

# Inhaltsverzeichnis

<b>Vorwort</b>	<b>5</b>
<b>1 Räuber und Gendarm</b>	<b>7</b>
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
<b>2 Bewegungsplanung &amp; Konfigurationsräume</b>	<b>29</b>
1 Geometrie des Kubenkomplexes $K_n \mathcal{G}$ . . . . .	36
2 Nichtpositive Krümmung von Kubenkomplexen . . . . .	38
3 Verallgemeinerung: Lokal rekonfigurierbare Räume . . . . .	40
<b>3 „Gestänge“ (Linkages)</b>	<b>43</b>
1 Abstandsfunktion von Roboterarmen . . . . .	43
2 Polygonräume . . . . .	43
3 Walkers Vermutung . . . . .	50
<b>4 Kinematik</b>	<b>53</b>
1 Vorwärtstransformation . . . . .	55
2 Linarisierung (d.h. Tangentialräume) . . . . .	56
3 Adjungierte Darstellung . . . . .	57
4 Exponentialabbildung . . . . .	59
5 Clifford Algebren . . . . .	61
<b>Stichwortverzeichnis</b>	<b>66</b>

