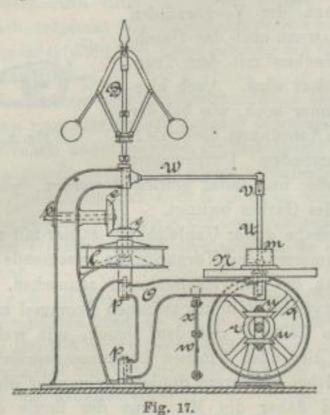
die folgende in Fig. 17 dargestellte Einrichtung getroffen werden. Die Achse U der Scheiben m N trägt ein Napflager V, in welches ein an einer Stange W sitzender Zapfen hineinreicht; Stange W ist im Hauptbock befestigt und wird in Stärke und Federung so gewählt, dass sie bei Verschiebung von N aus der Mittellage diese am Hebel U stets wieder zurück zu schieben versucht. Neben dieser Verschiebung strebt aber W durch U auch ein Kippen



Geschwindigkeitsregulator von Schmeisser.

von N an, und man kann die Verhältnisse so wählen, dass N auf die langsam gehende Rolle q ebenso presst wie auf die rascher gehende.

Die Patentansprüche lauten:

1) Geschwindigkeitsregulator für Wasserkraftmaschinen, gekennzeichnet durch zwei
Krafteinschalter, von welchen der vom Geschwindigkeitsregulator beherrschte ein sich
selbst abstellender Krafteinschalter ist, welcher
durch Stellzeug auf einen zweiten Krafteinschalter wirkt, der aus Frictionsscheiben in
Verbindung mit einem Umlaufwendegetriebe
besteht und mit Selbstabstellung durch den
von ihm angetriebenen Abstellmechanismus
eingerichtet ist.

2) Eine Ausführungsform des unter 1) genannten Regulators, bei welcher, wenn für den
vom Geschwindigkeitsregulator beherrschten
Krafteinschalter ein solcher mit Klinken und
Sperrad gewählt worden ist, dieser auf den
zweiten Krafteinschalter mittels der wechselnden Spannung von Federn G und F einwirkt,
wobei eine Bremse L die Federn G und F
beeinflusst.

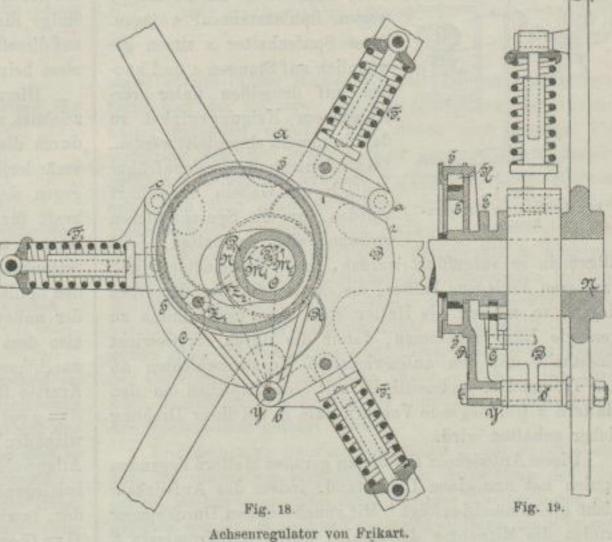
3) Eine Ausführungsform des unter 1) genannten Regulators, bei welcher von dem vom Geschwindigkeitsregulator beherrschten Krafteinschalter neben der Verschiebung von Nm auch durch deren Achsenverlängerung U eine Feder W gespannt wird, welche durch ihre Spannkraft ein Kippen der Scheibe N nach der schnell laufenden Rolle q zu hervorruft, wodurch bei richtiger Wahl der Länge von U, wie Federung von W eine stets gleiche Belastung beider Rollen q entsteht.

Der Achsenregulator von J. R. Frikart in München Dinglers polyt. Journal Bd. 291, Heft 1. 18941.

(D. R. P. Nr. 71572) ermöglicht es, verhältnissmässig grosse Schwungmassen in dem verfügbaren Raum unterzubringen und dadurch eine grosse Verstellkraft des Regulators zu erreichen. Es sind drei einander gleiche Gewichte ABC (Fig. 18 und 19) um die Nabe des Schwungrades derart angeordnet, dass sie um die gegen die Naben des Schwungrades festen Zapfen abc schwingen können. Dies wird auch dadurch ermöglicht, dass die Stellen 12 eines jeden Gewichtes nach Kreisbögen um bezieh. abc gestaltet sind. Die Federn F1 F2 F3 suchen die Gewichte ABC an die Nabe zu drücken. Bei ihrem Ausschlag verstellen Gelenkstücke G ein Excenter E, welches mit seinem, einen Ring H tragenden Ende in das auf die Steuerungsorgane einwirkenden Excenter S hineinragt. E ist in H drehbar, H dagegen mit S durch den Bolzen  $Z_1$  verbunden. Das Excenter S kann um einen, in Fig. 18 mit b zusammenfallenden Bolzen Y schwingen, was auch Aussparungen in Boden und Deckel von S gestatten.

Schlagen die Gewichte ABC aus, so verdrehen sie durch die Gelenke G das Verstellexcenter E, wobei dessen Mittelpunkt von  $M_1$  nach  $M_2$  gelangt. Hierdurch wird der dem Ring H und Excenter S gemeinsame Bolzen  $Z_1$  nach  $Z_2$  verschoben und der Mittelpunkt des Excenters S von  $P_1$  nach  $P_2$  verlegt. Der Bogen  $P_1P_2$  kann so flach gemacht werden, dass die Voreilung nicht beeinflusst wird.

Es besteht für diesen Regler folgender Patentanspruch: Ein Achsenregulator, gekennzeichnet durch drei Schwunggewichte, deren gegenseitige Begrenzungsflächen nach Kreisbögen um die Aufhängepunkte der Gewichte geformt sind, damit die Gewichte in geschlossenem Zustande den ganzen



um die Nabe N befindlichen Raum ausfüllen, wobei die Uebertragung der Bewegung der Gewichte auf das Steuerungsexcenter SS, welches an einem um Punkt Y des Armkreuzes schwingenden Rahmen R befestigt ist, in der Weise geschieht, dass durch die Stangen G ein um die Welle O drehbares Stellexcenter E, dessen Ring H an den Rahmen R engelenkt ist, bewegt wird. W. Gentsch.

2