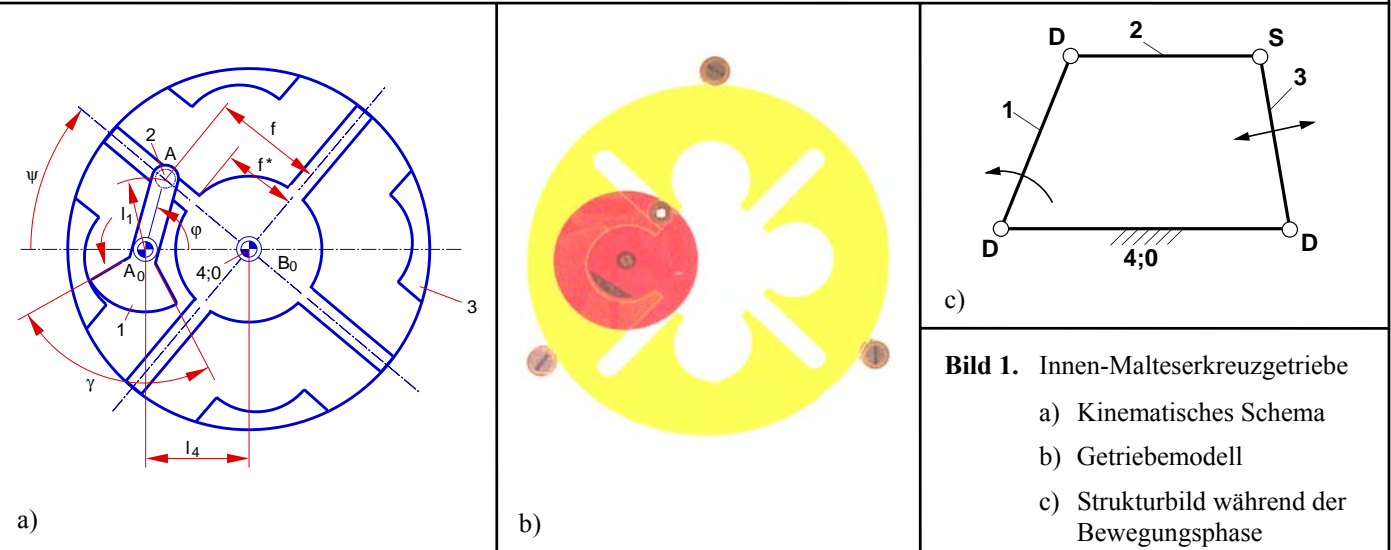


# Innen-Malteserkreuzgetriebe

308

- Übertragungsgetriebe zur Umwandlung einer umlaufenden Drehung in eine umlaufende Drehung mit mehreren exakten Rasten (Schrittrastgetriebe)
- Ebenes viergliedriges Kurbelgetriebe



**Bild 1.** Innen-Malteserkreuzgetriebe  
a) Kinematisches Schema  
b) Getriebemodell  
c) Strukturbild während der Bewegungsphase

Symbole im Strukturbild:

**D** für Drehung      **S** für Schiebung      **W** für Schraubung (Windung)      ↻ Antriebsgelenk;      ↔ Abtriebsglied  
Beispiel **D<sub>2</sub>S**: Gelenk mit dem Freiheitsgrad 3; 2 Drehungen, 1 Schiebung

**Zugriffsmerkmale:**

- Anzahl der Antriebsgelenke: 1, davon 1 am Gestell
- Anzahl der Abtriebsglieder : 1, davon 1 am Gestell
- Anzahl der Glieder : 4, davon 4 binär
- Anzahl der Gelenke : 4, davon 3 Drehgelenke (D), 1 Schubgelenk (S)

**Abmessungen:** (in Längeneinheiten)

$$\overline{A_0B_0} = l_4 = 1 \quad \overline{A_0A} = l_1 = \sin 45^\circ = 0,707 \quad f^* = \cos 45^\circ = 0,707$$

