

LISTA DE SÍMBOLOS

$b(u)$	Curva de Bézier no paramétrica.
B	Evento de acercamiento en un programa de movimiento del palpador o tramo de acercamiento en el gráfico de una ley de desplazamiento del palpador.
$B_i^n(u)$	Polinomio de Bernstein de grado n .
\mathbf{b}_i	Coordenadas de los puntos de control de una curva de Bézier no paramétrica.
b_i	Ordenadas de los puntos de control de una curva de Bézier no paramétrica.
C	Centro del rodillo.
CNC	Control Numérico Continuo (<i>Continuos Numerical Control</i>).
$CAGD$	Diseño Geométrico Asistido por Ordenador (<i>Computer Aided Geometric Design</i>).
CAD	Diseño Asistido por Ordenador (<i>Computer Aided Design</i>).
D	Evento de detenimiento en un programa de movimiento del palpador o tramo de detenimiento en el gráfico de una ley de desplazamiento del palpador.
d_c	Distancia constante entre dos palpadores; anchura de una leva de anchura constante.
\mathbf{d}_i	Coordenadas de los puntos de control de una curva B-spline no paramétrica.
d_i	Ordenadas de los puntos de control de una curva B-spline no paramétrica.
d_o	Distancia mínima entre el palpador y el centro de rotación \mathbf{O} de la leva hasta el punto en el que comienza a desplazarse el palpador translatario.
$d(\theta)$	Ley de desplazamiento del palpador.
$\dot{d}(\theta)$	Primera derivada de la ley de desplazamiento del palpador respecto al tiempo.
$\ddot{d}(\theta)$	Segunda derivada de la ley de desplazamiento del palpador respecto al tiempo.
$\dddot{d}(\theta)$	Tercera derivada de la ley de desplazamiento del palpador respecto al tiempo.
$d'(\theta)$	Primera derivada de la ley de desplazamiento del palpador respecto al ángulo de giro θ de la leva.
$d''(\theta)$	Segunda derivada de la ley de desplazamiento del palpador respecto al ángulo de giro θ de la leva.
$d'''(\theta)$	Tercera derivada de la ley de desplazamiento del palpador respecto al ángulo de giro θ de la leva.

$d'_{mín.}(\theta)$	Velocidad mínima de un palpador translatorio.
$d'_{máx.}(\theta)$	Velocidad máxima de un palpador translatorio.
e	Diferencia entre el perfil teórico y el perfil real de una leva.
F	Fuerza que ejerce la leva sobre el palpador para vencer las cargas externas.
F_u	Componente de la fuerza F en la dirección del movimiento del palpador (fuerza útil).
I	Centro instantáneo de rotación relativo leva-palpador.
l_L	Distancia desde el centro de rotación O de la leva al centro instantáneo I de rotación relativo leva-palpador.
l_P	Distancia desde el centro de rotación O' del palpador al centro instantáneo I de rotación relativo leva-palpador.
l_1	Distancia entre los centros de rotación O de la leva y O' del palpador.
l_{2inf}	Brazo inferior del doble palpador de rotación.
l_{2sup}	Brazo superior del doble palpador de rotación.
l_{3inf}	Distancia entre el centro de rotación O' del doble palpador y el punto de contacto leva-palpador del palpador inferior; en el caso de palpador de rodillo es la distancia hasta el centro del rodillo.
l_{3sup}	Distancia entre el centro de rotación O' del doble palpador y el punto de contacto leva-palpador del palpador superior; en el caso de palpador de rodillo es la distancia hasta el centro del rodillo.
L	Número de tramos polinómicos en un B-spline.
n	Grado de los polinomios algebraicos.
$N_i^n(u)$	Funciones base B-spline.
$n(\theta)$	Normal unitaria interior a la curva de paso de la leva.
$n_e(\theta)$	Normal unitaria exterior al perfil de la leva.
O	Centro de rotación de la leva.
O'	Centro de rotación de un palpador rotatorio.
\overline{OP}	Vector de posición del punto P de contacto leva-palpador.
\overline{OP}'	Primera derivada del vector \overline{OP} de posición respecto al ángulo θ de giro de la leva.

