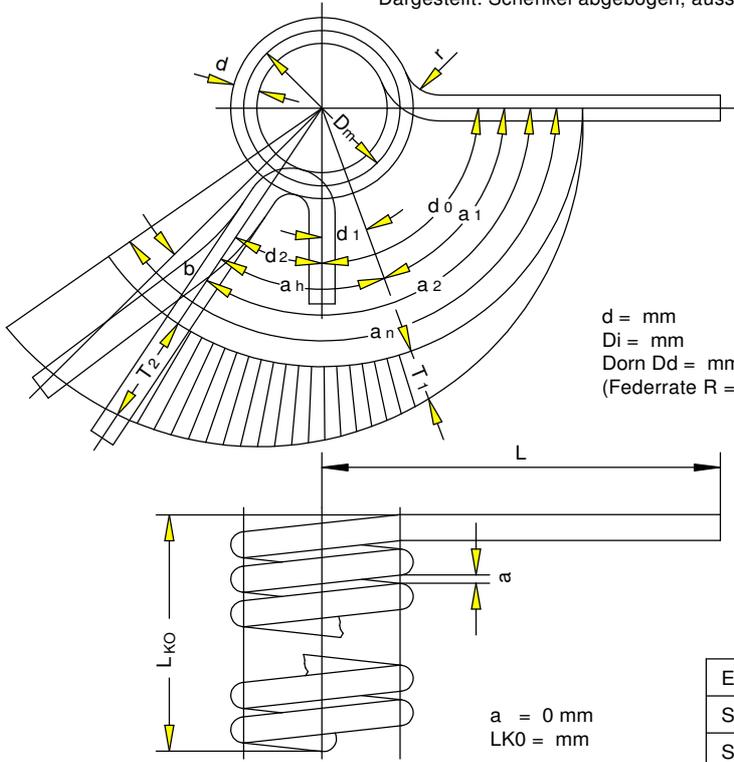


Weitergabe sowie Vervielfältigung dieser Unterlage, Verwertung und Mitteilung ihres Inhalts nicht gestattet, soweit nicht ausdrücklich zugestanden. Zuwiderhandlungen verpflichten zu Schadensersatz. Alle Rechte für den Fall der Patenterteilung oder Gebrauchsmuster-Eintragung vorbehalten.

Dargestellt: Schenkel abgebogen, aussen



d = mm
Di = mm
Dorn Dd = mm
(Federrate R = Nmm/°)

delta 0 =

delta 1 =
T1 = Nmm
sigma 1 = MPa
(alpha 1 = °)

delta 2 =
T2 = Nmm
sigma 2 = MPa
(alpha 2 = °)

delta n =
Tn = Nmm
sigma n = MPa
(alpha n = °)

	Ruhender Schenkel	Bewegter Schenkel
Einspannung	fest eingespannt	fest eingespannt
Schenkelform	tangential	tangential
Schenkellänge L		

1	Anzahl der federnden Windungen	n =	
2	Windungsrichtung	rechts links	<input type="radio"/> <input type="radio"/>
3	Belastung	in Windungsrichtung gegen Windungsrichtung	<input type="radio"/> <input type="radio"/>
4	Arbeitswinkel (Hubwinkel)		
5	Lastspielfrequenz	n = 1/s	
6	Arbeitstemperaturbereich von	0 bis 0° C	
7	Draht- oder Staboberfläche	gezogen gewalzt geschliffen Feder kugelgestrahlt	<input type="radio"/> <input type="radio"/> <input type="radio"/> <input type="radio"/>
8	Oberflächenschutz:		
9	Werkstoff:	Zul. Biegespannung gerechnet mit Elastizitätsmodul	Sigma zul. = MPa E = MPa
12	Zusätzliche Angaben		

10	Zulässige Abweichungen nach DIN 2194 Gütegrad			
		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"/>
Draht- oder Stabdurchmesser d	je nach dem verwendeten Halbzeug nach EN 10270-1			

11	Fertigungsausgleich	durch:
	a) wenn ein Drehmoment und der zugehörige Winkel vorgeschrieben sind	delta0 <input type="radio"/>
	b) wenn ein Drehmoment, der zugehörige 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 zugehörigen 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		
Zust.	Änderung	Datum	Name	Federnfabrik Subtil	

Kunde:

Artikel-Nr.:

Blatt
Bl.

