



[calculatoratoz.com](http://calculatoratoz.com)



[unitsconverters.com](http://unitsconverters.com)

## Stawki za zawieszenie osi w samochodzie wyścigowym Formuły

Kalkulatory!

Przykłady!

konwersje!

Zakładka [calculatoratoz.com](http://calculatoratoz.com), [unitsconverters.com](http://unitsconverters.com)

Najszerzy zasięg kalkulatorów i rośnięcie - **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...](#)



## 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

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

[Otwórz kalkulator !\[\]\(a870788d6ed9b8fd294b7654a8c8526b\_img.jpg\)](#)

$$\text{ex } 321300\text{N/m} = \frac{10297.43\text{Nm/rad} \cdot \left( 4881.6\text{Nm/rad} + 30366.46\text{N/m} \cdot \frac{(0.9\text{m})^2}{2} \right)}{\left( 4881.6\text{Nm/rad} + 30366.46\text{N/m} \cdot \frac{(0.9\text{m})^2}{2} - 10297.43\text{Nm/rad} \right) \cdot \frac{(0.4\text{m})^2}{2}}$$

#### 2) Pionowy nacisk osi opony przy danym współczynniku przechyłu

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

[Otwórz kalkulator !\[\]\(c50c8b7b2cc2cf9ff925edec0ee94c0d\_img.jpg\)](#)

$$\text{ex } 12291.76\text{N/m} = \frac{10297.43\text{Nm/rad} \cdot 321300\text{N/m} \cdot \frac{(0.4\text{m})^2}{2}}{321300\text{N/m} \cdot \frac{(0.4\text{m})^2}{2} - 10297.43\text{Nm/rad} \cdot \frac{(0.9\text{m})^2}{2}}$$

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

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

[Otwórz kalkulator !\[\]\(f60b7a900783ac3fd531bfd9c111be6d\_img.jpg\)](#)


$$\text{ex } 30366.46\text{N/m} = \frac{\frac{10297.43\text{Nm/rad} \cdot 321300\text{N/m} \cdot \frac{(0.4\text{m})^2}{2}}{321300\text{N/m} \cdot \frac{(0.4\text{m})^2}{2} - 10297.43\text{Nm/rad}} - 4881.6\text{Nm/rad}}{\frac{(0.9\text{m})^2}{2}}$$



4) Szerokość gąsienicy sprężyny przy danym współczynniku przechyłu Otwórz kalkulator 

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

$$ex \quad 1.063726m = \sqrt{\frac{10297.43Nm/rad \cdot 321300N/m \cdot (0.4m)^2}{\left(321300N/m \cdot \frac{(0.4m)^2}{2} - 10297.43Nm/rad\right) \cdot 30366.46N/m}}$$

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

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

$$ex \quad 0.9m = \sqrt{2 \cdot \left( \frac{\frac{10297.43Nm/rad \cdot 321300N/m \cdot \frac{(0.4m)^2}{2}}{\left(321300N/m \cdot \frac{(0.4m)^2}{2} - 10297.43Nm/rad\right)} - 4881.6Nm/rad}{30366.46N/m} \right)}$$



### 6) Szerokość tylnego rozstawu kół przy danym współczynniku przechyłu zawieszenia ze stabilizatorem

[Otwórz kalkulator !\[\]\(dfbd6b3763a6d1d9afaa974f64e2e4b5\_img.jpg\)](#)

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

ex

$$0.4\text{m} = \sqrt{2 \cdot \frac{10297.43\text{Nm/rad} \cdot \left( 4881.6\text{Nm/rad} + 30366.46\text{N/m} \cdot \frac{(0.9\text{m})^2}{2} \right)}{\left( 4881.6\text{Nm/rad} + 30366.46\text{N/m} \cdot \frac{(0.9\text{m})^2}{2} - 10297.43\text{Nm/rad} \right) \cdot 321300\text{N/m}}}$$

### 7) Szerokość tylnego toru przy danej prędkości przechyłu

[Otwórz kalkulator !\[\]\(05be7c7a8995decd503647c99211f7c2\_img.jpg\)](#)

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

$$\text{ex } 0.627663\text{m} = \sqrt{\frac{10297.43\text{Nm/rad} \cdot 30366.46\text{N/m} \cdot (0.9\text{m})^2}{\left( 30366.46\text{N/m} \cdot \frac{(0.9\text{m})^2}{2} - 10297.43\text{Nm/rad} \right) \cdot 321300\text{N/m}}}$$


### 8) Szybkość rolki

[Otwórz kalkulator !\[\]\(fe3aebe81acea8d45108cd2768939da7\_img.jpg\)](#)

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

$$\text{ex } 8318.379\text{Nm/rad} = \frac{321300\text{N/m} \cdot \frac{(0.4\text{m})^2}{2} \cdot 30366.46\text{N/m} \cdot \frac{(0.9\text{m})^2}{2}}{321300\text{N/m} \cdot \frac{(0.4\text{m})^2}{2} + 30366.46\text{N/m} \cdot \frac{(0.9\text{m})^2}{2}}$$



9) Współczynnik opon przy danym współczynniku przechyłu Otwórz kalkulator 

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

$$ex \quad 791122.9 \text{ N/m} = \frac{10297.43 \text{ Nm/rad} \cdot \left( 30366.46 \text{ N/m} \cdot \frac{(0.9 \text{ m})^2}{2} \right)}{\left( 30366.46 \text{ N/m} \cdot \frac{(0.9 \text{ m})^2}{2} - 10297.43 \text{ Nm/rad} \right) \cdot \frac{(0.4 \text{ m})^2}{2}}$$

10) Współczynnik przechyłu ze stabilizatorem Otwórz kalkulator 

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

$$ex \quad 10297.43 \text{ Nm/rad} = \frac{321300 \text{ N/m} \cdot \frac{(0.4 \text{ m})^2}{2} \cdot \left( 4881.6 \text{ Nm/rad} + 30366.46 \text{ N/m} \cdot \frac{(0.9 \text{ m})^2}{2} \right)}{321300 \text{ N/m} \cdot \frac{(0.4 \text{ m})^2}{2} + 4881.6 \text{ Nm/rad} + 30366.46 \text{ N/m} \cdot \frac{(0.9 \text{ m})^2}{2}}$$






## Używane zmienne

- $K_t$  Pionowy współczynnik oporu opony (Newton na metr)
- $K_w$  Współczynnik środka koła (Newton na metr)
- $K_\phi$  Szybkość przewijania (Newtonometr na radian)
- $R_{arb}$  Prędkość przechyłu stabilizatora (Newtonometr na radian)
- $t_R$  Szerokość rozstawu kół tylnych (Metr)
- $T_s$  Szerokość toru sprężynowego (Metr)



## Stałe, funkcje, stosowane pomiary

- **Funkcjonować:** **sqrt**, sqrt(Number)  
*Funkcja pierwiastka kwadratowego to funkcja, która jako dane wejściowe przyjmuje liczbę nieujemną i zwraca pierwiastek kwadratowy z podanej liczby wejściowej.*
- **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](#)

8/12/2024 | 5:58:50 AM UTC

[Zostaw swoją opinię tutaj...](#)