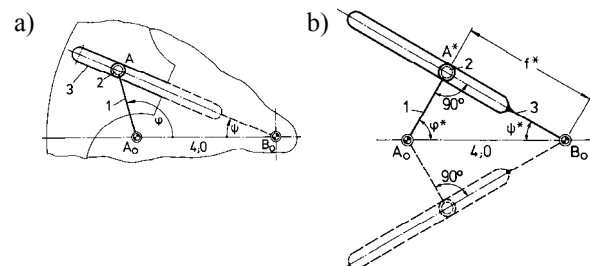
$z = 4$  (Anzahl der Schlitze des Malteserkreuzes)

**Erläuterung:**

Das Malteserkreuzgetriebe nach **Bild 1** hat als Antriebsglied eine um den Gestellpunkt  $A_0$  umlaufende Kurbel 1, die im Punkt A einen Treiber (Bolzen, ggf. mit Rolle 2) trägt. Das Abtriebsglied ist das im Gestell 4;0 im Punkt  $B_0$  drehbar gelagerte Malteserkreuz 3, in dessen  $z$  Schlitze der Treiber nacheinander von innen eingreift. Beim Innen-Malteserkreuzgetriebe drehen sich Kurbel und Malteserkreuz gleichläufig. Das Malteserkreuz steht still (Rast), solange der Treiber und das Malteserkreuz außer Eingriff sind. Das Malteserkreuz wird in dieser Zeit durch eine Stillstandssicherung gegen Verdrehen gesichert. Beim vorliegenden Getriebe wird eine formschlüssige Kreissegmentsperr verwendet. Das Malteserkreuz besitzt zwischen den Schlitzen kreissegmentförmige Aussparungen, in die ein entsprechendes Kreissegment eingreift, das auf der Kurbel befestigt ist.

Während der Bewegungsphase ist das Malteserkreuzgetriebe mit der schwingenden Kurbelschleife mit derselben Kurbellänge  $l_1 = \overline{A_0A}$  und Gestelllänge  $l_4 = \overline{A_0B_0}$  (**Bild 2a,b**) kinematisch gleichwertig. Beim Treibereintritt bzw. -austritt steht die Kurbelgerade  $A_0A^*$  senkrecht auf der Mittellinie  $B_0A^*$  des betreffenden Schlitzes bzw. der Schleife. Die Stellungen entsprechen den Totlagen der Kurbelschleife, was bedeutet, dass die Winkelgeschwindigkeit des Abtriebsgliedes null ist. Beim

Übergang von der Bewegungsphase in die Stillstandsphase bzw. umgekehrt wird somit ein Geschwindigkeitssprung (Stoß) vermieden. Dagegen tritt ein Beschleunigungssprung (Ruck) auf, weil die von  $A^*$  nach  $A_0$  gerichtete Normalbeschleunigung des Treibers in diesen Stellungen ihre Wirkung als Tangentialbeschleunigung des Malteserkreuzes auf null bzw. umgekehrt ändert. Bei einem vierschlitzi gen Malteserkreuzgetriebe ist der Schrittwinkel  $\psi_S \equiv 2\psi^* = 360^\circ/4 = 90^\circ$ , der Antriebsdrehwinkel für Schritt  $\varphi_S \equiv 360^\circ - 2\varphi^* = 180^\circ + \psi^*$  und der für Rast  $\varphi_R \equiv 2\varphi^* = 90^\circ$ , so dass bei einer Periode von  $\varphi_S + \varphi_R = 360^\circ$  das Schritt-Perioden-Verhältnis  $v = \varphi_S / (\varphi_S + \varphi_R) = 0,75$  beträgt (**Bild 3**).



**Bild 2.** Schwingende Kurbelschleife als Ersatzgetriebe für das Malteserkreuzgetriebe  
a) Allgemeine Stellung      b) Totlagen

**Literatur:**

- [1] Dittrich, G., Wehn, V.: Innen-Malteserkreuzgetriebe. Der Konstrukteur 21 (1990) Nr. 11, S. 17/18.
- [2] Dittrich, G., Braune, R.: Getriebetechnik in Beispielen: Grundlagen und 46 Aufgaben aus der Praxis. München, Wien: R. Oldenbourg Verlag 1978, 2. Auflage 1987.
- [3] Meyer zur Capellen, W.: Sphärische Maltesergetriebe. Technische Mitteilungen 54 (1961) Nr. 7, S. 239/244.

