallgemeinerung: Lokal rekonfigurierbare Räume	40
3 „Gestänge“ (Linkages)	43
1 Abstandsfunktion von Roboterarmen	43
2 Polygonräume	43
3 Walkers Vermutung	50
4 Kinematik	53
1 Vorwärtstransformation	55
2 Linarisierung (d.h. Tangentialräume)	56
3 Adjungierte Darstellung	57
4 Exponentialabbildung	59
5 Clifford Algebren	61
Stichwortverzeichnis	66

