

Cálculos del Mecanismo de Retorno Rápido

Índice

1. calculos organizados	2
1.1. Modelo cinemático	2
1.1.1. Relación entre θ y ϕ	2
1.1.2. Análisis de velocidades	2
1.1.3. Análisis de aceleraciones	3
2. Lazo vectorial para obtener velocidad y aceleración del martillo	4
2.1. Derivación de la velocidad	4
2.2. Resultado para la velocidad	5
2.3. Aceleración mediante lazo vectorial	5
2.4. Forma expandida de la aceleración	5
3. Cálculo de ω_3 y α_3	5
3.1. Geometría	5
3.2. Velocidades	6
3.2.1. Descomposición vectorial	6
3.2.2. Proyección en eje horizontal	6
3.3. Aceleraciones	6
3.3.1. Descomposición vectorial	6
3.3.2. Proyección en eje horizontal	6
3.3.3. Proyección en eje vertical	6
4. Análisis Cinético	7
4.1. Ecuaciones de movimiento	7
4.2. Aceleraciones Centroidales	7
4.2.1. Eslabón $O_1 - B$	7
4.2.2. Eslabón O_2	7
4.2.3. Eslabón $B - C$	8
4.3. Notas adicionales	8

1. calculos organizados

1.1. Modelo cinemático

1.1.1. 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!!!!)

$$L^2 = r^2 + d^2 - 2rd \cos(180^\circ - \phi) \quad (1)$$

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

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

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

$$\frac{\sin(180^\circ - \Phi)}{L} = \frac{\sin(\Theta)}{r} \quad (3)$$

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

$$\sin(\Theta) = \frac{\sin(\phi)r}{L} \quad (4)$$

Sustituyendo L en la expresión obtenemos:

$$\boxed{\sin(\Theta) = \frac{r \sin(\Phi)}{\sqrt{r^2 + d^2 + 2rd \cos(\Phi)}}} \quad (5)$$

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

1.1.2. 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:

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

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 [INSERTAR TEOREMA] obtenemos:

$$V_{a/f} = (\omega_2 \cdot r \cdot \sin(\phi - \theta)) \quad (6)$$

Usando [TEOREMA 2] también obtenemos la siguiente expresión para la velocidad V'_a :

$$V'_a = \cos(\Phi - \Theta) V_a \quad (7)$$

Finalmente a partir de esta ultima relacion y remplazando con sus valores producto de su rotacion respecto a un eje fijo obtenemos:

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

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

$$\boxed{\omega_1 = \frac{\omega_2 r}{L} \cos(\Phi - \Theta)} \quad (8)$$

1.1.3. Análisis de aceleraciones

De manera similar a en el analisis de velocidades tomamos a a respecto a la barra O_2A tiene velocidad y aceleración angular y no presenta traslación, debido a esto aplicamos nuevamente rotación respecto a eje fijo y obtenemos la siguiente expresion vectorial:

$$\vec{a}_a = (\alpha_2 \times \vec{r}), \nabla \Phi^\circ + (\omega_2 \times (\omega_2 \times \vec{r})), \nabla \Phi^\circ$$

Donde el primer termino representa la aceleracion tangencial de a mientras el segundo representa su aceleracion normal. Hecho esto ahora consideramos a como parte de la barra O_1B , obteniendo la siguiente relacion:

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

Donde:

- $\vec{a}'_a = (\alpha_1 \times \vec{L}), \nabla \theta^\circ + (\omega_1 \times (\omega_1 \times \vec{L})), \nabla \theta^\circ$

\vec{a}'_a representa la aceleracion producto de la rotacion del sistema

- $\vec{a}_{cor} = (2\omega_1 \times \vec{V}_{a/f}), \nabla \theta^\circ$

\vec{a}_{cor} representa la aceleracion de coriolis, un termino adicional que surge en sistemas no inerciales de este tipo

- $a_{a/f} = \nabla \theta^\circ$

$a_{a/f}$ representa la aceleracion del punto a relativo al sistema en rotacion

Igualando ambas ecuaciones vectoriales para encontrar las incognitas requeridas proyectamos todos los vectores respecto a sus componentes rectangulares, obteniendo las siguientes ecuaciones para X e Y:

$$(a'_a)_t \sin \theta + (a_{a/f}) \cos \theta = \omega_2^2 r \cos(\Phi) + \alpha_2 r \sin(\Phi) + 2\omega_1 V_{a/f} \sin \theta - \omega_1^2 L \cos \theta$$

$$(a'_a)_t \cos \theta - (a_{a/f}) \sin \theta = \alpha_2 r \cos(\Phi) - \omega_2^2 r \sin(\Phi) + 2\omega_1 V_{a/f} \cos \theta + \omega_1^2 L \sin \theta$$

