

19 BUNDESREPUBLIK
DEUTSCHLAND



DEUTSCHES
PATENTAMT

12 **Offenlegungsschrift**
11 **DE 29 38 809 A 1**

51 Int. Cl. 3:
F 16 C 32/04

21 Aktenzeichen: P 29 38 809.8 51
22 Anmeldetag: 25. 9. 79
43 Offenlegungstag: 2. 4. 81

70 Anmelder:
Siemens AG, 1000 Berlin und 8000 München, DE

72 Erfinder:
Hini, Paul, 8520 Erlangen, DE, Foister, Helmut, 8521
Neunkirchen, DE; Stransky, Gerd, 8755 Alzenau, DE

54 **Magnetisches Schwabelager**

DE 29 38 809 A 1

DE 29 38 809 A 1

Patentansprüche

1. Magnetisches Schwebelager für einen Rotationskörper mit in Achsrichtung hintereinander angeordneten Magnet-
5 systemen, die jeweils zwei ringförmige, koaxial angeordnete Dauermagneten mit abstoßender Polung enthalten, von denen jeweils einer am Rotationskörper und der andere am Ständer befestigt ist, d a d u r c h
g e k e n n z e i c h n e t , daß Dauermagnete (10,
10 11, 14, 15) mit flachem Querschnitt vorgesehen sind, die senkrecht zu ihren Flachseiten magnetisiert sind und deren einander gegenüberstehende freie Polflächen jeweils einen Kegelstumpf bilden, der zu einem Kegel gehört, dessen Achse in der Rotationsachse liegt, und
15 daß die Spitzen der Kegel der beiden Magnetsysteme (12, 16) entgegengesetzt gerichtet sind.
2. Schwebelager nach Anspruch 1, d a d u r c h
g e k e n n z e i c h n e t , daß die Neigung der
20 Polflächen der Magnete (10, 11) des einen Magnetsystems (12) vom Neigungswinkel der Polflächen der Magnete (14, 15) des anderen Magnetsystems (16) abweicht.
3. Schwebelager nach Anspruch 1 oder 2, d a d u r c h
25 g e k e n n z e i c h n e t , daß zusätzliche Magnetsysteme vorgesehen sind.
4. Schwebelager nach einem der Ansprüche 1 bis 3, d a d u r c h
g e k e n n z e i c h n e t , daß im
30 Luftspalt der Magnetsysteme (12 und 16) jeweils ein Abstandhalter (22 bzw. 23) aus nichtmagnetischem Material vorgesehen ist.

130014/0703

- 2 - VPA 79 P 7558 BRD

5. Schwebelager nach Anspruch 4, dadurch
gekennzeichnet, daß der Abstandhalter
(22, 23) jeweils auf einer der beiden Polflächen der
Magnete des Magnetsystems (12 bzw. 16) angeordnet ist
5 und die andere Polfläche mit einer Abdeckung (24, 25)
aus nichtmagnetischem Material versehen ist.

SIEMENS AKTIENGESELLSCHAFT
Berlin und München

Unser Zeichen
VPA 79 P 7558 BRD

5 Magnetisches Schwebelager

Die Erfindung bezieht sich auf ein magnetisches Schwebelager für einen Rotationskörper mit in Achsrichtung hintereinander angeordneten Magnetsystemen, die jeweils
10 zwei ringförmige, koaxial angeordnete Dauermagnete mit abstoßender Polung enthalten, von denen jeweils einer am Rotationskörper und der andere am Ständer befestigt ist.

15 Bei magnetischen Lagern für stehende Wellen, beispielsweise für die Läuferwelle von Elektrizitätszählern, wird das Gewicht der Wellen und des mit ihr verbundenen Rotationskörpers durch Magnetfelder teilweise oder auch ganz kompensiert. Im Falle einer teilweisen Kompensierung
20 wird der Druck der Welle auf ein tragendes Lager vermindert und im Falle der vollständigen Kompensierung wird die Welle magnetisch in der Schwebe gehalten.

