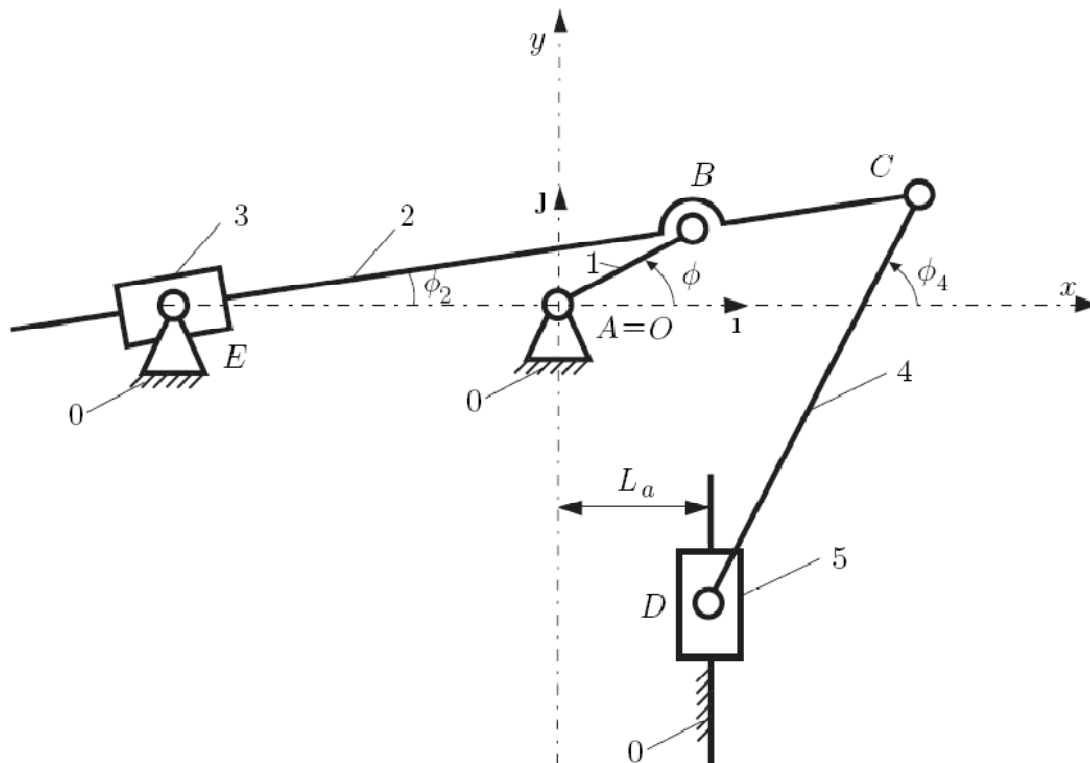


## *Trabajo de laboratorio*

### 02 Análisis de posición de eslabonamientos por el método gráfico

|            |          |
|------------|----------|
| Estudiante | Variante |
|            |          |

Objetivo: Encontrar, por medio del plano de posición, las coordenadas de los pares cinemáticos y la posición angular de los eslabones del siguiente mecanismo:



Medidas de los eslabones:  $l_{AB} = 0,02 \text{ m}$ ,  $l_{BC} = 0,03 \text{ m}$  y  $l_{CD} = 0,06 \text{ m}$ .

Otras dimensiones:  $AE = 0,05 \text{ m}$  y  $L_a = 0,02 \text{ m}$ .

|  |                                 |
|--|---------------------------------|
| Número de grados de libertad del mecanismo | $W = 3 \cdot n - 2 \cdot p_v =$ |
| Fórmula estructural del mecanismo          |                                 |

|           |     |     |     |      |      |      |      |      |      |     |
|-----------|-----|-----|-----|------|------|------|------|------|------|-----|
| Variantes | 1   | 2   | 3   | 4    | 5    | 6    | 7    | 8    | 9    | 10  |
| $\phi$    | 30° | 55° | 65° | 110° | 245° | 125° | 310° | 165° | 200° | 10° |

Resultados:

|                   |       |   |
|-------------------|-------|---|
| A                 | $x_A$ | 0 |
|                   | $y_A$ | 0 |
| B                 | $x_B$ |   |
|                   | $y_B$ |   |
| C                 | $x_C$ |   |
|                   | $y_C$ |   |
| D                 | $x_D$ |   |
|                   | $y_D$ |   |
| $\phi_2 = \phi_3$ |       |   |
| $\phi_4$          |       |   |

Requerimientos obligatorios:

1. Template mecanismos.dwt, BAJAR DE [www.geocities.com/mecanomat3](http://www.geocities.com/mecanomat3)
2. Factor de escala  $\mu_l = 1 \frac{m}{UnCAD}$
3. El archivo generado en DWGeditor o AutoCAD 14, debe ser enviado al correo: [mecanomat@gmail.com](mailto:mecanomat@gmail.com)