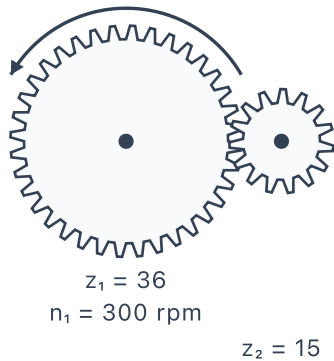


1. Calcula la velocidad de la rueda 2 y marca el sentido de giro.

Nivel 1

 z : número de dientes · n : velocidad en rpm (vueltas por minuto)

- 1 Calcula la velocidad de la rueda 2 y marca el sentido de giro.

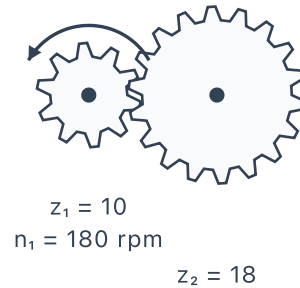


Velocidad de la rueda 2: _____

El sistema es:

Sentido de giro de la rueda 2:

- 2 Calcula la velocidad de la rueda 2 y marca el sentido de giro.

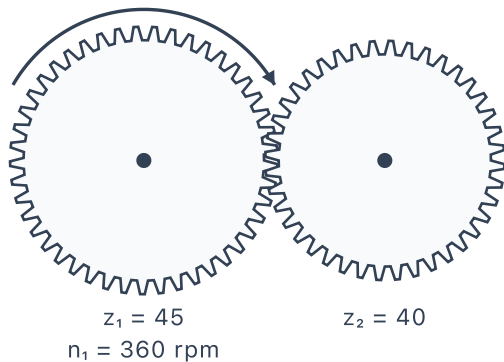


Velocidad de la rueda 2: _____

El sistema es:

Sentido de giro de la rueda 2:

- 3 Calcula la velocidad de la rueda 2 y marca el sentido de giro.

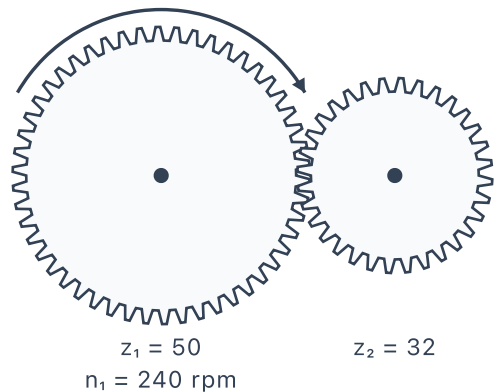


Velocidad de la rueda 2: _____

El sistema es:

Sentido de giro de la rueda 2:

- 4 Calcula la velocidad de la rueda 2 y marca el sentido de giro.



Velocidad de la rueda 2: _____

El sistema es:

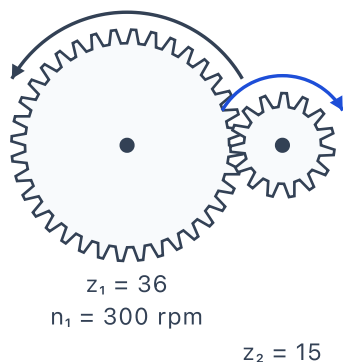
Sentido de giro de la rueda 2:

1. Calcula la velocidad de la rueda 2 y marca el sentido de giro.

Nivel 1

z: número de dientes · n: velocidad en rpm (vueltas por minuto)

- 1 Calcula la velocidad de la rueda 2 y marca el sentido de giro.



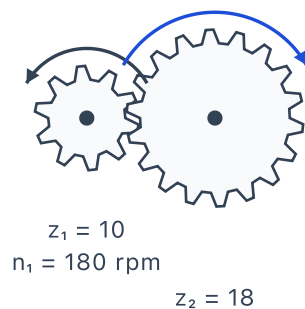
$$n_2 = n_1 \cdot z_1 : z_2 = 300 \cdot 36 : 15 = 720 \text{ rpm}$$

Velocidad de la rueda 2: **$n_2 = 720 \text{ rpm}$** El sistema es: ☐ Reductor ☒ **Multiplicador**

Sentido de giro de la rueda 2:

☒ **Horario**☐ Antihorario

- 2 Calcula la velocidad de la rueda 2 y marca el sentido de giro.



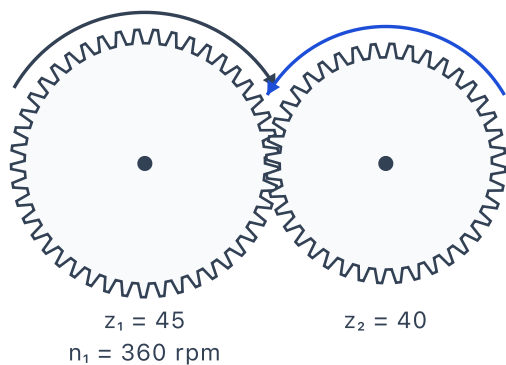
$$n_2 = n_1 \cdot z_1 : z_2 = 180 \cdot 10 : 18 = 100 \text{ rpm}$$

Velocidad de la rueda 2: **$n_2 = 100 \text{ rpm}$** El sistema es: ☒ **Reductor** ☐ Multiplicador

Sentido de giro de la rueda 2:

☒ **Horario**☐ Antihorario

- 3 Calcula la velocidad de la rueda 2 y marca el sentido de giro.



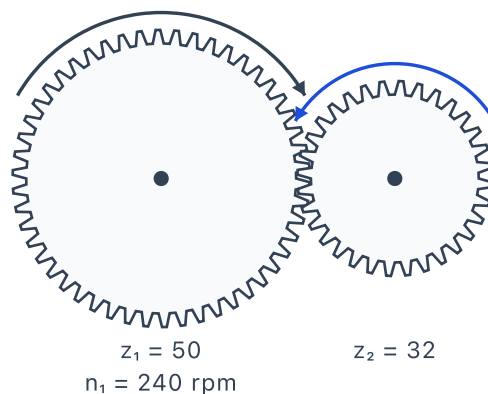
$$n_2 = n_1 \cdot z_1 : z_2 = 360 \cdot 45 : 40 = 405 \text{ rpm}$$

Velocidad de la rueda 2: **$n_2 = 405 \text{ rpm}$** El sistema es: ☐ Reductor ☒ **Multiplicador**

Sentido de giro de la rueda 2:

☐ Horario☒ **Antihorario**

- 4 Calcula la velocidad de la rueda 2 y marca el sentido de giro.



$$n_2 = n_1 \cdot z_1 : z_2 = 240 \cdot 50 : 32 = 375 \text{ rpm}$$

Velocidad de la rueda 2: **$n_2 = 375 \text{ rpm}$** El sistema es: ☐ Reductor ☒ **Multiplicador**

Sentido de giro de la rueda 2:

☐ Horario☒ **Antihorario**