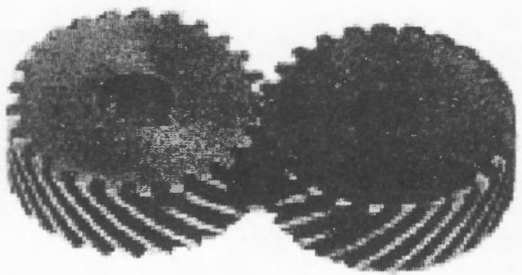
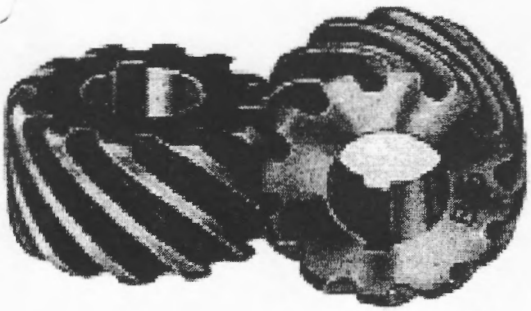


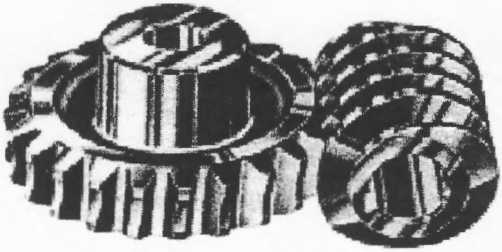
Engranaje recto



Engranajes helicoidales  
(ejes paralelos)



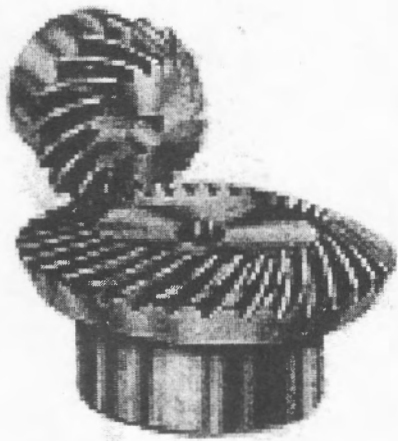
Engranajes helicoidales  
(ejes cruzados)



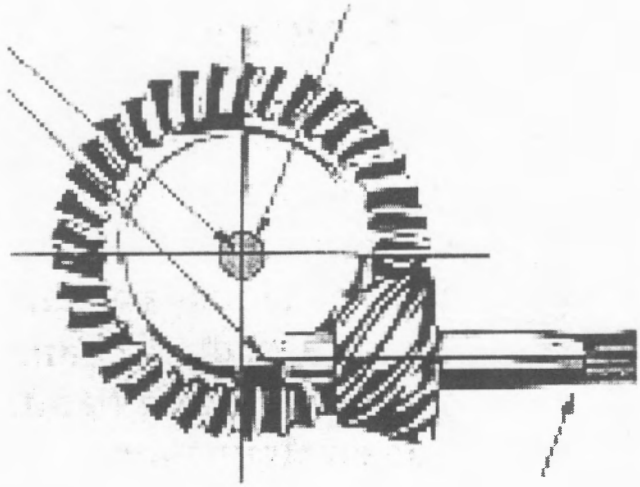
Sinfin-corona



Engranajes cónicos (rectos)

