



Diseño conceptual y análisis dinámico de un sistema de martillo accionado por un mecanismo de retorno rápido

Kevin Javier Gonzalez Luna
kegonzalezl@unal.edu.co

Ivan Felipe Malucho Suarez
imaluche @unal.edu.co

Juan David Hernández Daza
jhernandezda@unal.edu.co

Joseph Nicolas Mahecha Cruz
jomahecha@unal.edu.co

Nelson Arzola de la Peña

Universidad Nacional de Colombia,
Bogotá D.C.
Facultad de Ingeniería.
2025.

Resumen

El presente proyecto desarrolla el diseño y modelado cinemático de un mecanismo de retorno rápido tipo Whitworth, modificado para operar como un martillo de impacto vertical. El objetivo principal consiste en transformar un movimiento rotacional uniforme, proporcionado por un motor eléctrico con reductor, en un movimiento alternativo de avance y retroceso con diferentes velocidades angulares efectivas, permitiendo un descenso lento y un retorno rápido del elemento percutor.

El rediseño propuesto introduce una variación estructural respecto al mecanismo clásico: el rodillo deslizante tradicional es reemplazado por un tornillo pasante que transmite directamente la fuerza entre la manivela motriz y la palanca ranurada. Esta modificación reduce el número de componentes, simplifica la fabricación y mantiene la eficiencia cinemática del sistema. La energía rotacional del motor se transmite desde el eje de entrada O_2 a la palanca oscilante pivotada en O_1 , la cual a su vez impulsa una biela articulada que acciona un bloque deslizante. Dicho bloque, fabricado en acero A36, cumple la función de martillo y se desplaza guiado por dos varillas lineales, ejecutando un golpe controlado durante la fase de avance.

El mecanismo completo se inscribe en un volumen máximo de $60 \times 60 \times 15$ cm y fue analizado mediante el método del lazo vectorial, considerando relaciones angulares, velocidades y aceleraciones instantáneas. Los resultados obtenidos muestran una correspondencia directa entre la velocidad angular de entrada y la aceleración lineal del martillo, validando el comportamiento asimétrico característico del retorno rápido. Este diseño demuestra una alternativa funcional, compacta y didáctica para el estudio de la conversión de movimiento rotacional en lineal alternativo, aplicable tanto en entornos académicos como en desarrollos de prototipos mecánicos ligeros.

Palabras clave: mecanismo de retorno rápido de Whitworth; martillo de impacto vertical; palanca ranurada; pasador deslizante; lazo vectorial; cinemática de mecanismos.

Índice

Resumen	1
1. Introducción	3
2. Fundamentación teórica	3
2.1. Movimiento de plano general	3
2.2. Movimiento plano de una partícula relativa a un sistema de referencia en rotación	3
2.3. Método del lazo vectorial	3
2.4. Ecuaciones de movimiento de un cuerpo rígido	4
3. Fase de Diseño Conceptual	4
3.1. Variables del sistema	4
3.2. Modelo de prototipo inicial	4
4. Modelos teóricos empleados	5
4.1. Modelo cinemático	5
4.2. Modelo cinemático	5
4.2.1. Relación entre θ y ϕ	5
4.2.2. Análisis de velocidades	6
4.3. Modelo cinético	7
5. Fase de Diseño Detallado	7
6. Análisis de los resultados teóricos	7
7. Análisis sobre el funcionamiento del prototipo	7
8. Conclusiones y recomendaciones	7
Referencias	7

1. Introducción

(falta arreglarlo)

2. Fundamentación teórica

El análisis de mecanismos planos requiere el uso de conceptos fundamentales de cinemática y cinética, entre estos para el análisis del mecanismo se harán uso de:

2.1. Movimiento de plano general

El movimiento de plano general describe los valores de velocidad y aceleración de un punto de un sólido rígido por medio de las siguientes ecuaciones:

$$\vec{V}_b = \vec{V}_a + \vec{V}_{b/a} = \vec{V}_a + (\vec{\omega} \times \vec{r}_{b/a}) \quad (1)$$

$$\vec{a}_b = \vec{a}_a + \vec{a}_{b/a} = \vec{a}_a + (\vec{\alpha} \times \vec{r}_{b/a}) + (\vec{\omega} \times (\vec{\omega} \times \vec{r}_{b/a})) \quad (2)$$