Eine bekannte Ausführungsform eines magnetischen Schwebelagers für eine stehende Welle enthält in Achsrichtung
25

tung der Welle hintereinander angeordnete Magnetsysteme mit jeweils zwei koaxial zueinander angeordneten Magneten mit radialer Magnetisierung und abstoßender Polung. Die senkrecht zur Rotationsachse gerichteten abstoßenden Magnetkräfte bilden die Führungskräfte für den Rotationskörper. Zur Bildung von Haltekräften in Richtung der Rotationsachse sind besondere Stabilisierungssysteme erforderlich. Zur Stabilisierung dient das steuerbare Magnetfeld eines Elektromagneten, dessen Magnetfluß auf einen diamagnetischen Körper wirkt, der mit dem Rotationskörper verbunden ist (DE-AS 1 422 413).

Es ist ferner bekannt, ein elektromagnetisches Trag- und Führungssystem dadurch zu kombinieren, daß eine als Rückschlußkörper für einen Elektromagneten dienende Ankerschiene zur Waagerechten geneigt angeordnet wird. Durch diese Schrägstellung des Luftspalts erhält man eine Krafrichtung, die sowohl eine als Haltekraft dienende Komponente in senkrechter Richtung als auch eine als Führungskraft dienende Komponente in waagerechter Richtung erzeugt. Wenn die Summe aller Führungskräfte Null ist, schwebt das bewegliche Systemteil innerhalb der ruhenden Anordnung. Mehrere Elektromagneten werden in der Bewegungsrichtung hintereinander angeordnet und die Neigung der Ankerschienen wird so gewählt, daß die einzelnen Magneten jeweils abwechselnd Führungskräfte in der einen und in der entgegengesetzten Richtung erzeugen. Von außen einwirkende Kräfte auf den Bewegungskörper werden kompensiert durch entsprechende Änderung der Führungskräfte. Zu diesem Zweck erhält das System eine empfindliche Regelung für die Elektromagneten (DE-AS 2 134 424).

Der Erfindung liegt nun die Aufgabe zugrunde, ein magnetisches Schwetelager der eingangs genannter Art zu ver-

S

- 1 - VPA 79 P 7 5 5 8 BRD

5 einfachen und zu verbessern, insbesondere soll das magnetische Trag- und Führungssystem so kombiniert werden, daß der Rotationskörper sowohl in der Achsrichtung als auch senkrecht zur Achsrichtung ohne zusätzliche Stabilisierungssysteme stabil gelagert wird.

10 Diese Aufgabe wird erfindungsgemäß gelöst durch die kennzeichnenden Merkmale des Anspruchs 1. Die beiden Magnet-systeme bilden durch die geneigte Anordnung ihrer Pol-flächen magnetische Abstoßungskräfte, die sowohl Kompo-
15 nenten in der Achsrichtung als auch in radialer Rich-tung erzeugen. Der Rotationskörper wird im Ständer in der Schwebelage gehalten, wenn die Summe der Tragkräfte und die Summe der Führungskräfte Null ist. Das Eigengewicht
des Rotationskörpers kann dadurch berücksichtigt werden, daß die Luftspalte der beiden Magnetsysteme entspre-
chen unterschiedlich bemessen werden.

20 Durch die Neigung der Polflächen der beiden Magnet-systeme können bei konstanter Magnetkraft die Komponen-ten in senkrechter und waagrechter Richtung, d.h. die Trag- und Führungskräfte, geändert werden.

25 Unter Umständen kann es zweckmäßig sein, beispiels-weise bei Rotationskörpern mit verhältnismäßig großem Gewicht oder zusätzlich in Richtung der Rotationsachse einwirkenden Kräften, ein oder mehrere zusätzliche
Magnetsysteme konzentrisch zur Rotationsachse anzuord-
30 nen, deren Neigungswinkel der Polflächen so gewählt wird, daß entweder die Tragkräfte oder die Führungs-kräfte verstärkt werden.

35 Der Rotationskörper wird nahezu unabhängig von seiner Lage, d.h. sowohl mit senkrechter als auch mit waag-

- * -

VPA 79 P 7558 BRD

rechter Anordnung, und unter Umständen auch mit geneigter Anordnung der Welle in seiner Schwebelage im Ständer gehalten.

5 Zur weiteren Erläuterung der Erfindung wird auf die Zeichnung Bezug genommen, in der ein Ausführungsbeispiel eines magnetischen Schwebelagers nach der Erfindung als Schnittbild schematisch veranschaulicht ist.