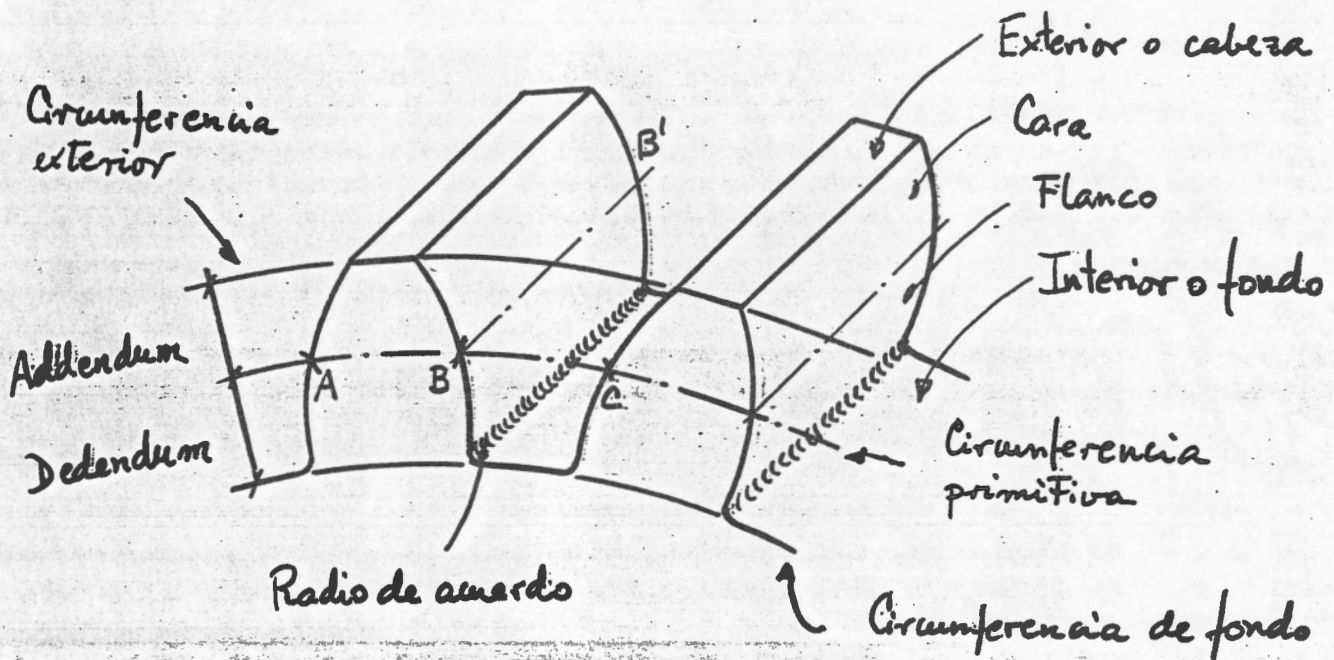


Engranajes cónicos (helicoidales)



