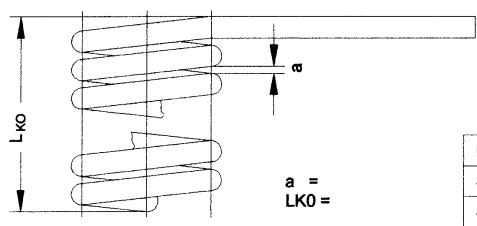
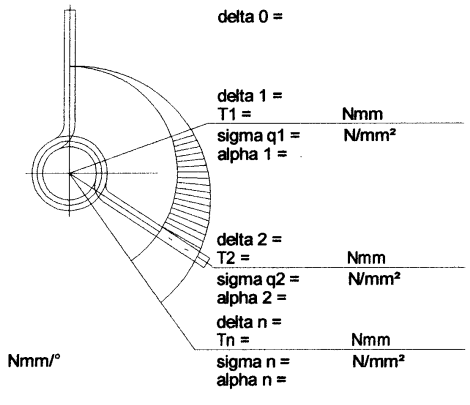
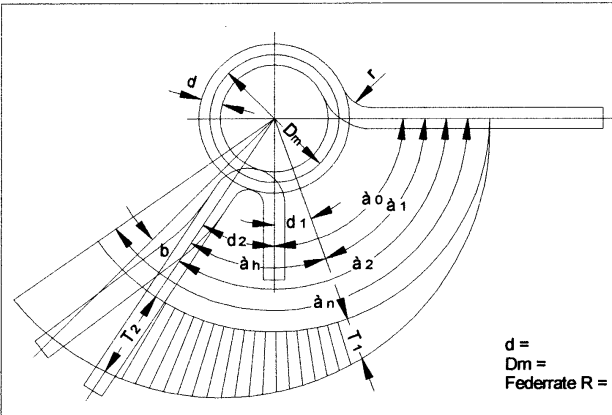


Weitergabe sowie Vervielfältigung dieser Unterlage, Verwertung und Mitteilung ihres Inhalts nicht gestattet, soweit nicht ausdrücklich zugestanden. Zuwiderhandlungen verpflichten zu Schadensersatz. Alle Rechte für den Fall der Patenterteilung oder Gebrauchsmuster-Eintragung vorbehalten.



1	Anzahl der federnden Windungen	n =
2	Windungsrichtung	rechts <input type="radio"/> links <input type="radio"/>
3	Belastung	in Windungsrichtung <input type="radio"/> gegen Windungsrichtung <input type="radio"/>
4	Arbeitswinkel (Hubwinkel)	alpha h =
5	Lastspielfrequenz	n = /s
6	Arbeitstemperaturbereich von	bis Grad C
7	Draht- oder Staboberfläche	gezogen <input type="radio"/> gewalzt <input type="radio"/> geschliffen <input type="radio"/> Feder kugelgestrahlt <input type="radio"/>
8	Oberflächenschutz:	
9	Werkstoff:	
	Zul. Biegespannung gerechnet mit Elastizitätsmodul	Sigma zul. = N/mm ² E = N/mm ²

	Ruhender Schenkel	Bewegter Schenkel
Einspannung		
Schenkelform		
Schenkellänge L		

	Zulaessige Abweichungen nach DIN 2194 Guetegrad		
	1	2	3
De, Di, (Dm)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
delta0	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
T1	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
T2	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
Lk0	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
L Schenkel	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
R biege	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
phi biege	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>

10	Draht- oder Stabdurchmesser d	je nach dem verwendeten Halbzeug nach DIN 2076 <input type="radio"/> nach DIN 2077 <input type="radio"/> nach DIN
11	Fertigungsausgleich	durch:
	a) wenn ein Drehmoment und der zugehoerige Winkel vorgeschrieben sind	delta0 <input type="radio"/>
	b) wenn ein Drehmoment, der zugehoerige Winkel und delta0 vorgeschrieben sind	n und d <input type="radio"/> n und De, Di, (Dm) <input type="radio"/>
	c) wenn zwei Drehmomente und die zugehoerigen Drehwinkel vorgeschrieben sind	delta0, n und d <input type="radio"/> delta0, n und De, Di, (Dm) <input type="radio"/>

Copying of this document and giving it to other and the use or communication of the contents thereof, are forbidden without express authority. Offenders are liable to the payment of damages. All rights are reserved in the event of the grant of a patent or the registration of a utility model or design.

Datum	Name
Bearb.	
Gepr.	
Norm	

Schenkelfeder



Zust.	Änderung	Datum	Name	Federnfabrik Subtil	Blatt
					Bl.