

## **Merkblatt DVS 0939**

# **Toleranzen beim vollmechanischen MSG Schweißen und beim Schweißen mit Industrierobotern**

Ausschuss für Technik im DVS  
Arbeitsgruppe V 2 „Lichtbogenschweißen“  
Arbeitsgruppe V 2.6.2 Robotertechnik

Diese Veröffentlichung wurde von einer Gruppe erfahrener Fachleute in ehrenamtlicher Gemeinschaftsarbeit erstellt und wird zur Beachtung empfohlen. Der Anwender muss jeweils prüfen, wie weit der Inhalt auf seinen speziellen Fall anwendbar und ob die ihm vorliegende Fassung noch gültig ist. Eine Haftung des DVS – Deutscher Verband für Schweißen und verwandte Verfahren e.V. und derjenigen, die an der Ausarbeitung beteiligt waren, ist ausgeschlossen.

## Inhalt

|      |   |    |
|------|---|----|
| 1.   | <b>Geltungsbereich.....</b>   | 3  |
| 2.   | <b>Zweck .....</b>  | 3  |
| 3.   | <b>Toleranzen beim Schweißen .....</b>  | 3  |
| 3.1. | Gesamttoleranz $T_G$ .....  | 4  |
| 3.2. | Einzelteiltoleranz $T_E$ .....  | 4  |
| 3.3. | Zusammenbautoleranz $T_Z$ .....   | 4  |
| 3.4. | Fügetoleranz $T_F$ .....  | 4  |
| 3.5. | Verformungstoleranz $T_Y$ .....   | 4  |
| 3.6. | Messunsicherheit $M$ .....  | 4  |
| 4.   | <b>Allgemeine Hinweise .....</b>  | 5  |
| 5.   | <b>Beispiel zur Ermittlung zulässiger Einzelteiltoleranz für Stumpf- und Kehlnahtverbindungen .....</b> | 5  |
| 6.   | <b>Zusammenfassung .....</b>  | 11 |
| 7.   | <b>Schrifttum .....</b>   | 12 |
| 7.1. | Regelwerk .....   | 12 |
| 7.2. | Literatur .....   | 12 |

Voransicht des Regelwerkes