Engranajes hipoides

# NOMENCLATURA DE LOS DIENTES



AB Espesor circular del diente

BC Anchura del hueco

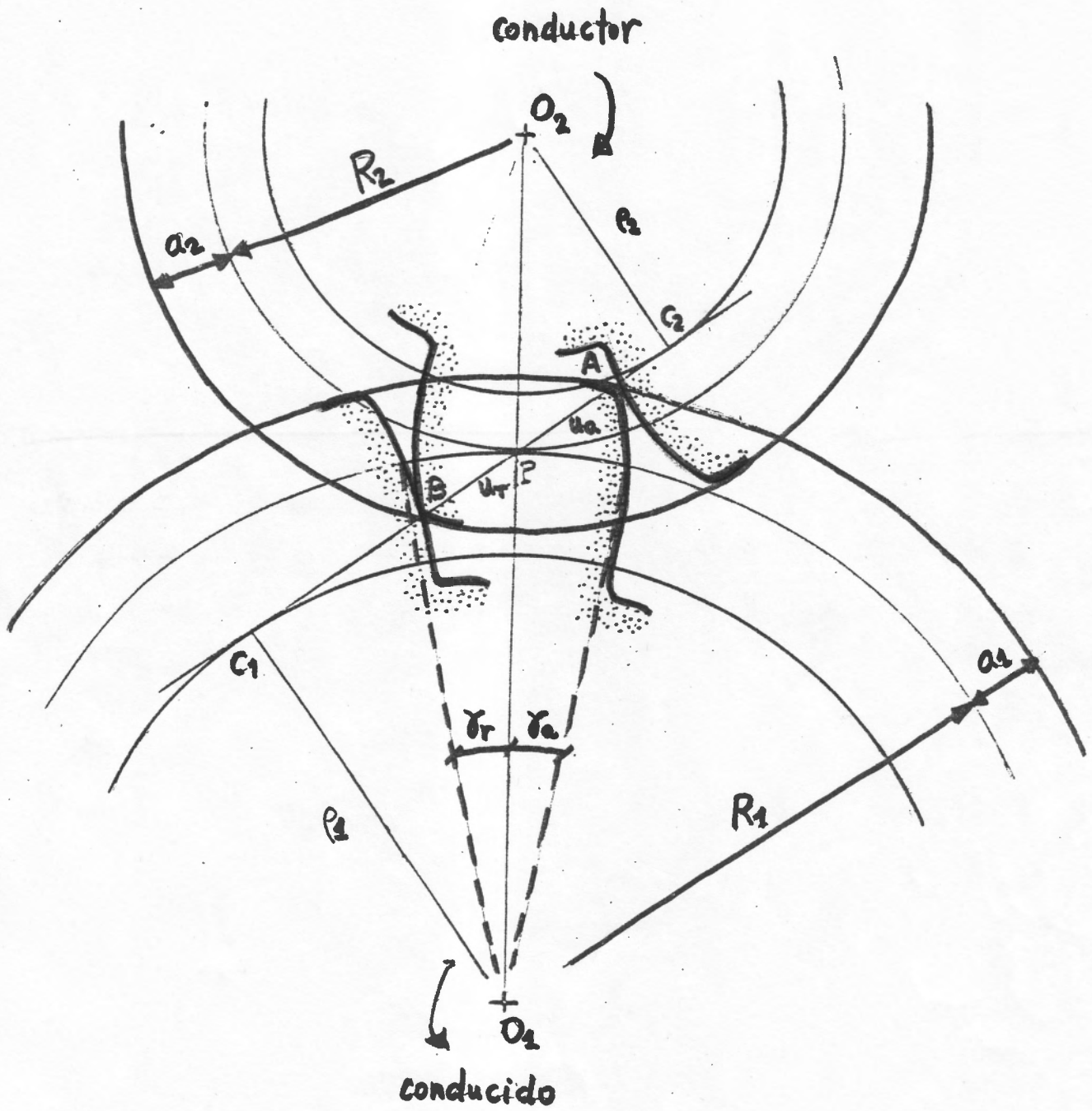
$AC = AB + BC$  Paso circular

BB' Longitud del diente

Módulo $m$ (mm)		Diametral pitch $P$ (")		Equivalencia en módulo
Serie 1	Serie 2	Serie 1	Serie 2	
0,05				
	0,055			
0,06				
	0,07			
0,08				
	0,09			
0,1				
	0,11			
0,12				
	0,14			
0,16				
	0,18			
0,20				
	0,22			
0,25				
	0,28			
0,3				
	0,35			
0,4				
	0,45			
0,5				
	0,55			
0,6				
	0,65			
0,7				
	0,75			
0,8				
	0,85			
0,9				
	0,95			
1				
	1,12			
1,25				
		20		1,27000
	1,37			
			18	1,41111
1,5				
		16		1,58750
	1,75			
			14	1,81429
2				
		12		2,11667
	2,25			
			11	2,30909
2,5				
		10		2,54000
	2,75			
			9	2,82222

Módulo $m$ (mm)		Diametral pitch $P$ (")		Equivalencia en módulo
Serie 1	Serie 2	Serie 1	Serie 2	
3				
		8		3,17500
	3,5			
			7	3,62857
4				
		6		4,23333
	4,5			
			5,5	4,61818
5				
		5		5,08000
	5,5			
			4,5	5,64444
6				
		4		6,35000
	7			
			3,5	7,25714
8				
		3		8,46667
	9			
			2,75	9,23636
10				
		2,5		10,16000
	11			
			2,25	11,28889
12				
		2		12,70000
	14			
			1,75	14,51429
16				
		1,5		16,93333
	18			
20				
		1,25		20,32000
	22			
25				
		1		25,40000
	28			
			0,875	29,02857
32				
		0,75		33,8667
	36			
40				
		0,625		40,64000
	45			
50				
		0,5		50,80000
	55			
60				
	70			

TABLA 18.1. Valores normalizados del módulo y del diámetro pitch.



FASES DE APROXIMACION Y ALEJAMIENTO  
ARCO DE ACCION

