



Fórmulas Ejemplos con unidades

Lista de 19

Importante Aceleración del seguidor Fórmulas

1) Aceleración centrípeta del punto P en la circunferencia Fórmula

Fórmula

$$a_c = \frac{\pi^2 \cdot \omega^2 \cdot S}{2 \cdot \theta_0^2}$$

Ejemplo con Unidades

$$148.6558 \text{ m/s}^2 = \frac{3.1416^2 \cdot 27 \text{ rad/s}^2 \cdot 20 \text{ m}}{2 \cdot 22 \text{ rad}^2}$$

Evaluar fórmula

2) Aceleración centrípeta del punto P en la circunferencia cuando el seguidor se mueve con MAS Fórmula

Fórmula

$$a_c = \frac{2 \cdot P_s^2}{S}$$

Ejemplo con Unidades

$$25.6 \text{ m/s}^2 = \frac{2 \cdot 16 \text{ m/s}^2}{20 \text{ m}}$$

Evaluar fórmula

3) Aceleración del seguidor de la leva tangente del seguidor de rodillos, hay contacto con la nariz Fórmula

Fórmula

$$a = \omega^2 \cdot r \cdot \left(\cos(\theta_1) + \frac{L^2 \cdot r \cdot \cos(2 \cdot \theta_1) + r^3 \cdot (\sin(\theta_1))^4}{\sqrt{L^2 - r^2 \cdot (\sin(\theta_1))^2}} \right)$$

Evaluar fórmula

Ejemplo con Unidades

$$9.3529 \text{ m/s}^2 = 27 \text{ rad/s}^2 \cdot 0.012 \text{ m} \cdot \left(\cos(6.5 \text{ rad}) + \frac{8.5 \text{ m}^2 \cdot 0.012 \text{ m} \cdot \cos(2 \cdot 6.5 \text{ rad}) + 0.012 \text{ m}^3 \cdot (\sin(6.5 \text{ rad}))^4}{\sqrt{8.5 \text{ m}^2 - 0.012 \text{ m}^2 \cdot (\sin(6.5 \text{ rad}))^2}} \right)$$

4) Aceleración del seguidor después del tiempo t para movimiento cicloidal Fórmula

Fórmula

$$a = \frac{2 \cdot \pi \cdot \omega^2 \cdot S}{\theta_0^2} \cdot \sin\left(\frac{2 \cdot \pi \cdot \theta_r}{\theta_0}\right)$$

Evaluar fórmula

Ejemplo con Unidades

$$18.8346 \text{ m/s}^2 = \frac{2 \cdot 3.1416 \cdot 27 \text{ rad/s}^2 \cdot 20 \text{ m}}{22 \text{ rad}^2} \cdot \sin\left(\frac{2 \cdot 3.1416 \cdot 0.349 \text{ rad}}{22 \text{ rad}}\right)$$

5) Aceleración del seguidor para leva de arco circular si hay contacto en el flanco circular Fórmula



Fórmula

$$a = \omega^2 \cdot (R - r_1) \cdot \cos(\theta_t)$$

Ejemplo con Unidades

$$18.2243 \text{ m/s}^2 = 27 \text{ rad/s}^2 \cdot (4.955 \text{ m} - 4.98 \text{ m}) \cdot \cos(22.0 \text{ rad})$$

Evaluar fórmula

6) Aceleración del seguidor para leva tangente del seguidor de rodillos, hay contacto con flancos rectos Fórmula

Fórmula

$$a = \omega^2 \cdot (r_1 + r_{rol}) \cdot \frac{(2 - \cos(\theta))^2}{(\cos(\theta))^3}$$

Evaluar fórmula

Ejemplo con Unidades

$$41574.1041 \text{ m/s}^2 = 27 \text{ rad/s}^2 \cdot (4.98 \text{ m} + 31 \text{ m}) \cdot \frac{(2 - \cos(0.43 \text{ rad}))^2}{(\cos(0.43 \text{ rad}))^3}$$

7) Aceleración máxima del seguidor durante la carrera de movimiento cicloidal Fórmula

Fórmula

$$a_{\max} = \frac{2 \cdot \pi \cdot \omega^2 \cdot S}{\theta_0^2}$$

Ejemplo con Unidades

$$189.2745 \text{ m/s}^2 = \frac{2 \cdot 3.1416 \cdot 27 \text{ rad/s}^2 \cdot 20 \text{ m}}{22 \text{ rad}^2}$$

Evaluar fórmula

8) Aceleración máxima del seguidor durante la carrera de retorno para movimiento cicloidal Fórmula



Fórmula

$$a_{\max} = \frac{2 \cdot \pi \cdot \omega^2 \cdot S}{\theta_R^2}$$

Ejemplo con Unidades

$$15.2523 \text{ m/s}^2 = \frac{2 \cdot 3.1416 \cdot 27 \text{ rad/s}^2 \cdot 20 \text{ m}}{77.5 \text{ rad}^2}$$