**Autor:** Prof. Dr.-Ing. G. Dittrich  
Vorveröffentlichung in [1] und Erstveröffentlichung im Internet am 30.05.2000

## Übertragungsfunktionen:

Während der Bewegungsphase, d.h. für  $\varphi^* \leq \varphi \leq (360^\circ - \varphi^*)$ , weist das Malteserkreuzgetriebe dieselben Übertragungsfunktionen (**Bild 5**) wie die entsprechende schwingende Kurbelschleife mit  $\lambda = l_1/l_4$  auf:

$$\varphi^* = \arccos \lambda = 180^\circ \left( \frac{1}{2} - \frac{1}{z} \right),$$

$$\sin \psi = \frac{\lambda \sin \varphi}{\sqrt{1 + \lambda^2 - 2\lambda \cos \varphi}},$$

$$\psi' = \frac{d\psi}{d\varphi} = \frac{\lambda(\cos \varphi - \lambda)}{1 + \lambda^2 - 2\lambda \cos \varphi},$$

$$\psi'' = \frac{d^2\psi}{d\varphi^2} = -\frac{\lambda(1 - \lambda^2)\sin \varphi}{(1 + \lambda^2 - 2\lambda \cos \varphi)^2}.$$

Bei konstanter Antriebswinkelgeschwindigkeit  $\dot{\varphi} = d\varphi/dt$  der Kurbel 1 geben die Übertragungsfunktionen 1. und 2. Ordnung auch den Verlauf der Winkelgeschwindigkeit  $\dot{\psi} = d\psi/dt$  bzw. der Winkelbeschleunigung  $\ddot{\psi} = d^2\psi/dt^2$  des Malteserkreuzes wieder:

$$\dot{\psi} = \psi' \dot{\varphi}; \quad \ddot{\psi} = \psi'' \dot{\varphi}^2 \quad \text{bei } \dot{\varphi} = \text{const.}$$

Das Extremum der bezogenen Winkelgeschwindigkeit

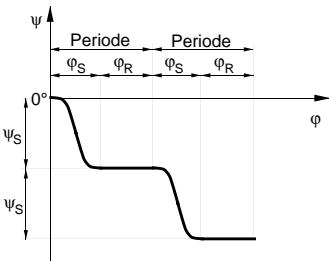
$$\psi'_{\text{ex}} = \dot{\psi}_{\text{ex}} / \dot{\varphi} = -\lambda / (1 + \lambda)$$

tritt beim Kurbelwinkel  $\varphi = 180^\circ$  auf.

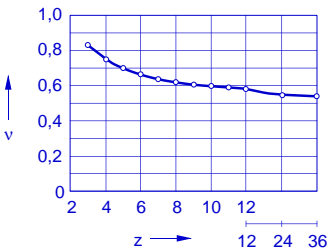
Die bezogene Winkelbeschleunigung  $\psi'' = \ddot{\psi} / \dot{\varphi}^2$  springt beim Treibereintritt und -austritt bei  $\varphi = \pm \varphi^*$  von null um

$$|\Delta \psi''(\varphi^*)| = \lambda / \sqrt{1 - \lambda^2} = \tan(180^\circ/z).$$

Dies sind zugleich auch die Extremwerte der bezogenen Winkelbeschleunigung, die somit deutlich geringer sind als beim Außen-Malteserkreuzgetriebe (Getriebebeschreibung Nr. 307). Einige kinematische Kennwerte sind für Malteserkreuzgetriebe mit  $3 \leq z \leq 15$  in der **Tafel 1** angegeben.