$\overline{\mathbf{OP}}''$	Segunda derivada del vector $\overline{\mathbf{OP}}$ de posición respecto al ángulo θ de giro de la leva.
P	Punto de contacto leva-palpador; vértice de un palpador puntual.
q_l	Coordenada generalizada independiente de la leva.
q_p	Coordenada generalizada independiente del palpador.
$q_p(q_l)$	Ley de desplazamiento del palpador, expresión general.
R_b	Radio de la circunferencia base de la leva.
R_p	Radio de la circunferencia primaria de la leva.
R_r	Radio del rodillo.
r_c	Radio de curvatura del perfil de leva.
$r_{c\text{mín}}$	Radio de curvatura mínimo del perfil de leva.
r_{cp}	Radio de curvatura de la curva de paso.
$[R_{-90^\circ}]$	Matriz de rotación que gira un vector 90° en sentido negativo del eje perpendicular al plano de movimiento.
S	Evento de alejamiento en un programa de movimiento del palpador o tramo de alejamiento en el gráfico de una ley de desplazamiento del palpador.
$[S_\theta]$	Matriz de cambio de la base móvil a la base fija.
$s(\theta)$	Ley de desplazamiento para un palpador translatorio en un mecanismo de leva rotatoria.
$s'(\theta)$	Primera derivada de la ley de desplazamiento para un palpador translatorio respecto al ángulo θ de giro de la leva.
$s''(\theta)$	Segunda derivada de la ley de desplazamiento para un palpador translatorio respecto al ángulo θ de giro de la leva.
$s''_{\text{mín}}(\theta)$	Valor mínimo de la segunda derivada de la ley de desplazamiento para un palpador translatorio respecto al ángulo θ de giro de la leva.
$s_{\text{máx}}(\theta)$	Desplazamiento máximo de un palpador translatorio.
$t(\theta)$	Vector tangente a la curva de paso de la leva.
u_i	Nodos de un B-spline.
u	Parámetro local unitario.

$v(I)$	Velocidad del centro instantáneo I de rotación relativo leva-palpador.
$v(I_1)$	Velocidad del punto I_1 de la leva que coincide con el centro instantáneo I de rotación relativo leva-palpador.
$v(I_2)$	Velocidad del punto I_2 del palpador que coincide con el centro instantáneo I de rotación relativo leva-palpador.
$v_{\text{desl.}}$	Vector velocidad de deslizamiento en el punto de contacto leva-palpador.
$y(u)$	Curva de B-spline no paramétrica.
β	Ángulo de inclinación de un palpador plano.
γ	Ángulo a partir del cual comienza a desplazarse el palpador de rotación.
ε	Excentricidad.
ξ_i	Abscisas de los puntos de control de una curva B-spline no paramétrica (Abscisas de Greville).
ϕ	Ángulo de presión; ángulo que forma el vector excentricidad ε respecto a la horizontal.
θ	Ángulo de giro de la leva.
$\dot{\theta}(t)$	Primera derivada del ángulo de giro de la leva respecto al tiempo o velocidad angular de la leva.
$\ddot{\theta}(t)$	Segunda derivada del ángulo de giro de la leva respecto al tiempo o aceleración angular de la leva.
$\dddot{\theta}(t)$	Tercera derivada del ángulo de giro de la leva respecto al tiempo o sobre aceleración de la leva.
ρ	Radio de arco de círculo.
φ	Ángulo de giro de un palpador rotatorio.
$\varphi(\theta)$	Ley de desplazamiento para un palpador rotatorio en un mecanismo de leva rotatoria.
ω	Velocidad angular de la leva; velocidad angular de la herramienta de corte.