

## 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 $\theta$ de la leva.
$d''(\theta)$	Segunda derivada de la ley de desplazamiento del palpador respecto al ángulo de giro $\theta$ de la leva.
$d'''(\theta)$	Tercera derivada de la ley de desplazamiento del palpador respecto al ángulo de giro $\theta$ 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 $\mathbf{O}$ de la leva al centro instantáneo $I$ de rotación relativo leva-palpador.
$l_P$	Distancia desde el centro de rotación $\mathbf{O}'$ del palpador al centro instantáneo $I$ de rotación relativo leva-palpador.
$l_1$	Distancia entre los centros de rotación $\mathbf{O}$ de la leva y $\mathbf{O}'$ 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 $\mathbf{O}'$ 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 $\mathbf{O}'$ 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.
$\mathbf{n}(\theta)$	Normal unitaria interior a la curva de paso de la leva.
$\mathbf{n}_e(\theta)$	Normal unitaria exterior al perfil de la leva.
$\mathbf{O}$	Centro de rotación de la leva.
$\mathbf{O}'$	Centro de rotación de un palpador rotatorio.
$\overline{\mathbf{OP}}$	Vector de posición del punto $P$ de contacto leva-palpador.
$\overline{\mathbf{OP}}'$	Primera derivada del vector $\overline{\mathbf{OP}}$ de posición respecto al ángulo $\theta$ de giro de la leva.

$\overline{\mathbf{OP}}''$	Segunda derivada del vector $\overline{\mathbf{OP}}$ de posición respecto al ángulo $\theta$ 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 $90^\circ$ 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 $\theta$ de giro de la leva.
$s''(\theta)$	Segunda derivada de la ley de desplazamiento para un palpador translatorio respecto al ángulo $\theta$ 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 $\theta$ 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.
$\beta$	Ángulo de inclinación de un palpador plano.
$\gamma$	Ángulo a partir del cual comienza a desplazarse el palpador de rotación.
$\varepsilon$	Excentricidad.
$\xi_i$	Abscisas de los puntos de control de una curva B-spline no paramétrica (Abscisas de Greville).
$\phi$	Ángulo de presión; ángulo que forma el vector excentricidad $\varepsilon$ respecto a la horizontal.
$\theta$	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.
$\rho$	Radio de arco de círculo.
$\varphi$	Ángulo de giro de un palpador rotatorio.
$\varphi(\theta)$	Ley de desplazamiento para un palpador rotatorio en un mecanismo de leva rotatoria.
$\omega$	Velocidad angular de la leva; velocidad angular de la herramienta de corte.