10 In der Figur ist ein Rotationskörper mit 2 bezeichnet, der eine Welle 4 und zwei scheibenförmige Stützkörper 6 und 8 enthält, die jeweils als Träger für einen flachen ringförmigen Magneten 10 bzw. 14 dienen. Diese Magneten 10 und 14 bilden zusammen mit einem weiteren
15 ebenfalls ringförmig und flach gestalteten Magneten 11 bzw. 15 jeweils ein Magnetsystem 12 bzw. 16. Die Magnete 10, 11 und 14, 15 sind in Richtung ihrer Dicke magnetisiert und so angeordnet, daß sich gleichnamige Pole gegenüberstehen und abstoßende Magnetkräfte
20 erzeugt werden, was in der Figur durch die Pole N und S angedeutet ist. Die Magnete 11 und 15 sind an einem Ständer 20 befestigt, der als ruhendes Bauteil angenommen ist, obwohl die magnetischen Kräfte K_1 bis K_4 eine Relativbewegung des Rotationskörpers 2 gegenüber
25 dem Ständer 20 zulassen. Es ist somit auch möglich, daß der Rotationskörper 2 in einer Ruhelage gehalten wird und daß sich dann der Ständer 20 in einer Schwebelage symmetrisch zur in der Figur nicht näher bezeichneten Rotationsachse hält, sofern das Eigengewicht des
30 Ständers 20 unberücksichtigt bleibt und äußere Kräfte auf das System nicht einwirken.

Die Kraft K_1 hat eine Kraftkomponente K_{1x} in waagrechter Richtung, die als Führungskraft dient und eine
35 Kraftkomponente K_{1y} in senkrechter Richtung, die als

130014/0703

Tragkraft für den Rotationskörper 2 dient. In gleicher Weise kann die magnetische Kraft K_2 in ihre waagrechte Komponente K_{2x} und ihre senkrechte Komponente K_{2y} verlegt werden. Die beiden Kraftkomponenten K_{1x} und K_{2x} sind in waagerechter Richtung gegeneinander gerichtet und dienen als Führungskräfte für den Rotationskörper 2. Die magnetischen Kräfte K_3 und K_4 bilden jeweils eine senkrechte Komponente K_{3y} bzw. K_{4y} , die den Kraftkomponenten K_{1y} und K_{2y} entgegengerichtet sind und ebenfalls als Haltekräfte für den Rotationskörper 2 dienen. Die waagerechten Komponenten K_{3x} und K_{4x} dienen als Führungskräfte. Der Rotationskörper 2 befindet sich in einer stabilen Schwebelage, wenn die Summe der Tragkräfte K_{1y} bis K_{4y} und die Summe der Führungskräfte K_{1x} bis K_{4x} Null ist.

Die einander gegenüberliegenden Polflächen der Magnete 10 und 11 bzw. 14 und 15 begrenzen jeweils einen Kegelstumpf, der zu einem Kegel gehört, dessen Achse in der Rotationsachse des Rotationskörpers 2 liegt. Diese beiden Kegel des oberen Magnetsystems 12 sind nach unten gerichtet, was in der Figur durch den Öffnungswinkel α angedeutet ist. Die beiden Kegel des unteren Magnetsystems 16 sind demgegenüber mit ihrer Spitze nach oben gerichtet, was in der Figur durch den Öffnungswinkel β eines dieser Kegel angedeutet ist. Das magnetische Schwebelager würde den Rotationskörper 2 in gleicher Weise in einem Schwebезustand halten, wenn das obere Magnetsystem 12 mit dem unteren Magnetsystem 16 vertauscht würde, dann würde der Öffnungswinkel des oberen Kegels nach oben und des unteren Kegels nach unten zeigen und diese Kegel wären wieder entgegengesetzt gerichtet.

