



calculatoratoz.com



unitsconverters.com

Stawki za zawieszenie osi w samochodzie wyścigowym Formuły

Kalkulatory!

Przykłady!

konwersje!

Zakładka calculatoratoz.com, unitsconverters.com

Najszerzy zasięg kalkulatorów i rosniecie - **30 000+ kalkulatorów!**

Oblicz z inną jednostką dla każdej zmiennej - **W wbudowanej konwersji jednostek!**

Najszerzy zbiór miar i jednostek - **250+ pomiarów!**

Nie krępuj się UDOSTĘPNIJ ten dokument swoim znajomym!

[Zostaw swoją opinię tutaj...](#)



© calculatoratoz.com. A [softusvista inc.](http://softusvista.com) venture!



Lista 10 Stawki za zawieszenie osi w samochodzie wyścigowym Formuły

Stawki za zawieszenie osi w samochodzie wyścigowym ↗

1) Obciążenie opon przy danym współczynniku przechyłu zawieszenia ze stabilizatorem ↗

$$fx \quad K_t = \frac{K_\Phi \cdot \left(R_{arb} + K_W \cdot \frac{T_s^2}{2} \right)}{\left(R_{arb} + K_W \cdot \frac{T_s^2}{2} - K_\Phi \right) \cdot \frac{t_R^2}{2}}$$

[Otwórz kalkulator ↗](#)

$$ex \quad 22570.78N/m = \frac{11805Nm/rad \cdot \left(4881.6Nm/rad + 42419.8N/m \cdot \frac{(0.9m)^2}{2} \right)}{\left(4881.6Nm/rad + 42419.8N/m \cdot \frac{(0.9m)^2}{2} - 11805Nm/rad \right) \cdot \frac{(1.5m)^2}{2}}$$

2) Pionowy nacisk osi opony przy danym współczynniku przechyłu ↗

$$fx \quad K_W = \frac{K_\Phi \cdot K_t \cdot \frac{t_R^2}{2}}{K_t \cdot \frac{t_R^2}{2} - K_\Phi \cdot \frac{T_s^2}{2}}$$

[Otwórz kalkulator ↗](#)

$$ex \quad 11963.24N/m = \frac{11805Nm/rad \cdot 321300N/m \cdot \frac{(1.5m)^2}{2}}{321300N/m \cdot \frac{(1.5m)^2}{2} - 11805Nm/rad \cdot \frac{(0.9m)^2}{2}}$$

3) Pionowy nacisk osi opony przy danym współczynniku przechyłu zawieszenia ze stabilizatorem ↗

$$fx \quad K_W = \frac{\frac{K_\Phi \cdot K_t \cdot \frac{t_R^2}{2}}{K_t \cdot \frac{t_R^2}{2} - K_\Phi} - R_{arb}}{\frac{T_s^2}{2}}$$

[Otwórz kalkulator ↗](#)

$$ex \quad 18078.9N/m = \frac{\frac{11805Nm/rad \cdot 321300N/m \cdot \frac{(1.5m)^2}{2}}{321300N/m \cdot \frac{(1.5m)^2}{2} - 11805Nm/rad} - 4881.6Nm/rad}{\frac{(0.9m)^2}{2}}$$



4) Szerokość gąsienicy sprężyny przy danym współczynniku przechyłu ↗

[Otwórz kalkulator ↗](#)

fx $T_s = \sqrt{\frac{K_\Phi \cdot K_t \cdot t_R^2}{\left(K_t \cdot \frac{t_R^2}{2} - K_\Phi\right) \cdot K_W}}$

ex $0.758532m = \sqrt{\frac{11805\text{Nm/rad} \cdot 321300\text{N/m} \cdot (1.5\text{m})^2}{\left(321300\text{N/m} \cdot \frac{(1.5\text{m})^2}{2} - 11805\text{Nm/rad}\right) \cdot 42419.8\text{N/m}}}$

5) Szerokość rozstawu sprężyn przy danym współczynniku przechyłu zawieszenia ze stabilizatorem ↗

[Otwórz kalkulator ↗](#)

fx $T_s = \sqrt{2 \cdot \left(\frac{\frac{K_\Phi \cdot K_t \cdot \frac{t_R^2}{2}}{\left(K_t \cdot \frac{t_R^2}{2} - K_\Phi\right)} - R_{arb}}{K_W} \right)}$

ex $0.587549m = \sqrt{2 \cdot \left(\frac{\frac{11805\text{Nm/rad} \cdot 321300\text{N/m} \cdot \frac{(1.5\text{m})^2}{2}}{\left(321300\text{N/m} \cdot \frac{(1.5\text{m})^2}{2} - 11805\text{Nm/rad}\right)} - 4881.6\text{Nm/rad}}{42419.8\text{N/m}} \right)}$



6) Szerokość tylnego rozstawu kół przy danym współczynniku przełyku zawieszenia ze stabilizatorem ↗

