

Statika		
rovnováha rovinné soustavy sil	Rozklad sil do kolmých směrů x a y $F_{ix} = F_i \cdot \cos \alpha_i$ $F_{iy} = F_i \cdot \sin \alpha_i$	Podmínky rovnováhy ve směrech os x, y a rovnováha momentů $x : \sum_{i=1}^n F_{ix} = F_{1x} + F_{2x} + \dots + F_{nx} = 0$ $y : \sum_{i=1}^n F_{iy} = F_{1y} + F_{2y} + \dots + F_{ny} = 0$ $A : \sum_{i=1}^n M_i = M_1 + M_2 + \dots + M_n = 0$
poloha těžiště rovinných útvarů	$x_T = \frac{\sum_{i=1}^n S_i \cdot x_i}{\sum_{i=1}^n S_i}$	$y_T = \frac{\sum_{i=1}^n S_i \cdot y_i}{\sum_{i=1}^n S_i}$
smykové tření	$T = f \cdot N$	f ... součinitel smykového tření
valivý odpor	$M_V = \xi \cdot N$	ξ ... rameno valivého odporu
vláknové tření	$\frac{F_2}{F_1} = e^{\alpha \cdot f}$	α ... úhel opásání