Mit dem Neigungswinkel der Polflächen wird nicht die Größe, aber die Richtung der magnetischen Kraft geändert und damit ändern sich auch die Komponenten in senkrechter und waagrechter Richtung. Mit einer geringen Neigung, d.h. mit einem größeren Öffnungswinkel α , würden beispielsweise die senkrechten Kraftkomponenten K_{1y} und K_{2y} vergrößert und die waagrechten Komponenten K_{1x} und K_{2x} entsprechend vermindert. Mit dieser Anordnung des Magnetsystems 12 erhält man somit entsprechend erhöhte Haltekräfte. In entsprechender Weise würde man mit einer steileren Anordnung der Polflächen des Magnetsystems 12, d.h. mit einem kleineren Öffnungswinkel α , eine entsprechende Vergrößerung der Führungskräfte K_{1x} und K_{2x} erhalten.

15

Wirkt beispielsweise auf den Rotationskörper 2 eine Kraft P in Richtung der Rotationsachse und berücksichtigt man auch noch das Eigengewicht, so wird sich der Rotationskörper 2 aus der in der Figur angenommenen Lage senkrecht nach unten bewegen. Die entsprechende Verminderung des Abstandes a zwischen den Polflächen des Magnetsystems 12 bewirkt eine entsprechende Erhöhung der magnetischen Kräfte K_1 und K_2 . Die Kraftvergrößerung bewirkt eine entsprechende Vergrößerung der Kraftkomponenten K_{1y} und K_{2y} , die als Gegenkräfte für die äußere Kraft P wirken. Zugleich wird der Abstand b zwischen den Polflächen des Magnetsystems 16 vergrößert, was eine entsprechende Verminderung der magnetischen Kräfte K_3 und K_4 mit entsprechender Verminderung der Tragkräfte K_{3y} und K_{4y} zur Folge hat. Der Rotationskörper wird somit durch die äußere Kraft P nur sehr wenig verlagert.

20

25

30

35

Unter Umständen kann es zweckmäßig sein, oberhalb oder unterhalb der Magnetsysteme 12 und 16 noch ein zusätz-

liches Magnetsystem vorzusehen, dessen Neigung der
Magnete so gewählt wird, daß es entweder große senk-
rechte Tragkomponenten oder große waagerechte
Führungskomponenten bewirkt. Dieses zusätzliche Magnet-
5 system dient somit entweder als Haltesystem oder als
Führungssystem für den Rotationskörper 2.

In einer bevorzugten Ausführungsform des magnetischen
Schwebelagers kann, falls die Einwirkung von stoßarti-
10 gen Kräften P in Achsrichtung zu erwarten ist, die
Absenkung des Rotationskörpers 2 gegen die y-Richtung
dadurch begrenzt werden, daß im Luftspalt zwischen den
Dauermagneten 10 und 11 bzw. 14 und 15 der Magnet-
systeme 12 und 16 jeweils ein Abstandhalter 22 bzw. 23
15 vorgesehen ist. Als Abstandhalter 22 und 23 ist bei-
spielsweise ein Profiling geeignet, der auf einer der
Polflächen der beiden Magnete befestigt sein kann.

Die dem Abstandhalter 22 bzw. 23 gegenüberliegende
20 Polfläche des anderen Magneten 11 bzw. 15 kann jeweils
mit einer Abdeckung 24 bzw. 25 aus nichtmagnetischem
Material, vorzugsweise einer Kunststoffolie, versehen
sein, die als Gleitfläche und zugleich als Dämpfungs-
körper für eine stoßartige Auslenkung des Rotations-
25 körpers 2 dient.

5 Patentansprüche

1 Figur

ZusammenfassungMagnetisches Schwebelager

- 5 Die Erfindung bezieht sich auf ein magnetisches Schwebelager für einen Rotationskörper mit in Achsrichtung hintereinander angeordneten Magnetsystemen aus koaxialen Dauermagneten. Erfindungsgemäß sind Dauermagnete mit flachem Querschnitt vorgesehen, die senkrecht zu
- 10 ihren Flachseiten magnetisiert sind und deren einander gegenüberstehende freien Polflächen jeweils einen Kegelstumpf bilden, der zu einem Kegel gehört, dessen Achse in der Rotationsachse liegt und die Spitzen der Kegel
- 15 der beiden Magnetsysteme sind entgegengesetzt gerichtet. In diesem Schwebelager bilden die Magnetsysteme zugleich Haltekräfte und Führungskräfte für den Rotationskörper. Zusätzliche Stabilisierungssysteme sind somit überflüssig (Fig. 1).

