

ALPHABET GREC UTILISE EN MECANIQUE

Nom	MAJUSCULES	MINUSCULES	UTILISATION
Alpha	A	α	α : angle (degré ou radian) et accélération angulaire en rotation (rad/s^2). On utilise aussi ω'
Bêta	B	β	β : angle (degré ou radian)
Gamma	Γ	γ	γ : moins utilisé : accélération en translation (m/s^2). On utilise maintenant a
Delta	Δ	δ	Δ : Variation entre deux valeurs ex : $\Delta t = (t_{\text{final}} - t_{\text{initial}})$. On utilise aussi d (ex:dt). Δ s'utilise aussi pour désigner une droite. δ : indique une masse volumique
Epsilon	E	ϵ	ϵ : Résistance Des Matériaux (RDM) : allongement relatif $\frac{\Delta l}{l}$
Dzêta	Z	ζ	
Êta	H	η	η : Rendement = $\frac{\text{Puissance}_{\text{sortie}}}{\text{Puissance}_{\text{entrée}}}$ (sans unité). η : s'utilise aussi pour désigner une masse volumique
Thêta	Θ	θ	θ : Angle en radian ou température ou angle d'Euler
Iôta	I	ι	ι : Pour désigner une très petite quantité
Kappa	K	κ	
Lambda	Λ	λ	λ : Pour désigner un nombre quelconque
Mu	M	μ	μ : Masse volumique (kg/m^3) et Viscosité dynamique en Pascal.Seconde
Nu	N	ν	ν : Viscosité cinématique en m^2/s
Xi (ksi)	Ξ	ξ	
Omicron	O	\omicron	
Pi	Π	π	π : Le nombre Pi = $\frac{\text{Périmètre d'un cercle}}{\text{diamètre du cercle}}$
Rhô	P	ρ	ρ : RDM : distance d'un élément à la ligne neutre (en mm).
Sigma	Σ	σ	Σ = somme et σ : RDM : Contrainte normale (MPa)
Tau	T	τ	τ : RDM : Contrainte transversale (MPa)
Upsilon	Y	υ	υ = viscosité cinématique en Pascal x seconde
Phi	Φ	ϕ	ϕ : angle d'Euler. Angle d'adhérence ou de frottement.
Khi	X	χ	
Psi	Ψ	ψ	ψ : angle d'Euler
Ômega	Ω	ω	ω : Vitesse angulaire en radian par seconde.