Donde:

- $\vec{\omega}$ y $\vec{\alpha}$ representan la velocidad y aceleración angular respectivamente, son iguales a la primera y segunda derivada del ángulo de rotación respecto al tiempo ($\dot{\theta}, \ddot{\theta}$)
- $\vec{r}_{b/a}$ representa el vector que une \vec{r}_a con \vec{r}_b

2.2. Movimiento plano de una partícula relativa a un sistema de referencia en rotación

Cuando se presentan casos donde el objeto se mueve dentro de un sistema en rotación (como es en nuestro caso el pasador que se mueve linealmente sobre la barra $O1B$) es necesario usar las siguientes ecuaciones para encontrar las variables cinemáticas de un punto p dado:

$$\vec{V}_p = \vec{V}_p' + \vec{V}_{p/f} \quad (3)$$

$$\vec{a}_p = \vec{a}_p' + \vec{a}_{p/f} + a_{cor} \quad (4)$$

Donde:

- \vec{V}_p' y \vec{a}_p' representan las variables cinemáticas que posee el cuerpo producto de la rotación del sistema de referencia, se puede entender como un punto del sistema de referencia que coincide con p en todo momento
- $\vec{V}_{p/f}$ y $\vec{a}_{p/f}$ representan las variables cinemáticas del cuerpo relativas al sistema, en nuestro caso al ser un pasador sigue la geometría de la barra r_b
- a_{cor} representa la aceleración de Coriolis, la cual debe ser igual a $2\vec{\Omega} \times \vec{V}_{p/f}$ y es propia del sistema en rotación

2.3. Método del lazo vectorial

Este método analiza mecanismos a partir de ecuaciones vectoriales que cierran un circuito. Cada eslabón se modela como un vector de posición en un sistema de coordenadas global XY . Con las longitudes conocidas y los ángulos de entrada, se plantea el lazo de cierre para obtener relaciones geométricas entre las posiciones de los eslabones. Luego, dichas relaciones se derivan una y dos veces respecto al tiempo para obtener, respectivamente, las velocidades y las aceleraciones instantáneas [ref: <https://hal.science/hal-01715664/document>].

En la práctica, el procedimiento consiste en:

- Plantear el cierre vectorial y su proyección en los ejes x y y .
- Resolver la geometría para las incógnitas instantáneas (p. ej., θ, β, y_c).
- Derivar una vez para obtener las ecuaciones de velocidad y una segunda vez para las de aceleración.

2.4. Ecuaciones de movimiento de un cuerpo rígido

las ecuaciones de movimiento de un cuerpo rígido me relacionan los vectores de fuerza efectiva con las fuerzas de reacción del mecanismo:

- $\sum \vec{F} = m\vec{a}$
- $\sum \vec{M}_G = \dot{H}_G$

Donde:

- $\sum \vec{F}$ es la suma de todas las fuerzas externas aplicadas al cuerpo.
- $\sum \vec{M}_G$ es la suma de los momentos respecto al centro de masa G .
- \dot{H}_G es la derivada temporal del momento angular respecto al centro de masa.
- $\dot{H}_G = \bar{I}\alpha$

Estas ecuaciones permiten analizar el movimiento de cuerpos rígidos sometidos a fuerzas y momentos, relacionando las fuerzas efectivas con las reacciones internas del mecanismo. Son la base para el estudio dinámico de sistemas mecánicos como el mecanismo de martillo presentado en este informe.

