



	Ruhender Schenkel	Bewegter Schenkel
Einspannung		
Schenkelform		
Schenkellänge L		

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 =
6	Arbeitstemperaturbereich von bis Grad C
7	Draht- oder Staboberflaeche gezogen <input type="radio"/> gewalzt <input type="radio"/> geschliffen <input type="radio"/> Feder kugelgestrahlt <input type="radio"/>
8	Oberflaechenschutz:
9	Werkstoff: Zul. Biegespannung Sigma zul. = N/mm ² gerechnet mit Elastizitaetsmodul E = N/mm ²
12	

	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"/>
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"/>

Datum	Name
Bearb.	
Gepr.	
Norm	