[Otwórz kalkulator ↗](#)

fx $t_R = \sqrt{2 \cdot \frac{K_\Phi \cdot \left(R_{arb} + K_W \cdot \frac{(T_s)^2}{2} \right)}{\left(R_{arb} + K_W \cdot \frac{T_s^2}{2} - K_\Phi \right) \cdot K_t}}$

ex

$$0.397566m = \sqrt{2 \cdot \frac{11805\text{Nm/rad} \cdot \left(4881.6\text{Nm/rad} + 42419.8\text{N/m} \cdot \frac{(0.9m)^2}{2} \right)}{\left(4881.6\text{Nm/rad} + 42419.8\text{N/m} \cdot \frac{(0.9m)^2}{2} - 11805\text{Nm/rad} \right) \cdot 321300\text{N/m}}}$$

7) Szerokość tylnego toru przy danej prędkości przełyku ↗

[Otwórz kalkulator ↗](#)

fx $t_R = \sqrt{\frac{K_\Phi \cdot K_W \cdot T_s^2}{\left(K_W \cdot \frac{T_s^2}{2} - K_\Phi \right) \cdot K_t}}$

ex $0.484635m = \sqrt{\frac{11805\text{Nm/rad} \cdot 42419.8\text{N/m} \cdot (0.9m)^2}{\left(42419.8\text{N/m} \cdot \frac{(0.9m)^2}{2} - 11805\text{Nm/rad} \right) \cdot 321300\text{N/m}}}$

8) Szybkość rolki ↗

[Otwórz kalkulator ↗](#)

fx $K_\Phi = \frac{K_t \cdot \frac{t_R^2}{2} \cdot K_W \cdot \frac{T_s^2}{2}}{K_t \cdot \frac{t_R^2}{2} + K_W \cdot \frac{T_s^2}{2}}$

ex $16400.52\text{Nm/rad} = \frac{321300\text{N/m} \cdot \frac{(1.5m)^2}{2} \cdot 42419.8\text{N/m} \cdot \frac{(0.9m)^2}{2}}{321300\text{N/m} \cdot \frac{(1.5m)^2}{2} + 42419.8\text{N/m} \cdot \frac{(0.9m)^2}{2}}$



9) Współczynnik opon przy danym współczynniku przechyłu ↗

$$fx \quad K_t = \frac{K_\Phi \cdot \left(K_W \cdot \frac{T_s^2}{2} \right)}{\left(K_W \cdot \frac{T_s^2}{2} - K_\Phi \right) \cdot \frac{t_R^2}{2}}$$

[Otwórz kalkulator ↗](#)

$$ex \quad 33539.54N/m = \frac{11805Nm/rad \cdot \left(42419.8N/m \cdot \frac{(0.9m)^2}{2} \right)}{\left(42419.8N/m \cdot \frac{(0.9m)^2}{2} - 11805Nm/rad \right) \cdot \frac{(1.5m)^2}{2}}$$

10) Współczynnik przechyłu ze stabilizatorem ↗

$$fx \quad K_\Phi = \frac{K_t \cdot \frac{t_R^2}{2} \cdot \left(R_{arb} + K_W \cdot \frac{T_s^2}{2} \right)}{K_t \cdot \frac{t_R^2}{2} + R_{arb} + K_W \cdot \frac{T_s^2}{2}}$$

[Otwórz kalkulator ↗](#)

$$ex \quad 20792.56Nm/rad = \frac{321300N/m \cdot \frac{(1.5m)^2}{2} \cdot \left(4881.6Nm/rad + 42419.8N/m \cdot \frac{(0.9m)^2}{2} \right)}{321300N/m \cdot \frac{(1.5m)^2}{2} + 4881.6Nm/rad + 42419.8N/m \cdot \frac{(0.9m)^2}{2}}$$



Używane zmienne

- K_t Szybkość pionowa opony (*Newton na metr*)
- K_W Współczynnik centrowania koła (*Newton na metr*)
- K_Φ Szybkość rolki (*Newtonometr na radian*)
- R_{arb} Szybkość przechyłu stabilizatora (*Newtonometr na radian*)
- t_R Szerokość tylnego rozstawu kół (*Metr*)
- T_s Szerokość toru sprężyny (*Metr*)



Stałe, funkcje, stosowane pomiary

- **Funkcjonować:** **sqrt**, sqrt(Number)
Square root function
- **Pomiar:** **Długość** in Metr (m)
Długość Konwersja jednostek ↗
- **Pomiar:** **Napięcie powierzchniowe** in Newton na metr (N/m)
Napięcie powierzchniowe Konwersja jednostek ↗
- **Pomiar:** **Stała skrętu** in Newtonometr na radian (Nm/rad)
Stała skrętu Konwersja jednostek ↗



Sprawdź inne listy formuł

- Stawki za zawieszenie osi w samochodzie wyścigowym Formuły 
- Szybkość i częstotliwość jazdy dla samochodów wyścigowych Formuły 
- Pokonywanie zakrętów w samochodach wyścigowych Formuły 
- Przenoszenie ciężaru podczas hamowania Formuły 
- Stawki środka koła dla niezależnego zawieszenia Formuły 

Nie krępuj się UDOSTĘPNIJ ten dokument swoim znajomym!

PDF Dostępne w

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

11/8/2023 | 4:41:09 PM UTC

[Zostaw swoją opinię tutaj...](#)