3. Fase de Diseño Conceptual

El mecanismo consiste en un sistema de barras articuladas accionado por un motor que produce un movimiento de martilleo. Los componentes principales son:

- **Motor:** Proporciona rotación constante con velocidad angular ω_2 y aceleración angular $\alpha_2 = 0$
- **Barra motriz (O_2A):** De longitud r , conectada al motor en O_2 y al punto A
- **Barra acoplada (O_1B):** De longitud L variable aparente, articulada en O_1 y conectada en punto coincidente con A
- **Sistema de martillo:** Mecanismo articulado con barra de longitud constante K que produce el movimiento de impacto

3.1. Variables del sistema

- $\delta(t) = \omega_2 t$: Ángulo de la barra motriz (entrada del sistema)
- $\alpha(t)$: Ángulo de la barra acoplada (función de δ)
- $L(\delta)$: Distancia variable entre articulaciones
- $\omega_1 = \dot{\alpha}$: Velocidad angular de la barra acoplada
- $X_E(t)$: Posición del martillo
- R, D, K : Parámetros geométricos del mecanismo

3.2. Modelo de prototipo inicial

El proyecto se centra en el diseño y en la construcción de un mecanismo de retorno rápido basado en el mecanismo de Whitworth, modificado específicamente para funcionar como un martillo de forja. El objetivo principal es convertir el movimiento rotacional uniforme del motor eléctrico en un movimiento lineal alternativo con cinemática asimétrica, característica fundamental para que la fase de avance lento y controlado sea efectiva a la hora de transferir energía de impacto de forma eficiente. En la fase de retorno rápido, se busca reducir el tiempo muerto del ciclo, incrementando así la productividad del sistema.

La innovación central radica en una reinterpretación espacial y constructiva del mecanismo clásico. A diferencia de la configuración tradicional, el sistema ha sido reorientado noventa grados, posicionando el plano de movimiento en un eje vertical. Esta modificación permite que el bloque deslizante final actúe directamente como un martillo, aprovechando su carrera lineal para el golpeo. El principio de

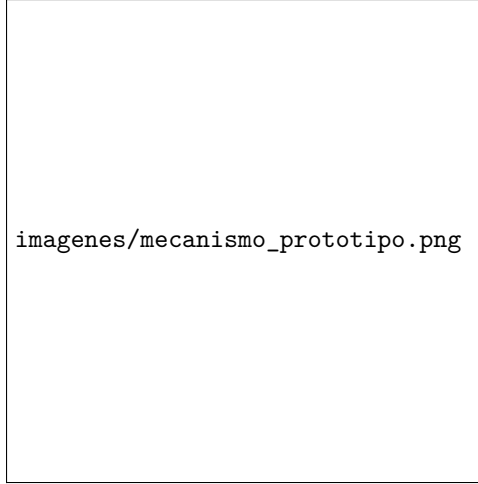


Figura 1: Modelo esquemático del mecanismo de retorno rápido tipo Whitworth modificado.

funcionamiento se basa en la transmisión de movimiento desde una manivela motriz, solidaria al eje del motor en el punto O_2 , hacia una palanca oscilante ranurada que pivota en O_1 .

Una solución de diseño clave sustituye el rodillo convencional por un tornillo pasante que actúa como un elemento de unión y guía. Este tornillo se desliza dentro de la ranura longitudinal de la palanca, estableciendo un contacto lineal directo que transmite el esfuerzo. Esta simplificación no solo facilita la fabricación y reduce el número de componentes, al eliminar el rodamiento intermedio, sino que también mantiene la esencia del mecanismo de deslizamiento que genera el efecto de retorno rápido.

Finalmente, el movimiento angular oscilante de la palanca ranurada se transmite a través de una biela articulada al bloque deslizante o martillo. Este conjunto completa la transformación cinemática, guiando el martillo en su trayectoria vertical. Como resultado, se obtiene un dispositivo robusto y funcional que sincroniza perfectamente la entrada de rotación continua con la salida de impacto repetitivo.

Cabe destacar que el modelado presentado se encuentra sujeto a posibles modificaciones, ya que aún está pendiente el diseño definitivo de la estructura o soporte del mecanismo. Dicho componente será determinante para definir la disposición final de los ejes, la ubicación del motor y los puntos de anclaje, por lo que es posible que se requieran ajustes dimensionales o constructivos en el modelo actual una vez se integre el sistema de soporte completo.

