## Einleitung.

## Grundlehren ber Rinematif.

Kinomatik. Im ersten Theile dieses Werkes, welcher die theoretische §. 1. Mechanit behandelt, find die Bewegungsgesetze der Körper unter der Boraussetzung entwickelt, daß diefelben als materielle Bunfte den auf fie ein= wirfenden Rraften frei beweglich folgen fonnen, wobei bann bie von ihnen beschriebene Bahn als Resultat der Ginwirfung der gedachten Rrafte fich ergiebt. Beispielsweise ift bie Bahn einer abgeschoffenen Rugel wefentlich von der Schwerfraft und bem Luftwiderftande bedingt. Im Maschinenbau fann man ben einzelnen Organen eine folche Freiheit der Bewegung nicht gestatten, sondern schreibt ihnen durch äußeren Zwang, wie 3. B. durch feste Leitungen, bestimmte Bewegungen vor. Bereits in Theil I. S. 299 ift Die Birfung folder festen Buhrungen erläutert und dabei besonders hervorgehoben, daß die Leitbahn in jedem Augenblicke genau folde Rrafte auf ben Körper ausübt, wie fie auf den frei gedachten Rorper wirfen mußten, wenn derfelbe fich zufolge biefer Eräfte in der nämlichen Bahn bewegen follte. Es ift alfo auch hier, wie bei der freien Bewegung, die beschriebene Bahn das Resultat von Rruften, aber es besteht der Unterschied, daß, mahrend bei dem frei bewegten Körper jede Menderung der Krafte mit einer Menderung der Bemegung, ihrer Form wie ihrer Geschwindigkeit nach, verknüpft ift, die Bahn eines zwangläufig geführten Rorpers eine bestimmte, von der Ginwirfung äußerer Rräfte unabhängige ift. Durch folche äußeren Rräfte fann wohl die Intensität der Bewegung aller Theile des betreffenden Maschinengetriebes vergrößert oder verringert werden, jedoch bleibt das Berhältniß zwischen

den Geschwindigkeiten der einzelnen Theile zu einander in jedem Falle unversändert dasselbe, ebenso wie die Bahnen der einzelnen Theile selbst unverändert bleiben. Dieses Berhältniß und diese Bahnen sind nur von dem geometrischen Zusammenhange der gesührten Theile zu einander und der Führungs

organe zu ihnen abhängig.

Sine Untersuchung dieser Abhängigkeit, die nach dem Borstehenden einen wesentlich geometrischen Charafter haben wird, hat also weder auf die äußeren treibenden Kräfte Rücksicht zu nehmen, noch mit der Zeit oder der abssoluten Geschwindigkeit zu rechnen. Nur um die Ermittelung der gegensseitigen Bahnen der bewegten Elemente sowie um das Verhältnis von deren relativen Geschwindigkeiten kann es sich handeln. Der Wissenschaft, welche sich mit dieser Untersuchung beschäftigt, und deren Wichtigkeit der Bebeutung des Maschinenwesens entsprechend ist, hat man den Namen Kinesmatik\*) oder Maschinengetriebelehre gegeben. Zum bessern Verständenis der in diesem Bande gegebenen Theorie der Zwischenmaschinen sollen die Grundgesetze dieser Disciplin hier angesührt werden.

Bewegung der Körper im Allgemeinen. In dem Folgenden §. 2. sind stets starre Körper vorausgesetzt, d. h. solche, deren einzelne Punkte uns veränderliche gegenseitige Abstände von einander haben und behalten. Wenn es auch in Wirklichkeit absolut starre Körper nicht giebt, vielmehr alle uns bekannten Materialien unter Einsluß äußerer Kräfte gewisse elastische Formsänderungen annehmen, so sind doch bei den im Maschinenbau vorzugsweise angewandten Stoffen diese Beränderungen so unbedeutend, daß sie für die hier folgenden Erörterungen vernachlässigt werden dürfen.

Wenn ein freier starrer Körper eine ganz beliebige Bewegung gemacht hat, so ist seine neue Lage im Allgemeinen vollständig bestimmt, wenn die Orte von drei nicht in gerader Linie liegenden Punkten bekannt sind. Dies geht ohne Weiteres daraus hervor, daß ein Körper vollständig an der Bewegung gehindert ist, sobald drei seiner Punkte, die nicht in gerader Linie liegen, sestzgehalten werden. Wenn bei der gedachten Bewegung ein Punkt des Körpers seinen Ort beibehalten hat, etwa indem man ihn durch Festhalten an einer Bewegung verhinderte, so genügt zur Bestimmung der neuen Lage des Körpers

<sup>\*)</sup> Hausig versteht man unter Kinematit oder Phoronomie allgemein die Lehre von der Bewegung, sofern sie auf die Ursachen derselben oder die Kräfte nicht Rücksicht nimmt, sondern lediglich die Natur der Bewegung in Betracht zieht. In dieser Art ist die Kinematit auch im ersten Theile, §. 49, ausgesaft. (Siehe auch: Schell, Theorie der Bewegung, S. 5.) In dem Folgenden verstehen wir unter Kinematit speciell die Lehre von der "Berursach ung der gegenseitigen Ortsveränderungen in der Maschine", siehe Reuleaux: Theoretische Kinematit, S. 43.