



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



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

## Freno della ruota posteriore per auto da corsa Formule

Calcolatrici!

Esempi!

Conversioni!

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

La più ampia copertura di calcolatrici e in crescita - **30.000+ calcolatrici!**

Calcola con un'unità diversa per ogni variabile - **Nella conversione di unità costruita!**

La più ampia raccolta di misure e unità - **250+ misurazioni!**

Sentiti libero di CONDIVIDERE questo documento con i tuoi amici!

[Si prega di lasciare il tuo feedback qui...](#)



## Lista di 19 Freno della ruota posteriore per auto da corsa Formule

### Freno della ruota posteriore per auto da corsa ↗

#### Effetti sulla ruota anteriore (FW) ↗

##### 1) Altezza del baricentro dalla superficie stradale sulla ruota anteriore ↗

$$fx \quad h = \frac{W \cdot (b - x) \cdot \frac{\cos(\theta)}{R_F} - b}{\mu_{FW}}$$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

$$ex \quad 0.007919m = \frac{13000N \cdot (2.7m - 1.2m) \cdot \frac{\cos(10^\circ)}{7103N} - 2.7m}{0.456032}$$

##### 2) Coefficiente di attrito tra ruota e superficie stradale sulla ruota anteriore ↗

$$fx \quad \mu_{FW} = \frac{W \cdot (b - x) \cdot \frac{\cos(\theta)}{R_F} - b}{h}$$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

$$ex \quad 0.456032 = \frac{13000N \cdot (2.7m - 1.2m) \cdot \frac{\cos(10^\circ)}{7103N} - 2.7m}{0.007919m}$$

##### 3) Distanza orizzontale del baricentro dall'asse posteriore sulla ruota anteriore ↗

$$fx \quad x = (b - \mu_{FW} \cdot h) - R_F \cdot \frac{b - \mu_{FW} \cdot h}{W \cdot \cos(\theta)}$$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

ex

$$1.200396m = (2.7m - 0.456032 \cdot 0.007919m) - 7103N \cdot \frac{2.7m - 0.456032 \cdot 0.007919m}{13000N \cdot \cos(10^\circ)}$$



## 4) Forza di reazione normale sulla ruota anteriore ↗

**fx**  $R_F = W \cdot (b - x) \cdot \frac{\cos(\theta)}{b + \mu_{FW} \cdot h}$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

**ex**  $7103N = 13000N \cdot (2.7m - 1.2m) \cdot \frac{\cos(10^\circ)}{2.7m + 0.456032 \cdot 0.007919m}$

## 5) Interasse sulla ruota anteriore ↗

**fx**  $b = \frac{R_F \cdot \mu_{FW} \cdot h + W \cdot x \cdot \cos(\theta)}{W \cdot \cos(\theta) - R_F}$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

**ex**  $2.7m = \frac{7103N \cdot 0.456032 \cdot 0.007919m + 13000N \cdot 1.2m \cdot \cos(10^\circ)}{13000N \cdot \cos(10^\circ) - 7103N}$

## 6) Pendenza della strada sulla ruota anteriore ↗

**fx**  $\theta = a \cos\left(\frac{R_F}{W \cdot \frac{b-x}{b+\mu_{FW}\cdot h}}\right)$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

**ex**  $10^\circ = a \cos\left(\frac{7103N}{13000N \cdot \frac{2.7m-1.2m}{2.7m+0.456032\cdot 0.007919m}}\right)$

## 7) Peso del veicolo sulla ruota anteriore ↗

**fx**  $W = \frac{R_F}{(b - x) \cdot \frac{\cos(\theta)}{b + \mu_{FW} \cdot h}}$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

**ex**  $13000N = \frac{7103N}{(2.7m - 1.2m) \cdot \frac{\cos(10^\circ)}{2.7m + 0.456032 \cdot 0.007919m}}$



## Effetti sulla ruota posteriore (RW) ↗

### 8) Altezza del baricentro dalla superficie stradale sulla ruota posteriore ↗

**fx** 
$$h = \frac{R_R \cdot b - W \cdot x \cdot \cos(\theta)}{\mu_{RW} \cdot (W \cdot \cos(\theta) - R_R)}$$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

**ex** 
$$0.007919m = \frac{5700N \cdot 2.7m - 13000N \cdot 1.2m \cdot \cos(10^\circ)}{0.48 \cdot (13000N \cdot \cos(10^\circ) - 5700N)}$$

