

**ΤΥΠΟΛΟΓΙΟ  
ΣΤΟΙΧΕΙΑ ΜΗΧΑΝΩΝ**

<b>Ήλοι</b>	$\tau = \frac{F}{A} \leq \tau_{\varepsilon\pi}$
<b>Κοχλιοσυνδέσεις</b>	$\sigma = \frac{F}{A} \leq \sigma_{\varepsilon\pi}$
<b>Οδοντοκίνηση</b>	$i = \frac{n_1}{n_2} = \frac{d_2}{d_1} \quad i = \frac{n_1}{n_2} = \frac{Z_2}{Z_1}$ $U = \frac{\pi \cdot d \cdot n}{60} \text{ (m/s)}$
<b>Ιμαντοκίνηση</b>	$L \approx 2 \cdot \alpha + 1,571 \cdot (d_1 + d_2) + \frac{(d_2 - d_1)^2}{4 \cdot a}$ $L \approx 2 \cdot \alpha + 1,571 \cdot (d_1 + d_2) + \frac{(d_2 + d_1)^2}{4 \cdot a}$ $i = \frac{n_1}{n_2} = \frac{d_2}{d_1} \quad U = \frac{\pi \cdot d \cdot n}{60} \text{ (m/s)}$
<b>Έδρανα</b>	<p>Συνθήκες ισορροπίας στερεού σώματος:</p> $\Sigma M = 0$ $\Sigma F = 0$ <p><math>P</math> – Αντιπροσωπεύει το μέγεθος των αντιδράσεων <math>R_A, R_B</math></p>