

## UNIVERSIDAD RAFAEL LANDÍVAR **FACULTAD DE INGENIERÍA** DINÁMICA **PRIMER SEMESTRE 2024**

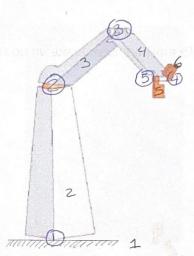
Nombre:	Darny Consales	Carnet: 129 0022
Actividad:	PRACTICA NO. 4	Fecha: 04/03/2024

INSTRUCCIONES: realice lo que se le pide a continuación. Trabajando limpio y ordenado.

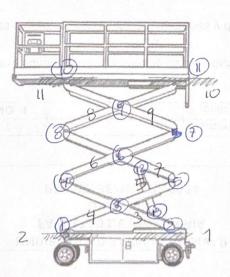
Serie 1: para los siguientes mecanismos determine el número de eslabones y de juntas.

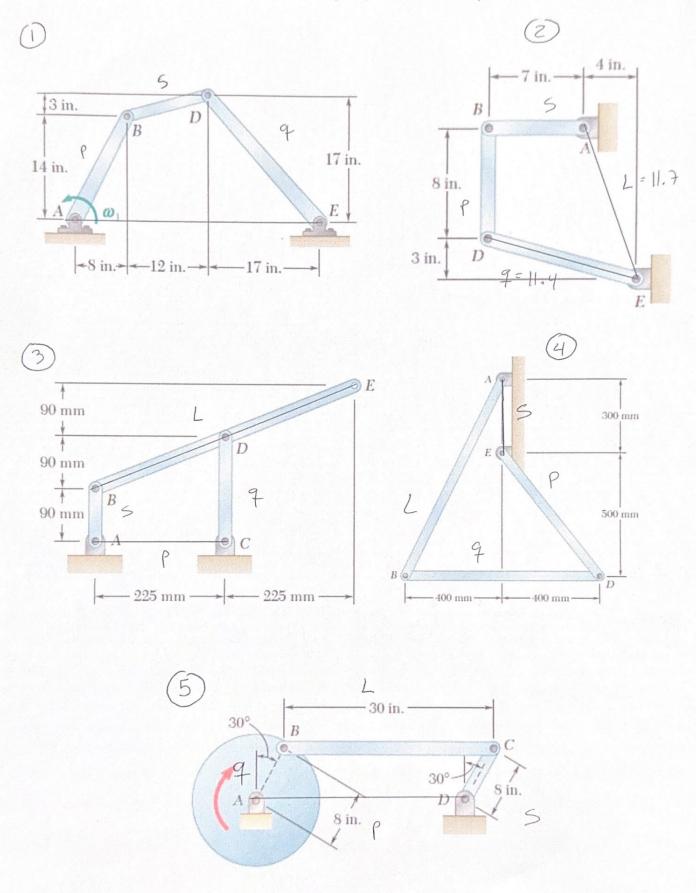
a) Brazo robótico.

6 Eslabores, 5 Juntes



b) Plataforma elevadora con un mecanismo de tijera ayudado por un actuador hidráulico.





5+2 = 37 + 12.37 = 49.37 In P+9 = 16.12 + 24.04 - 40.16 Im

5+L> P+9 Clar 2:

Mecanismo De Doble Balancin ( No Examp Grashof)

(2) 
$$5 = 7 \text{ Im}$$
  
P. 8 Im  
 $4 = \sqrt{11^2 + 3^2} = 11.4 \text{ Im}$   
 $L = \sqrt{4^2 + 11^2} = 11.7 \text{ Im}$   
 $5 + L = 7 + 11.7 = 18.7 \text{ Im}$ 

P+9. 8+ 11.4: 19.4 Im

Clase 2 5+L < P+9

Mecanismo manivela - Balancin ( De Grashef)

3 5. 90mm L= V 1802 + 4502 = 485 mm 9 - 180 mm Pe 225 mm 5+1= 90+485 = 575mm P+9 = 225 +180 = 405mm recansme De Deoble Balancin 5+L>P+7 Clax 2 (No Grashof) (4) 4= 300 mm L: 54002 + 3002 = 894mm 9. 800 mm P= \( 500^2 + 400^2 = 640 mms 5+L= 302+394 = 1194 mm P+7 - 640 + 800 : 1440 mm 5+2 4 P+9 Clare 1 4 recommende De Deoble Manivela ( De Grashof)

S+L= 8+30=38" P+9=30+8=38"

5+L= P+9 Clar 3

recanyme Plegable
(De Grashof)