### 9) Altezza del baricentro utilizzando il ritardo sulla ruota posteriore ↗

**fx** 
$$h = \frac{\frac{\mu_{RW} \cdot (b-x) \cdot \cos(\theta)}{\left(\frac{a}{g}\right) + \sin(\theta)} - b}{\mu_{RW}}$$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

**ex** 
$$0.007919m = \frac{\frac{0.48 \cdot (2.7m - 1.2m) \cdot \cos(10^\circ)}{\left(\frac{0.86885m/s^2}{g}\right) + \sin(10^\circ)} - 2.7m}{0.48}$$

### 10) Base della ruota del veicolo che utilizza il rallentamento sulla ruota posteriore ↗

**fx** 
$$b = \frac{\left(\frac{a}{g} + \sin(\theta)\right) \cdot \mu_{RW} \cdot h + \mu_{RW} \cdot x \cdot \cos(\theta)}{\mu_{RW} \cdot \cos(\theta) - \left(\frac{a}{g} + \sin(\theta)\right)}$$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

**ex** 
$$2.7m = \frac{\left(\frac{0.86885m/s^2}{g} + \sin(10^\circ)\right) \cdot 0.48 \cdot 0.007919m + 0.48 \cdot 1.2m \cdot \cos(10^\circ)}{0.48 \cdot \cos(10^\circ) - \left(\frac{0.86885m/s^2}{g} + \sin(10^\circ)\right)}$$



**11) Coefficiente di attrito tra ruota e superficie stradale sulla ruota posteriore ↗**

$$\text{fx } \mu_{RW} = \frac{R_R \cdot b - W \cdot x \cdot \cos(\theta)}{h \cdot (W \cdot \cos(\theta) - R_R)}$$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

$$\text{ex } 0.480028 = \frac{5700N \cdot 2.7m - 13000N \cdot 1.2m \cdot \cos(10^\circ)}{0.007919m \cdot (13000N \cdot \cos(10^\circ) - 5700N)}$$

**12) Coefficiente di attrito utilizzando il ritardo sulla ruota posteriore ↗**

$$\text{fx } \mu_{RW} = \frac{\left(\frac{a}{[g]} + \sin(\theta)\right) \cdot b}{(b - x) \cdot \cos(\theta) - \left(\left(\frac{a}{[g]} + \sin(\theta)\right) \cdot h\right)}$$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

$$\text{ex } 0.48 = \frac{\left(\frac{0.86885\text{m/s}^2}{[g]} + \sin(10^\circ)\right) \cdot 2.7\text{m}}{(2.7\text{m} - 1.2\text{m}) \cdot \cos(10^\circ) - \left(\left(\frac{0.86885\text{m/s}^2}{[g]} + \sin(10^\circ)\right) \cdot 0.007919\text{m}\right)}$$

**13) Distanza orizzontale del baricentro dall'asse posteriore sulla ruota posteriore ↗**

$$\text{fx } x = R_R \cdot \frac{b + \mu_{RW} \cdot h}{W \cdot \cos(\theta)} - \mu_{RW} \cdot h$$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

$$\text{ex } 1.2\text{m} = 5700\text{N} \cdot \frac{2.7\text{m} + 0.48 \cdot 0.007919\text{m}}{13000\text{N} \cdot \cos(10^\circ)} - 0.48 \cdot 0.007919\text{m}$$

**14) Distanza orizzontale del baricentro utilizzando il ritardo sulla ruota posteriore ↗**

$$\text{fx } x = b - \left(\left(\frac{a}{[g]} + \sin(\theta)\right) \cdot \frac{b + \mu_{RW} \cdot h}{\mu_{RW} \cdot \cos(\theta)}\right)$$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

$$\text{ex } 1.2\text{m} = 2.7\text{m} - \left(\left(\frac{0.86885\text{m/s}^2}{[g]} + \sin(10^\circ)\right) \cdot \frac{2.7\text{m} + 0.48 \cdot 0.007919\text{m}}{0.48 \cdot \cos(10^\circ)}\right)$$



**15) Forza di reazione normale sulla ruota posteriore** ↗

$$fx \quad R_R = W \cdot (x + \mu_{RW} \cdot h) \cdot \frac{\cos(\theta)}{b + \mu_{RW} \cdot h}$$

[Apri Calcolatrice](#) ↗

$$ex \quad 5699.999N = 13000N \cdot (1.2m + 0.48 \cdot 0.007919m) \cdot \frac{\cos(10^\circ)}{2.7m + 0.48 \cdot 0.007919m}$$

**16) Interasse sulla ruota posteriore** ↗

$$fx \quad b = \left( W \cdot (x + \mu_{RW} \cdot h) \cdot \frac{\cos(\theta)}{R_R} \right) - \mu_{RW} \cdot h$$