Evaluar fórmula

9) Aceleración máxima del seguidor durante la carrera de retorno si se conoce la carrera del seguidor Aceleración uniforme Fórmula

Fórmula

$$a_{\max} = \frac{4 \cdot \omega \cdot S}{\theta_R \cdot t_R}$$

Ejemplo con Unidades

$$6.1935 \text{ m/s}^2 = \frac{4 \cdot 27 \text{ rad/s} \cdot 20 \text{ m}}{77.5 \text{ rad} \cdot 4.5 \text{ s}}$$

Evaluar fórmula

10) Aceleración máxima del seguidor durante la carrera de retorno si se conoce la velocidad del seguidor Aceleración uniforme Fórmula

Fórmula

$$a_{\max} = \frac{2 \cdot V_{\max}}{t_R}$$

Ejemplo con Unidades

$$21.8222 \text{ m/s}^2 = \frac{2 \cdot 49.1 \text{ m/s}}{4.5 \text{ s}}$$

Evaluar fórmula



11) Aceleración máxima del seguidor durante la carrera inicial si se conoce la carrera del seguidor Aceleración uniforme Fórmula ↗

Fórmula

$$a_{\max} = \frac{4 \cdot \omega \cdot S}{\theta_0 \cdot t_0}$$

Ejemplo con Unidades

$$15.222 \text{ m/s}^2 = \frac{4 \cdot 27 \text{ rad/s} \cdot 20 \text{ m}}{22 \text{ rad} \cdot 6.45 \text{ s}}$$

Evaluar fórmula ↗

12) Aceleración máxima del seguidor durante la carrera inicial si se conoce la velocidad de carrera inicial Aceleración uniforme Fórmula ↗

Fórmula

$$a_{\max} = \frac{2 \cdot V_{\max}}{t_0}$$

Ejemplo con Unidades

$$15.2248 \text{ m/s}^2 = \frac{2 \cdot 49.1 \text{ m/s}}{6.45 \text{ s}}$$

Evaluar fórmula ↗

13) Aceleración máxima del seguidor en carrera cuando el seguidor se mueve con SHM Fórmula ↗

Fórmula

$$a_{\max} = \frac{\pi^2 \cdot \omega^2 \cdot S}{2 \cdot \theta_0^2}$$

Ejemplo con Unidades

$$148.6558 \text{ m/s}^2 = \frac{3.1416^2 \cdot 27 \text{ rad/s}^2 \cdot 20 \text{ m}}{2 \cdot 22 \text{ rad}^2}$$

Evaluar fórmula ↗

14) Aceleración máxima del seguidor en la carrera de retorno cuando el seguidor se mueve con SHM Fórmula ↗

Fórmula

$$a_{\max} = \frac{\pi^2 \cdot \omega^2 \cdot S}{2 \cdot \theta_R^2}$$

Ejemplo con Unidades

$$11.9791 \text{ m/s}^2 = \frac{3.1416^2 \cdot 27 \text{ rad/s}^2 \cdot 20 \text{ m}}{2 \cdot 77.5 \text{ rad}^2}$$

Evaluar fórmula ↗

15) Aceleración máxima del seguidor para leva tangente con seguidor de rodillo Fórmula ↗

Fórmula

$$a_{\max} = \omega^2 \cdot (r_1 + r_{\text{rol}}) \cdot \left(\frac{2 - (\cos(\varphi))^2}{(\cos(\varphi))^3} \right)$$

Evaluar fórmula ↗**Ejemplo con Unidades**

$$47728.3555 \text{ m/s}^2 = 27 \text{ rad/s}^2 \cdot (4.98 \text{ m} + 31 \text{ m}) \cdot \left(\frac{2 - (\cos(0.5 \text{ rad}))^2}{(\cos(0.5 \text{ rad}))^3} \right)$$

16) Aceleración mínima del seguidor para contacto de leva de arco circular con flanco circular Fórmula ↗

Fórmula

$$a = \omega^2 \cdot (R - r_1) \cdot \cos(\alpha_2)$$

Ejemplo con Unidades

$$18.1735 \text{ m/s}^2 = 27 \text{ rad/s}^2 \cdot (4.955 \text{ m} - 4.98 \text{ m}) \cdot \cos(9.5 \text{ rad})$$

Evaluar fórmula ↗

17) Aceleración mínima del seguidor para leva tangente con seguidor de rodillo Fórmula ↗

Fórmula

$$a = \omega^2 \cdot (r_1 + r_{\text{rol}})$$

Ejemplo con Unidades

$$26229.42 \text{ m/s}^2 = 27 \text{ rad/s}^2 \cdot (4.98 \text{ m} + 31 \text{ m})$$

