

des Schwingungskreises von G am kleinsten. Die Länge des Lenkeransatzes KrK' und der Lenkerstange $K'C_2$ (vgl. Abb. 300 bis 303) ist so zu bestimmen, daß Punkt C_2 bei Mittelstellung des Kreuzkopfes in Mitte des Schwingungsbogens von C_2 liegt.

Bei den Drillingslokomotiven Gattung S_{10}^2 in Abb. 308 setzt sich die Schieberbewegung für den Innenzylinder zusammen aus den von den Schieberkreuzköpfen der Außensteuerung entnommenen Bewegungen, die durch im Rahmen drehbar gelagerte Übertragungs-

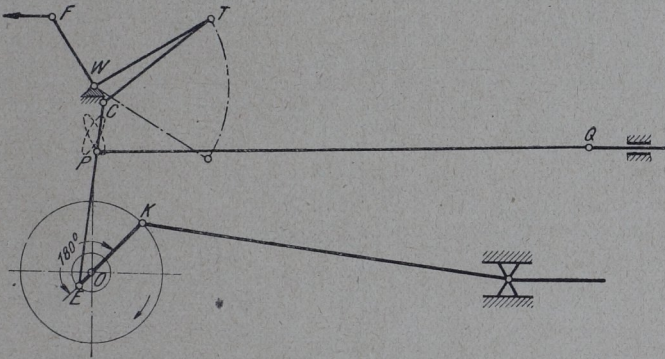


Abb. 310. Marshall-Steuerung.

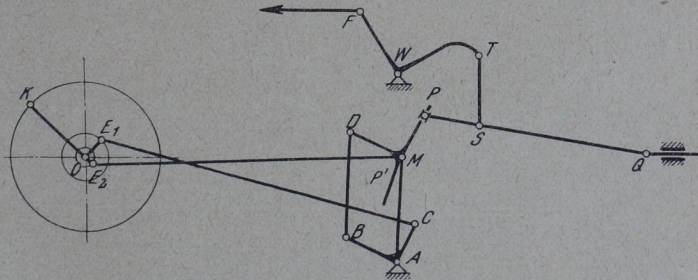


Abb. 311. Marshall-Steuerung mit zwei Hubscheiben.

hebel in Maschinenmitte zu einer Einzelbewegung vereinigt werden. Durch die beiden zweiarmigen Hebel A_1D_1 und A_2D_2 wird die Bewegung der beiden äußeren Schieberstangen P_1S_1 und P_2S_2 verdoppelt, da $A_1B_1 = \frac{1}{2}B_1D_1$ und $A_2B_2 = \frac{1}{2}B_2D_2$. P_3 auf dem Verbindungshebel C_1C_2 beschreibt somit den gleichen Wege wie P_1 und P_2 .

Abb. 309 Steuerung der Drillingslok. G_{12} . Die Bewegung des Schiebers für den mittleren Zylinder wird durch eine im Rahmen fest gelagerte Welle und eine auf dieser schwingend gelagerte Welle abgeleitet. Erstere erhält ihre Drehbewegung von P_1Kr^1 , letztere