

**ΤΥΠΟΛΟΓΙΟ
ΣΤΟΙΧΕΙΑ ΜΗΧΑΝΩΝ**

Ήλοι	$\tau = \frac{F}{A}$	
Κοχλιοσυνδέσεις	$\sigma = \frac{F}{A}$	$\tau = \frac{F}{A}$
Οδοντοκίνηση	$i = \frac{n_1}{n_2} = \frac{d_2}{d_1}$ $i = \frac{n_1}{n_2} = \frac{Z_2}{Z_1}$ $U = \frac{\pi \cdot d \cdot n}{60}$ (m/s) ή $U = \frac{\pi \cdot d \cdot n}{1000 \cdot 60}$ (m/s)	
Ιμαντοκίνηση	$i = \frac{n_1}{n_2} = \frac{d_2}{d_1}$, $n_1 \cdot d_1 \cdot (1 - \psi) = n_2 \cdot d_2$, $n_2 = n_1 \cdot \frac{d_1}{d_2} (1 - \psi)$, $d_2 = \frac{n_1 \cdot d_1 \cdot (1 - \psi)}{n_2}$ $i = \frac{n_1}{n_2} = \frac{d_2}{d_1 \cdot (1 - \psi)}$ $U = \frac{\pi \cdot d \cdot n}{60}$ (m/s) ή $U = \frac{\pi \cdot d \cdot n}{1000 \cdot 60}$ (m/s) $L \approx 2 \cdot \alpha + 1,571 \cdot (d_1 + d_2) + \frac{(d_2 - d_1)^2}{4 \cdot a}$ $L \approx 2 \cdot \alpha + 1,571 \cdot (d_1 + d_2) + \frac{(d_2 + d_1)^2}{4 \cdot a}$	
Αλυσίδες, Αλυσοκίνηση	$F = 2 \cdot \frac{\pi \cdot d^2}{4} \cdot \sigma_{\varepsilon\pi}$, $i = \frac{n_1}{n_2} = \frac{d_2}{d_1}$, $i = \frac{n_1}{n_2} = \frac{Z_2}{Z_1}$, $U = \frac{\pi \cdot d \cdot n}{60}$ (m/s) ή $U = \frac{\pi \cdot d \cdot n}{1000 \cdot 60}$ (m/s)	
Έδρανα (Συνθήκες ισορροπίας στερεού σώματος)	$\Sigma M = 0$ $\Sigma F = 0$ <i>P</i> – Αντιπροσωπεύει το μέγεθος των αντιδράσεων R_A, R_B	
Οδοντοτροχοί	Μοντούλ	$m = \frac{p}{\pi} = \frac{d}{z} = \frac{d_a}{z + 2}$
	Περιφερειακό βήμα	$p = m\pi = \frac{\pi d}{z} = \frac{\pi d_a}{z + 2}$
	Αριθμός δοντιών	$z = \frac{d}{m} = \frac{\pi d}{p} = \frac{d_a - 2m}{m}$
	Αρχική διάμετρος	$d = mz = \frac{pZ}{\pi} = d_a - 2m$
	Διάμετρος κεφαλών	$d_a = d + 2m = m(z + 2)$
	Διάμετρος ποδιών	$d_f = d - 2(m + c) = d - 2,5m$
	Ακτινική ελευθερία	$c = 0,25m$
	Ύψος δοντιού	$h = 2m + c = 2,25m$
	Ύψος κεφαλής	$h_a = m$
	Ύψος ποδιού	$h_f = m + c = 1,25m$
	Πάχος δοντιού	$s = \frac{p}{2} = \frac{m\pi}{2} = 1,5708m$
	Απόσταση κέντρων	$a = \frac{d_1 + d_2}{2} = \frac{m(z_1 + z_2)}{2}$