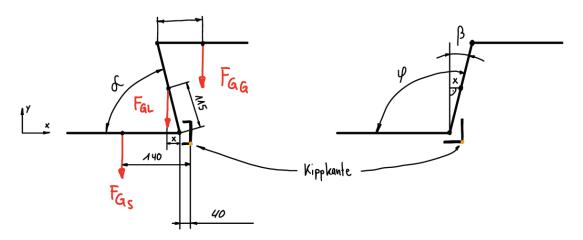
## 1. Hubbewegung

Wunschmasse gesamt: 3kg

 $m_{Standfüsse} = 0.5kg$   $m_{Leisten} = 0.5kg$ 

m<sub>Grundkörper</sub> = 2kg Schwerpunkt jeweils mittig



Bis  $\alpha = 90^{\circ}$  Standsicherheit gegeben: Für  $\alpha = 90^{\circ}$  gilt:

$$M_{Stand}$$
 =  $F_{GS}$  \* 140 +  $F_{GL}$  \* 40 = 0.9 Nm  
 $M_{Kipp}$  =  $F_{GG}$  \*20 = 0.4 Nm

Standmoment

$$F_{GS} * 140 + F_{GL}(40 - x) = F_{GG} * (60 + 2x - 40)$$

$$m_S * 140 + m_L(40 - x) = m_G(20 + 2x)$$

$$m_S * 140 + 40m_L - m_L x = 20m_G + 2m_G x$$

$$(2m_G + m_L)x = 140m_S + 40m_L - 20m_G$$

$$x = \frac{140m_S + 40m_L - 20m_G}{2m_G + m_L}$$

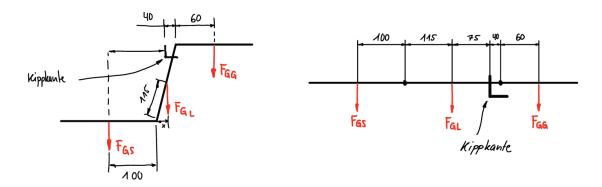
x = 11.11mm (erfüllt x < 40mm)

$$\beta = \sin^{-1}\left(\frac{11.11mm}{115mm}\right) = 5.5^{\circ}$$

Kontrolle:  $F_{GS} * 140 + F_{GL} (40 - 11.11) = F_{GG} (60 + 2 * 11.11 - 40)$ 828.4 Nmm = 828.4 Nmm

 $\Rightarrow$  Bei der ersten Hubbewegung ist die Standsicherheit bis  $\varphi$  = 95.5°

## 2. Hubbewegung



Wenn Standfüsse horizontal gehalten werden, kritische Stelle wenn alles waagrecht:

$$M_{Stand} = F_{GG} * 100 = 1962 \text{ Nmm}$$
  
 $M_{Kipp} = F_{GS} * (230 + 100 - 40) + F_{GL} (115 - 40) = 1790 \text{ Nmm}$ 

- $\Rightarrow$  M<sub>Stand</sub> = 1962 Nmm > M<sub>Kipp</sub> = 1790 Nmm
- ⇔ Grundkörper vollumfänglich auf dem nächsten Tritt