**Bild 3.**  
Nichtmaßstäbliches Übertragungsdiagramm eines Schritttrastgetriebes



**Bild 4.**  
Schritt-Perioden-Verhältnis v in Abhängigkeit von der Schlitzzahl z für Innen-Malteserkreuzgetriebe.

z	$\psi^* = \psi_s / 2$	$\varphi^* = 180^\circ - \varphi_s / 2$	$\psi'_{\text{ex}}$ bei $\varphi = 180^\circ$	$ \Delta \psi''(\varphi^*)  = \psi''_{\text{ex}}$
3	60°	30°	-0,464	1,732
4	45°	45°	-0,414	1,000
5	36°	54°	-0,370	0,727
6	30°	60°	-0,333	0,577
7	25,7°	64,3°	-0,302	0,482
8	22,5°	67,5°	-0,277	0,414
9	20°	70°	-0,255	0,364
10	18°	72°	-0,236	0,325
12	15°	75°	-0,206	0,268
15	12°	78°	-0,172	0,213

**Tafel 1.** Kinematische Kennwerte

## Auslegung:

Wenn die Anzahl der Stationen (Schlitze) z, in denen der Stillstand des Malteserkreuzes genutzt wird, vorgegeben ist, folgt der Schrittwinkel aus

$$\psi_S \equiv 2\psi^* = \frac{360^\circ}{z}$$

und der Antriebswinkel für Schritt aus

$$\varphi_S \equiv 360^\circ - 2\varphi^*.$$

Im Gegensatz zum Außen-Malteserkreuzgetriebe, bei dem mehrere Treiber auf der Kurbel angeordnet sein können (Getriebebeschreibung Nr. 307), ist beim Innen-Malteserkreuz wegen  $\varphi_S > 180^\circ$  nur ein Treiber zulässig. Für den Antriebsdrehwinkel für Rast, der gleich dem notwendigen Sperrkurbelwinkel  $\gamma$  ist, gilt

$$\varphi_R = 360^\circ - \varphi_S = 2\varphi^*.$$

Ist das Schritt-Perioden-Verhältnis

$$v = \frac{\varphi_S}{\varphi_S + \varphi_R}$$

oder das Rast-Perioden-Verhältnis

$$v_R = \frac{\varphi_R}{\varphi_S + \varphi_R} = 1 - v$$

vorgegeben, so können die Werte für z über die Beziehung

$$v = \left( \frac{1}{2} + \frac{1}{z} \right)$$

gewählt werden (**Bild 4**).

Das Verhältnis von Kurbellänge  $l_1 = \overline{A_0A}$  zu Gestelllänge  $l_4 = \overline{A_0B_0}$  ist

$$\lambda = l_1/l_4 = \sin \psi^* = \sin(180^\circ/z),$$

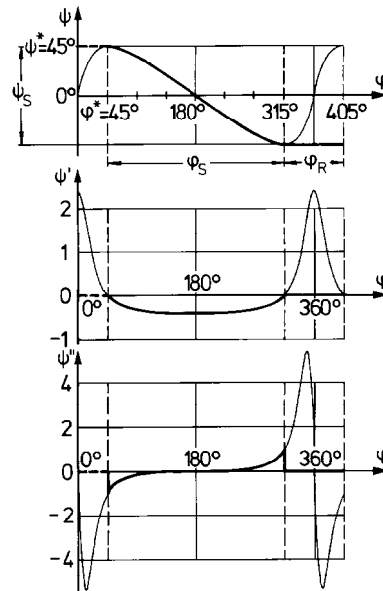
der Treiberabstand  $f^* = \overline{B_0A^*}$ , bezogen auf die Gestelllänge, ist

$$f^*/l_4 = \cos \psi^* = \cos(180^\circ/z).$$

Indem dem Malteserkreuzgetriebe ein gleichförmig übersetzendes Getriebe (z.B. Zahnräder- oder Riemengetriebe) nachgeschaltet wird, kann der Schrittwinkel von  $\psi_S$  auf  $\overline{\psi}_S$  bzw. die Stationenzahl von z auf  $\overline{z}$  verändert werden. Für das Übersetzungsverhältnis des Nachschaltgetriebes gilt

$$|i| = \frac{\omega_{\text{an}}}{\omega_{\text{ab}}} = \frac{\psi_S}{\overline{\psi}_S} = \frac{\overline{z}}{z}.$$

Das nachgeschaltete Getriebe hat auf das Schritt-Perioden-Verhältnis v keinen Einfluss.



**Bild 5.** Übertragungsfunktionen 0. bis 2. Ordnung