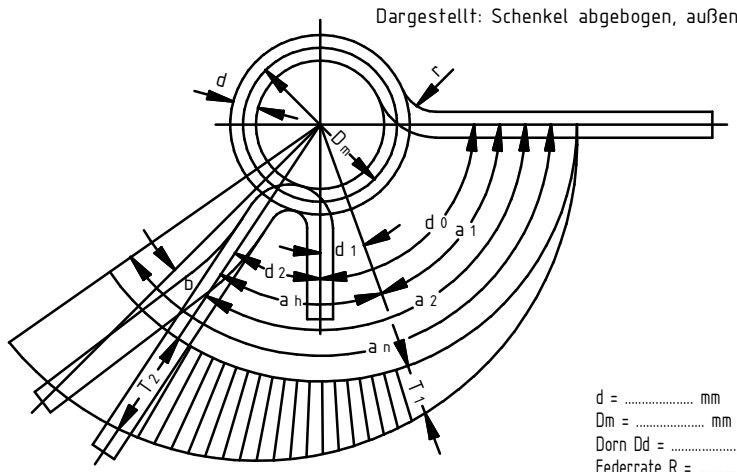
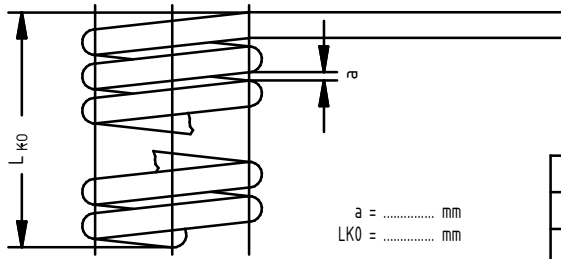
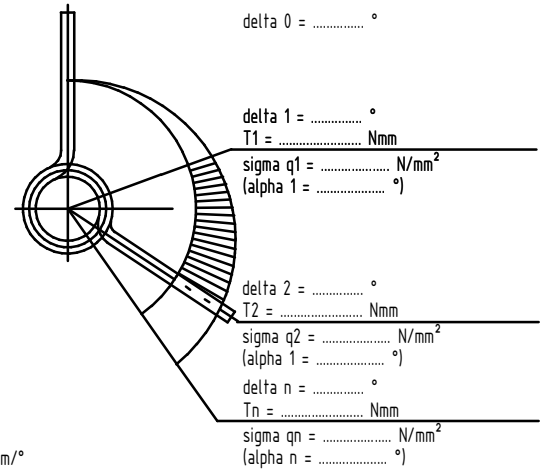


Weitergabe sowie Vervielfältigung dieser Unterlage, Verwertung und Mitteilung ihres Inhalts nicht gestattet, soweit nicht ausdrücklich zugestanden. Zuwiderhandlungen verpflichten zu Schadensersatz. Alle Rechte für den Fall der Patenterteilung oder Gebrauchsmuster-Eintragung vorbehalten.



d = mm
 Dm = mm
 Dorn Dd = mm
 Federrate R = Nmm/°



	Ruhender Schenkel	Bewegter Schenkel
Einspannung
Schenkelform
Schenkellänge L mm mm

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 °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 Sigma zul. = N/mm ² gerechnet mit Elastizitätsmodul E = N/mm ²
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"/> mm
delta0	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/> °
T1	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/> Nmm
T2	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/> Nmm
Lk0	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/> mm
L Schenkel	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/> mm
R biege	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/> mm
phi biege	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	
Draht- oder Stabdurchmesser d	je nach dem verwendeten Halbzeug nach DIN 2076 <input type="radio"/> nach DIN 2077 <input type="radio"/>			

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

Schenkelfeder
(Drehfeder)

Wilhelm Hesse
FEDERNFABRIK

FWH Federnfabrik Wilhelm Hesse GmbH

Blatt

Bt.