4. Modelos teóricos empleados

4.1. Modelo cinemático

4.2. Modelo cinemático

4.2.1. Relación entre θ y ϕ

Inicialmente para el análisis cinemático es necesario encontrar expresiones que permitan describir las distancias e inclinaciones de todas las partes del mecanismo que conforman el sistema en función de una única variable, para este fin y por medio de un análisis geométrico es posible establecer la siguiente relación fundamental entre los ángulos por medio del triángulo formado por las longitudes r , d y L . De esta manera obtenemos:

(ACA VA EL DIAGRAMA!!!!)

$$L^2 = r^2 + d^2 - 2rd \cos(180^\circ - \phi) \quad (5)$$

Por medio de la propiedad trigonométrica $\cos(180^\circ - \Phi) = -\cos(\phi)$, reducimos la expresión a:

$$L = \sqrt{r^2 + d^2 + 2rd \cos(\phi)} \quad (6)$$

Donde L representara la distancia desde el punto O hasta el punto A . Sabiendo esto y usando la ley de senos es posible obtener la siguiente expresión:

$$\frac{\sin(180^\circ - \Phi)}{L} = \frac{\sin(\Theta)}{r} \quad (7)$$

Usando la propiedad trigonométrica $\sin(180 - \phi) = \sin(\phi)$ y despejando r del lado derecho de la ecuación obtenemos:

$$\sin(\theta) = \frac{\sin(\phi)r}{L} \quad (8)$$

Sustituyendo L en la expresión obtenemos:

$$\sin(\Theta) = \frac{r \sin(\Phi)}{\sqrt{r^2 + d^2 + 2rd \cos(\Phi)}} \quad (9)$$

De esta forma se establece una Relación directa entre el ángulo θ y ϕ .

4.2.2. Análisis de velocidades

Con la geometría del sistema definimos la velocidad en el punto a por medio de las restricciones cinemáticas de cada una de las partes a las que pertenece. En primera instancia sabemos que el punto a respecto a la barra O_2A tiene velocidad y aceleración angulares, mas no presenta traslación. Por tanto se puede plantear la siguiente ecuación de rotación respecto a un eje fijo:

$$\vec{V}_a = \omega_2 \times \vec{r}, \quad \forall \Phi^\circ$$

De igual manera planteamos al punto a respecto a la barra O_1B , en la cual al generar un movimiento relativo a un sistema en rotación es posible obtener la siguiente ecuación vectorial para \vec{V}_a :

$$\vec{V}_a = \vec{V}'_a + \vec{V}_{a/f}$$

donde \vec{V}'_a representa la velocidad producto de la rotación del sistema mientras que $\vec{V}_{a/f}$ representa la velocidad relativa de a en el sistema.

(SIGUE EL DIAGRAMA GRANDE CON EL TRIANGULO DE VELOCIDADES)

Analizando el diagrama y por medio del teorema de [INSERTARTEOREMA] obtenemos:

$$V_{a/f} = (\omega_2 \cdot r \cdot \sin(\phi - \theta)) \quad (10)$$

Usando [TEOREMA2] también obtenemos la siguiente expresión para la velocidad V'_a :

$$V'_a = \cos(\Phi - \Theta) V_a \quad (11)$$

Finalmente a partir de esta última relación y reemplazando con sus valores producto de su rotación respecto a un eje fijo obtenemos:

$$\omega_1 L = [\cos(\Phi - \Theta)] \omega_2 r$$

Despejando L del lado izquierdo de la ecuación obtenemos la siguiente expresión para la velocidad angular del eslabón (ω_1):

$$\omega_1 = \frac{\omega_2 r}{L} \cos(\Phi - \Theta) \quad (12)$$

4.3. Modelo cinetico

5. Fase de Diseño Detallado

6. Análisis de los resultados teóricos

7. Análisis sobre el funcionamiento del prototipo

8. Conclusiones y recomendaciones

Referencias

- [1] Ferdinand P. Beer, E. Russell Johnston Jr., William E. Clausen, "Dinámica para ingeniería", McGraw-Hill, última edición disponible.
- [2] Autor desconocido, "Vector loop approach for mechanism analysis," HAL Open Science, 2018. Disponible en: <https://hal.science/hal-01715664/document>
- [3] STIX Fonts Project, "STIX Two Math," 2020. Disponible en: <https://stixfonts.org>