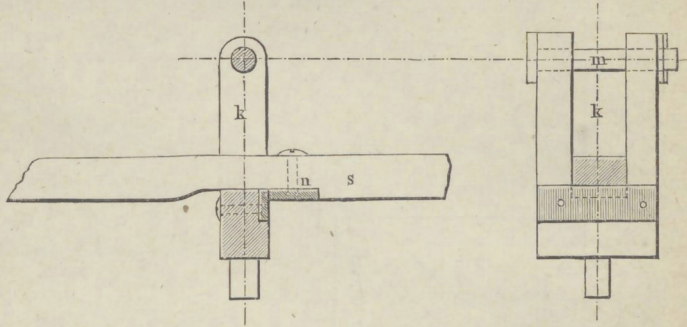


und die Feder schliesst das Ventil. Der Moment der Auslösung wird in aus der Skizze ersichtlicher Weise durch den Regulator bestimmt, indem derselbe durch einen Winkelhebel die Lage des Drehpunktes für den Hebel h verändert. Die Steuerung ist ausserordentlich einfach und gedrängt und vermeidet namentlich auch jeden schädlichen Stoss auf den Regulator.

Fig. 4.



Wesentlich complicirter als die gebräuchliche Corliss-Steuerung, allerdings in Gedanke und Ausführung recht elegant, ist der Steuerungsmechanismus der Maschine von Wannieck ¹⁾ in Brünn (Patent Wannieck-Köppner).

Wie schon oben kurz angedeutet, liegt dieser Steuerung der Gedanke zu Grunde, die Auslösung innerhalb eines wesentlich grösseren Winkels zu ermöglichen, um so je nach Bedürfniss mit geringerer oder grösserer Expansion arbeiten, d. h. innerhalb weiter Grenzen die Betriebskraft beliebig vergrössern oder verringern zu können. Bei der gebräuchlichen Corlisssteuerung ist dies bekanntlich nur innerhalb sehr enger Grenzen (0 bis 0.4, mit einiger Sicherheit sogar nur bis $\frac{3}{8}$ Cylinderfüllung) möglich; und doch wäre eine solche Variabilität für manche Fälle sehr erwünscht, namentlich für alle die Branchen, welche häufig wechselnden Conjunctionen unterworfen, um zu gewissen Zeiten mit verdoppelten Kräften arbeiten zu können.

Denken wir uns wieder, Fig. 5, eine gewöhnliche Corliss-Steuerung, so haben wir bereits oben gesehen, dass eine Auslösung bloss möglich innerhalb des Winkels EOe'' . Erfolgt dieselbe innerhalb dieses Winkels nicht, so findet sie für den betreffenden Hub überhaupt nicht statt, die Klinke bleibt vielmehr auch während des Rückganges der Steuerscheibe in ihrer Stellung, und es wird folglich das Ventil erst geschlossen in der zu E symmetrischen Stellung E' ; die Maschine arbeitet während des ganzen Winkels EOE' mit vollem Druck, also sehr geringer Expansion. Wäre es nun möglich, ebenso wie auf dem Vorgange der

¹⁾ Zeichnung und Beschreibung Engineering XV, p. 375.