Se obtiene la ecuación de la velocidad derivando la ecuación de movimiento con respecto al tiempo

$$v = \frac{\mathrm{d} x}{\mathrm{d} t} = \frac{\mathrm{d} \left\{ A \cdot \mathrm{sen} \left(\omega \cdot t + \varphi_0 \right) \right\}}{\mathrm{d} t} = A \cdot \omega \cdot \mathrm{cos} \left(\omega \cdot t + \varphi_0 \right)$$

Volviendo a derivar se obtiene la ecuación de la aceleración:

$$a = \frac{\mathrm{d} v}{\mathrm{d} t} = \frac{\mathrm{d} \left\{ A \cdot \omega \cdot \cos(\omega \cdot t + \varphi_0) \right\}}{\mathrm{d} t} = -A \cdot \omega^2 \cdot \sin(\omega \cdot t + \varphi_0)$$

Si se sustituye $A \cdot \text{sen}(\omega \cdot t + \varphi_0)$ por x queda

$$a = -\omega^2 \cdot x$$

La aceleración es proporcional y de sentido contrario a la elongación.