des Schwingungskreises von G am kleinsten. Die Länge des Lenkeransatzes Kr K' 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 Drillinglokomotiven 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-

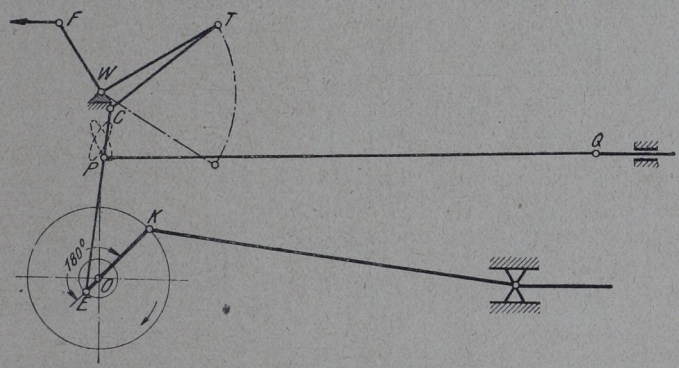

Abb. 310. Marshall-Steuerung.

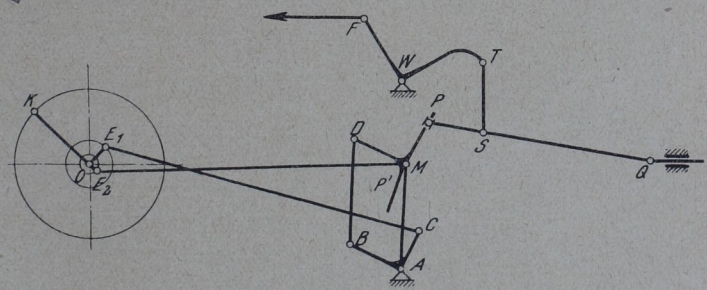

Abb. 311. Marshall-Steuerung mit zwei Hubscheiben.

hebel in Maschinenmitte zu einer Einzelbewegung vereinigt werden. Durch die beiden zweiarmigen Hebel $A_1 D_1$ und $A_2 D_2$ wird die Bewegung der beiden äußeren Schieberstangen $P_1 S_1$ und $P_2 S_2$ verdoppelt, da $A_1 B_1 = {}^1/_2 B_1 D_1$ und $A_2 B_2 = {}^1/_2 B_2 D_2$. P_3 auf dem Verbindungshebel $C_1 C_2$ beschreibt somit den gleichen Wege wie P_1 und P_2.

Abb. 309 Steuerung der Drillinglok. 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 $P_1 Kr^1$, letztere