Hdol Campo Party mobile

1 Cuales de los siguientes compuestos se usan típicamente para medir la distancia en un radar movil

2 Sin ser ultrasonico

3 Su lógica impresiona la puerta NAND

4 Salidad es alta todos los entradas son alto

5 En un sistema hidraulico la fuerza principal del acumulador es

6 Regular la presion y controlar energia

7 Cual es la unidad estandar de fuerza por en el sistema internacional

c Newton - metro

8 En el sistema embebidos cual es la principal ventaja

multicontroladores

9 Bajo costo y tamaño reducido

10 PLC funciona de tres modos que usted tenga en la misma. La Programacion de programable como Hdl. de programar

11 La interpretar su fin un momento de una red esta capaz bien la mitad del mantenimiento de todas herramientas que tiene el robot

B)

$$W_c = \frac{W_m \cdot Z_m}{Z_c} = \frac{600 \times 35}{15} = 1.400$$

$$N_m \cdot Z_m = N_c \cdot Z_c \quad N_m = \frac{12 \cdot 15}{35} = 5,14 \text{ rpm}$$

$$Z_c = \frac{N_m \cdot Z_m}{N_c} = \frac{1 \cdot 35}{5} 7$$

$$W_1 = \frac{W_1 Z_1}{Z_2} = \frac{50 - 50}{20} = 125 \text{ rpm}$$

$$V = \frac{e}{t} = \frac{1413,75}{6 \text{ min}} \times \frac{60 \text{ min}}{1 \text{ h}} \times \frac{1 \text{ km}}{1000 \text{ m}} = 14,14$$

$$t = \frac{e}{V} = \frac{9 \text{ km}}{14,14 \text{ km/h}} = 0,64 \text{ horas}$$

$$W_B = \frac{W_c \cdot D_c}{D_B} = \frac{25 \cdot 30}{6} = 125 \text{ rpm}$$

Powered by CamScanner

$\omega_3 = \frac{\omega_H \cdot Z_H}{Z_3} = \frac{1000 - 18}{45} = 400$

$\omega_1 = \frac{\omega_3 \cdot Z_3}{Z_1} = \frac{400}{38} = 124,14$ rpm

1000 rpm
100 voltios

$x = \frac{100 - 124,14}{1000} = -124$ Voltios

$w = \vec{F} \cdot \vec{d}$

$g = 9,81 \; m/s$

$s = m$

$\vec{F} = 5kg \; 9,81 \; m/s$

$F = 49,05 \; N$

$W = 49,05 \; N \cdot 5 \; m = 73,527$

$P = \frac{W}{t}$

$P = \frac{73,571}{4}$

$P = 18,39 W$