[Apri Calcolatrice](#) ↗

$$ex \quad 2.7m = \left( 13000N \cdot (1.2m + 0.48 \cdot 0.007919m) \cdot \frac{\cos(10^\circ)}{5700N} \right) - 0.48 \cdot 0.007919m$$

**17) Pendenza della strada sulla ruota posteriore** ↗

$$fx \quad \theta = a \cos \left( \frac{R_R}{W \cdot \frac{x+\mu_{RW}h}{b+\mu_{RW}h}} \right)$$

[Apri Calcolatrice](#) ↗

$$ex \quad 9.999966^\circ = a \cos \left( \frac{5700N}{13000N \cdot \frac{1.2m+0.48\cdot0.007919m}{2.7m+0.48\cdot0.007919m}} \right)$$

**18) Peso del veicolo sulla ruota posteriore** ↗

$$fx \quad W = \frac{R_R}{(x + \mu_{RW} \cdot h) \cdot \frac{\cos(\theta)}{b + \mu_{RW} \cdot h}}$$

[Apri Calcolatrice](#) ↗

$$ex \quad 13000N = \frac{5700N}{(1.2m + 0.48 \cdot 0.007919m) \cdot \frac{\cos(10^\circ)}{2.7m + 0.48 \cdot 0.007919m}}$$



**19) Rallentamento della frenata sulla ruota posteriore** **Apri Calcolatrice** 

**fx** 
$$a = [g] \cdot \left( \frac{\mu_{RW} \cdot (b - x) \cdot \cos(\theta)}{b + \mu_{RW} \cdot h} - \sin(\theta) \right)$$

**ex** 
$$0.86885 \text{m/s}^2 = [g] \cdot \left( \frac{0.48 \cdot (2.7 \text{m} - 1.2 \text{m}) \cdot \cos(10^\circ)}{2.7 \text{m} + 0.48 \cdot 0.007919 \text{m}} - \sin(10^\circ) \right)$$



## Variabili utilizzate

- **a** Rallentamento della frenata (*Metro/ Piazza Seconda*)
- **b** Passo del veicolo (*Metro*)
- **h** Altezza del CG del veicolo (*Metro*)
- **R<sub>F</sub>** Reazione normale sulla ruota anteriore (*Newton*)
- **R<sub>R</sub>** Reazione normale alla ruota posteriore (*Newton*)
- **W** Peso del veicolo (*Newton*)
- **x** Distanza orizzontale del CG dall'asse posteriore (*Metro*)
- **θ** Angolo di inclinazione della strada (*Grado*)
- **μ<sub>FW</sub>** Coefficiente di attrito sulla ruota anteriore
- **μ<sub>RW</sub>** Coefficiente di attrito sulla ruota posteriore



# Costanti, Funzioni, Misure utilizzate

- **Costante:** **[g]**, 9.80665  
*Accelerazione gravitazionale sulla Terra*
- **Funzione:** **acos**,  $\text{acos}(\text{Number})$   
*La funzione coseno inversa è la funzione inversa della funzione coseno. È la funzione che prende un rapporto come input e restituisce l'angolo il cui coseno è uguale a quel rapporto.*
- **Funzione:** **cos**,  $\text{cos}(\text{Angle})$   
*Il coseno di un angolo è il rapporto tra il lato adiacente all'angolo e l'ipotenusa del triangolo.*
- **Funzione:** **sin**,  $\text{sin}(\text{Angle})$   
*Il seno è una funzione trigonometrica che descrive il rapporto tra la lunghezza del lato opposto di un triangolo rettangolo e la lunghezza dell'ipotenusa.*
- **Misurazione:** **Lunghezza** in Metro (m)  
*Lunghezza Conversione unità* ↗
- **Misurazione:** **Accelerazione** in Metro/ Piazza Seconda ( $\text{m/s}^2$ )  
*Accelerazione Conversione unità* ↗
- **Misurazione:** **Forza** in Newton (N)  
*Forza Conversione unità* ↗
- **Misurazione:** **Angolo** in Grado ( $^\circ$ )  
*Angolo Conversione unità* ↗



## Controlla altri elenchi di formule

- Frenatura su tutte le ruote per auto da corsa Formule 
- Frenatura della ruota anteriore per auto da corsa Formule 
- Freno della ruota posteriore per auto da corsa Formule 

Sentiti libero di CONDIVIDERE questo documento con i tuoi amici!

### PDF Disponibile in

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

8/20/2024 | 8:17:19 AM UTC

[Si prega di lasciare il tuo feedback qui...](#)

