## 5. Zusammenfassung

Die Aufrabe, mit der sich die Arbeit beschiftigte, war es, das dynamische Verhalten hydrostatischer Antriere zu untersuchen.

Die Fragen, die es dabei zu beantworten galt, lauteten:

- Wie sieht das dynamische Verhalten eines hydrostatischen Antriebes mit Servorumge aus, und wie wirf es durch die Bauelementerarameter beeinfluct?
- Kann dieses durch Parameter beeinflußte Verhalten mathematisch beschrieben werden ?
- Ist die Einsetzung eines solchen Antriebes in Regelbreisenmöglich, ohne da? die allgemeinen Vorzüre der Hydrostatik wie auter Wirbungsgrad in weiten Bereichen
- . und hohe Rigenfrequenz des Antriepssystems verloren genen ?

Zur Beantwortung dieser Fragen und zur Lösung der gestellten Aufgabe wurden zunächst die Bauelemente der Antriebe untersucht und ihre Funktion mathematisch beschrieben. Durch Zusammenfassung der Gleichungen wurde ein mathematisches Modell geschaffen, das die Untersuchungen von Antrieben auf Analog- oder Digitalrechnern ermöglichte. Linearisierung der Gleichungen ergab die Möglichkeit, die das Zeitverhalten charakterisierenden Werte - Eigenfrequenz und Dämpfung formelmeßig zu erfassen. Eine ausführliche Untersuchung der Vennwerte erbrachte, daß die Demnfung bei rotatorischen Antrieben von druckabhängigen Leckverlusten, bei Zylinderantrieben hingegen von geschwindigkeitsabhängigen Kraftverlusten pestimmt wird. Dieser Unterschied gilt, wie die durchgeführten Untersuchungen ergeben haben, trotz der Tatsache, daß beide Verlustanteile im Bereich der Eckleistung etwa gleiche Wirkungsgradminderungen hervorrufen. Weiterhin bestätigte sich, daß infolge der gewollt geringen Verluste bzw. guten Wirkungsgrade bei geringem Massenträgheitsmoment der Last und elastischer Übertragungsleitung eine für Regelungszwecke zu niedrige Eigendempfung des Systems auftritt.

Dieser Zustand konnte aber durch Rückführung geeigneter Signale aus dem Antriebskreis beseitigt werden. Proportionale
oder nachgebende Rückführung des Differenzdruckes im Antriebsbreislauf sind dazu brauchbar. Voraussetzung ist jedoch ein
mutes Zeitverhalten des Stellkolbenlageregelkreises der Servopunge.

Fit diesen Ergebnissen waren die Grundlagen für die sich anschließenden Untersuchungen eines drehzahlgeregelten Getriebes
geschaffen. Die Messungen, die an realen und an simulierten
drehzahlgeregelten Getrieben durchgeführt wurden, ergaben,
daß zufriedenstellend arbeitende geregelte Antriebe technisch
realisierbar sind. Als zufriedenstellend arbeitend können
sie deswegen bezeichnet werden, weil die Vorzüge - hohe Eigenfrequenz und guter Wirkungsgrad - auch bei Einsetzung in einem
Regelkreis durch eine günstige Lösung des Dümpfungsproblems
erhalten bleiben.