

Die Suche nach dem passenden Zahnrad

Aufgabenstellung I, Exentergetriebe

nach einer Idee von Helmut Neunzert

Die Problemstellung zur Aufgabe kommt aus der Uhrenindustrie. Zur Fortschaltung der Datumsanzeige wird ein *exentrisches* Getriebe benötigt (Abbildung 1). Zahnrad 1 ist dabei nicht zentrisch gelagert, d.h. sein Drehzentrum D_1 ist um die Distanz e aus der Mitte des Rades versetzt. Der Quotient e/r wird in einem solchen Getriebe als *Exentrität* bezeichnet. Gesucht ist nun das passende Gegenstück, d.h. ein ovales Rad 2 das ständig im Eingriff mit Rad 1 steht und sich bei einer Umdrehung von Rad 1 genau einmal um seine Achse dreht.

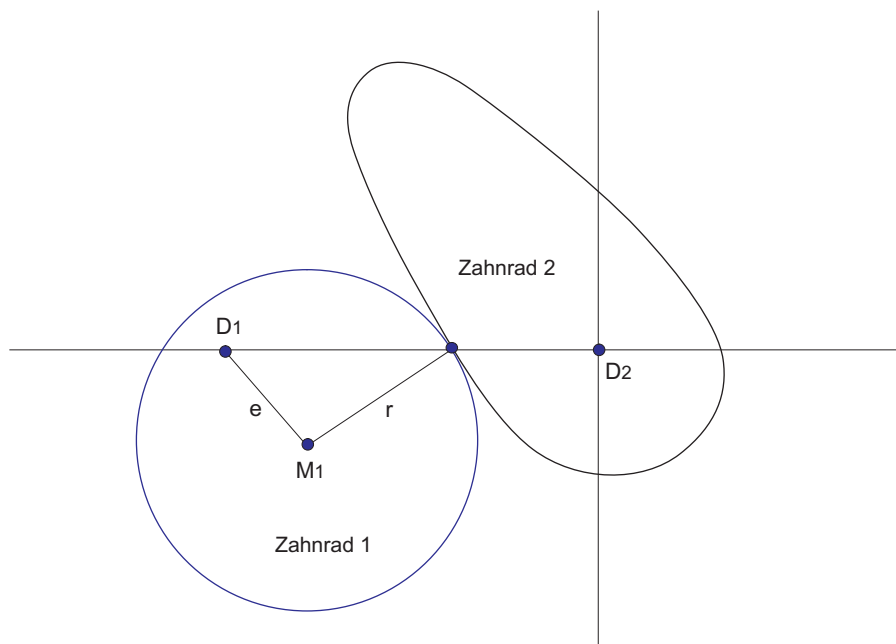


Abbildung 1: Exentergetriebe

1. Formuliere aus den physikalischen Bedingungen der Aufgabenstellung zwei Gleichungen aus denen man die Kurvenform vom Zahnrad 2 berechnen kann.
2. Stelle eine Differentialgleichung (DGL) für den Drehwinkel β vom Rad 2 auf, in Abhängigkeit vom Drehwinkel α vom Rad 1, d.h. $\beta(\alpha)$.
3. Löse die DGL mittels numerischer Integration und plote die Kurve vom Rad 2 für $r = 5, e = 4$.

Aufgabenstellung II, Zahnräder aus Polarkurven

nach einer Idee von Ingmar Rubin

Wir wollen die vorangehende Aufgabenstellung verallgemeinern. Vorgelegt sei die Randkurve vom Rad1 als Polargleichung $r_1 = r_1(t)$. Die Funktion $r_1(t)$ soll dabei gewissen Eigenschaften genügen, damit unsere Problemstellung sinnvoll bleibt:

1. die Kurve, die $r_1(t)$ beschreibt, sei auf dem Intervall $0 \leq t \leq 2\pi$ hinreichend glatt, d.h. es existiere eine stetige erste und zweite Ableitung von r_1 nach t ,
2. die Kurve $r_1(t)$ sei 2π periodisch, d.h. es gilt $r_1(0) = r_1(2\pi)$ - alle Formen von Spiralkurven scheiden damit aus,

Die verallgemeinerte Aufgabenstellung lautet dann:

1. vorgelegt sei die Polarkurve $r_1(t)$ auf dem Intervall $0 \leq t \leq 2\pi$,
2. Entwerfe einen Lösungsalgorithmus zur Bestimmung einer passenden Gegenkurve $r_2(t)$. Benutze als Unterstützung ein Computerprogramm Deiner Wahl.
3. Bestimme für die folgenden Polargleichungen $r_1(t)$ die Gegegenkurve durch numerische Simulation. Plote beide Kurven $r_1(t)$, $r_2(t)$ in ein Diagramm ($0 \leq t \leq 2\pi$).

(a) $r_1(t) = 1 + \cos^2(t)$,

(b) $r_1(t) = \frac{5}{4} + \cos(t)$,

(c) $r_1(t) = 2 + \cos(3t)$

Gesamtpunktezahl = 14