Evaluar fórmula ↗

18) Aceleración uniforme máxima del seguidor durante la carrera de retorno Fórmula ↗

Evaluar fórmula ↗

Fórmula

$$a_{\max} = \frac{4 \cdot \omega^2 \cdot S}{\theta_R^2}$$

Ejemplo con Unidades

$$9.7099 \text{ m/s}^2 = \frac{4 \cdot 27 \text{ rad/s}^2 \cdot 20 \text{ m}}{77.5 \text{ rad}^2}$$

19) Máxima aceleración uniforme del seguidor durante la carrera Fórmula ↗

Evaluar fórmula ↗

Fórmula

$$a_{\max} = \frac{4 \cdot \omega^2 \cdot S}{\theta_0^2}$$

Ejemplo con Unidades

$$120.4959 \text{ m/s}^2 = \frac{4 \cdot 27 \text{ rad/s}^2 \cdot 20 \text{ m}}{22 \text{ rad}^2}$$



VARIABLES UTILIZADAS EN LA LISTA DE ACCELERACIÓN DEL SEGUIDOR FÓRMULAS ANTERIOR

- a Aceleración del seguidor (Metro/Segundo cuadrado)
- a_c Aceleración centrípeta (Metro/Segundo cuadrado)
- a_{max} Aceleración máxima (Metro/Segundo cuadrado)
- L Distancia entre el centro del rodillo y el centro de la nariz (Metro)
- P_s Velocidad periférica (Metro por Segundo)
- r Distancia entre el centro de la leva y el centro de la nariz (Metro)
- R Radio del flanco circular (Metro)
- r_1 Radio del círculo base (Metro)
- r_{rol} Radio del rodillo (Metro)
- S Golpe de seguidor (Metro)
- t_o Tiempo necesario para la carrera de salida (Segundo)
- t_R Tiempo necesario para la carrera de retorno (Segundo)
- V_{max} Velocidad máxima del seguidor (Metro por Segundo)
- α_2 Ángulo total de acción de la leva (Radián)
- θ Ángulo girado por leva desde el comienzo del rodillo (Radián)
- θ_1 Ángulo girado por leva cuando el rodillo está en la parte superior de la punta (Radián)
- θ_o Desplazamiento angular de la leva durante la carrera de salida (Radián)
- θ_r Ángulo a través del cual gira la leva (Radián)
- θ_R Desplazamiento angular de la leva durante la carrera de retorno (Radián)
- θ_t Ángulo girado por leva (Radián)
- ϕ Ángulo girado por la leva para el contacto del rodillo (Radián)
- ω Velocidad angular de la leva (radianes por segundo)

CONSTANTES, FUNCIONES Y MEDIDAS UTILIZADAS EN LA LISTA DE ACCELERACIÓN DEL SEGUIDOR FÓRMULAS ANTERIOR

- **constante(s):** pi, 3.14159265358979323846264338327950288
La constante de Arquímedes.
- **Funciones:** cos, cos(Angle)
El coseno de un ángulo es la relación entre el lado adyacente al ángulo y la hipotenusa del triángulo.
- **Funciones:** sin, sin(Angle)
El seno es una función trigonométrica que describe la relación entre la longitud del lado opuesto de un triángulo rectángulo y la longitud de la hipotenusa.
- **Funciones:** sqrt, sqrt(Number)
Una función de raíz cuadrada es una función que toma un número no negativo como entrada y devuelve la raíz cuadrada del número de entrada dado.
- **Medición:** Longitud in Metro (m)
Longitud Conversión de unidades
- **Medición:** Tiempo in Segundo (s)
Tiempo Conversión de unidades
- **Medición:** Velocidad in Metro por Segundo (m/s)
Velocidad Conversión de unidades
- **Medición:** Aceleración in Metro/Segundo cuadrado (m/s²)
Aceleración Conversión de unidades
- **Medición:** Ángulo in Radián (rad)
Ángulo Conversión de unidades
- **Medición:** Velocidad angular in radianes por segundo (rad/s)
Velocidad angular Conversión de unidades



- **Importante Aceleración del seguidor Fórmulas** ↗
- **Importante Cámara y seguidor Fórmulas** ↗
- **Importante Velocidad máxima del seguidor Fórmulas** ↗

Pruebe nuestras calculadoras visuales únicas

-  **porcentaje del número** ↗
-  **Calculadora MCM** ↗
-  **Fracción simple** ↗

¡COMPARTE este PDF con alguien que lo necesite!

Este PDF se puede descargar en estos idiomas.

[English](#) [Spanish](#) [French](#) [German](#) [Russian](#) [Italian](#) [Portuguese](#) [Polish](#) [Dutch](#)

10/15/2024 | 10:01:15 AM UTC