

ΤΥΠΟΛΟΓΙΟ
Στοιχεία Μηχανών Τ.Σ. (Π.Κ.) (513)

Ήλοι	$\tau = \frac{F}{A}$
Κοχλιοσυνδέσεις	$\sigma = \frac{F}{A}, \quad \tau = \frac{F}{A}$
Σφηνωτές συνδέσεις	$K = \frac{D - d}{\ell}$
Άξονες - Άτρακτοι	$d = 365 \sqrt[3]{\frac{P}{n \cdot \tau_{\varepsilon\pi}}}$
Έδρανα (Συνθήκες ισορροπίας στερεού σώματος)	$\sum M = 0, \quad \sum F_x = 0, \quad \sum F_y = 0$ <i>P</i> – Αντιπροσωπεύει τις αντιδράσεις R_A και R_B
Οδοντοκίνηση	$i = \frac{n_1}{n_2} = \frac{d_2}{d_1}, \quad i = \frac{n_1}{n_2} = \frac{Z_2}{Z_1}, \quad U = \frac{\pi \cdot d \cdot n}{60}$
Ίμμαντοκίνηση	$i = \frac{n_1}{n_2} = \frac{d_2}{d_1}, \quad U = \frac{\pi \cdot d \cdot n}{60}$ $n_1 \cdot d_1 \cdot (1 - \psi) = n_2 \cdot d_2, \quad n_2 = n_1 \cdot \frac{d_1}{d_2} \cdot (1 - \psi)$ $d_2 = \frac{n_1 \cdot d_1 \cdot (1 - \psi)}{n_2}, \quad i = \frac{n_1}{n_2} = \frac{d_2}{d_1 \cdot (1 - \psi)}$ $L \approx 2 \cdot \alpha + 1,571 \cdot (d_1 + d_2) + \frac{(d_2 - d_1)^2}{4 \cdot \alpha}$ $L \approx 2 \cdot \alpha + 1,571 \cdot (d_1 + d_2) + \frac{(d_2 + d_1)^2}{4 \cdot \alpha}$
Άλυσίδες, Άλυσοκίνηση	$F = 2 \cdot \frac{\pi \cdot d^2}{4} \cdot \sigma_{\varepsilon\pi}, \quad d = \frac{P}{\sin\left(\frac{180}{Z}\right)} = P \cdot y$ $i = \frac{n_1}{n_2} = \frac{d_2}{d_1}, \quad i = \frac{n_1}{n_2} = \frac{Z_2}{Z_1}, \quad U = \frac{\pi \cdot d \cdot n}{60}$