

Die übertragene Leistung ist jedoch konstant, wenn man von Reibungsverlusten innerhalb der Lagerung absieht.

Es gilt deshalb:

$$N_I = N_{II} = \text{konstant}$$

$$M_{dI} \cdot \omega_I = M_{dII} \cdot \omega_{II} = \text{konstant}$$

$$\frac{M_{dI}}{M_{dII}} = \frac{\omega_{II}}{\omega_I} = \frac{\cos \beta}{1 - \cos^2 \varphi_1 \cdot \sin^2 \beta}$$

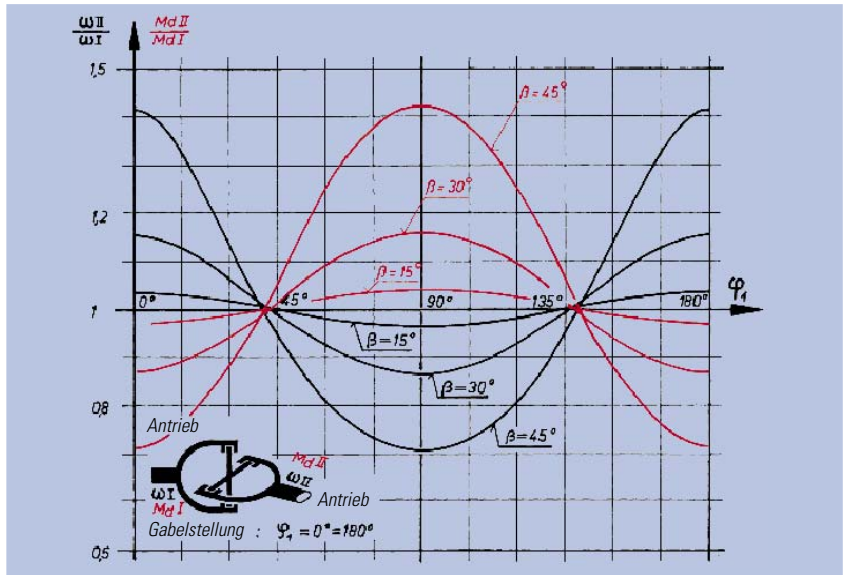
Für Gabelstellung $\varphi_1 = 0^\circ$ ergibt sich:

$$\frac{M_{dI}}{M_{dII \min}} = \frac{1}{\cos \beta} = \frac{\omega_{II \max}}{\omega_I}$$

Für Gabelstellung $\varphi_1 = 90^\circ$:

$$\frac{M_{dI}}{M_{dII \max}} = \cos \beta = \frac{\omega_{II \min}}{\omega_I}$$

$$\frac{M_{dI}}{M_{dII}} = \frac{\omega_{II}}{\omega_I} \quad \frac{\omega_I}{\omega_{II}} = \frac{M_{dII}}{M_{dI}}$$



2.3 Bewegungs- bzw. Momentenverlauf an der Gelenkwelle

in Abhängigkeit von den Beugungswinkeln β_1 und β_2

Aus Abschnitt 2.2 geht hervor, dass Winkelgeschwindigkeit und Drehmoment am Antrieb eines einfachen Gelenkes sinusförmig mit einer Periode von 180° verlaufen.

Dem Größtwert der Winkelgeschwindigkeit $\omega_{II \max}$ steht dabei der Kleinstwert des Drehmomentes $M_{dII \min}$ gegenüber und umgekehrt. Daraus kann abgeleitet werden, dass

ein gleichförmiger Abtrieb dann möglich ist, wenn dem ersten Gelenk ein zweites Gelenk nachgeschaltet wird, das um 90° phasenverschoben ist. Dann kann die Ungleichförmigkeit des ersten Gelenkes durch die des zweiten Gelenkes wieder ausgeglichen werden. Die dazu erforderliche Phasenverschiebung um 90° ist immer dann gegeben, wenn die beiden

inneren Gelenkgabeln jeweils in der von ihrem Gelenk gebildeten Beugungsebene liegen. Außerdem müssen die beiden Beugungswinkel β_1 und β_2 der beiden Gelenke gleich groß sein (vergleiche auch Abschnitt 1.1 und 1.4).

Sind die Beugungswinkel ungleich, dann ist auch kein vollständiger Ausgleich möglich.

Für $\beta_2 > \beta_1$ gilt dann:

$$\left(\frac{\omega_{II \min}}{\omega_I} \right)_{\max} = \frac{\cos \beta_1}{\cos \beta_2}$$

$$\left(\frac{\omega_{II \min}}{\omega_I} \right)_{\min} = \frac{\cos \beta_2}{\cos \beta_1}$$

$$\left(\frac{M_{dII}}{M_{dI}} \right)_{\max} = \frac{\cos \beta_1}{\cos \beta_2}$$

$$\left(\frac{M_{dII}}{M_{dI}} \right)_{\min} = \frac{\cos \beta_2}{\cos \beta_1}$$