Solucionando el sistema para α_1 y $a_{a/f}$:

$$\alpha_1 = \frac{\omega_2^2 r \sin(\theta - \Phi) + \alpha_2 r \cos(\theta - \Phi) + 2\omega_1 V_{a/f}}{L} \quad (9)$$

$$a_{a/f} = \omega_2^2 r \cos(\Phi - \theta) + \alpha_2 r \sin(\Phi - \theta) - \omega_1^2 L \quad (10)$$

2. Lazo vectorial para obtener velocidad y aceleración del martillo

Planteando el lazo vectorial para el mecanismo, se tiene:
Al proyectar en los ejes x y y :

$$X : D - R \cos \theta + K \sin \beta = 0$$

$$Y : y_c + K \cos \beta - R \sin \theta = 0$$

Elevando ambas ecuaciones al cuadrado y sumando:

$$K^2 = (R \cos \theta - D)^2 + (R \sin \theta - y_c)^2$$

2.1. Derivación de la velocidad

Derivando ambos lados respecto al tiempo. Donde:

- K es constante
- $\frac{d\theta}{dt} = \omega_1$
- y_c es variable
- R es constante
- D es constante

$$\frac{d(K^2)}{dt} = \frac{d}{dt} [(R \cos(\theta) - D)^2 + (R \sin(\theta) - y_c)^2] \quad (11)$$

Como K es constante:

$$0 = \frac{d}{dt} [(R \cos(\theta) - D)^2 + (R \sin(\theta) - y_c)^2] \quad (12)$$

Aplicando la regla de la cadena:

$$0 = 2(R \cos(\theta) - D) \frac{d}{dt}(R \cos(\theta) - D) + 2(R \sin(\theta) - y_c) \frac{d}{dt}(R \sin(\theta) - y_c) \quad (13)$$

Calculando las derivadas internas:

$$\frac{d}{dt}(R \cos(\theta) - D) = -R \sin(\theta) \frac{d\theta}{dt} = -R \sin(\theta) \omega_1 \quad (14)$$

$$\frac{d}{dt}(R \sin(\theta) - y_c) = R \cos(\theta) \frac{d\theta}{dt} - \dot{y}_c = R \cos(\theta) \omega_1 - \dot{y}_c \quad (15)$$

Sustituyendo:

$$0 = 2(R \cos(\theta) - D)(-R \sin(\theta) \omega_1) + 2(R \sin(\theta) - y_c)(R \cos(\theta) \omega_1 - \dot{y}_c) \quad (16)$$

Dividiendo entre 2:

$$0 = -(R \cos(\theta) - D)R \sin(\theta) \omega_1 + (R \sin(\theta) - y_c)(R \cos(\theta) \omega_1 - \dot{y}_c) \quad (17)$$

Expandiendo:

$$0 = -R^2 \cos(\theta) \sin(\theta) \omega_1 + DR \sin(\theta) \omega_1 + R^2 \sin(\theta) \cos(\theta) \omega_1 - R \sin(\theta) \dot{y}_c - y_c R \cos(\theta) \omega_1 + y_c \dot{y}_c \quad (18)$$

Los términos $R^2 \cos(\theta) \sin(\theta) \omega_1$ se cancelan, quedando:

$$0 = DR \sin(\theta) \omega_1 - R \sin(\theta) \dot{y}_c - y_c R \cos(\theta) \omega_1 + y_c \dot{y}_c \quad (19)$$

Reorganizando:

$$\dot{y}_c (R \sin(\theta) - y_c) = R \omega_1 (D \sin(\theta) - y_c \cos(\theta)) \quad (20)$$

2.2. Resultado para la velocidad

Dividiendo ambos lados por $(R \sin(\theta) - y_c)$:

$$\boxed{\dot{y}_c = \frac{R\omega_1(D \sin(\theta) - y_c \cos(\theta))}{R \sin(\theta) - y_c}} \quad (21)$$

Esta expresión es válida siempre que $R \sin(\theta) \neq y_c$ (es decir, que el denominador no sea cero).

2.3. Aceleración mediante lazo vectorial

Derivando nuevamente la ecuación de velocidad para obtener la aceleración:

$$\ddot{y}_c = R \frac{[\dot{\omega}_1 A - \omega_1^2 B - \omega_1 \dot{y}_c \cos \theta] D_{en} - \omega_1 A (\dot{y}_c + R \omega_1 \cos \theta)}{D_{en}^2} \quad (22)$$

donde:

$$\begin{aligned} A &= D \sin \theta - y_c \cos \theta, \\ B &= D \cos \theta + y_c \sin \theta, \\ D_{en} &= R \sin \theta - y_c. \end{aligned}$$

Nota: $\dot{\omega}_1 = \ddot{\theta} = \alpha_1$ es la aceleración angular.

2.4. Forma expandida de la aceleración

Expandiendo la expresión anterior:

$$\begin{aligned} \ddot{y}_c &= \frac{R\alpha_1(D \sin \theta - y_c \cos \theta)(R \sin \theta - y_c)}{(R \sin \theta - y_c)^2} \\ &\quad - \frac{R\omega_1^2(D \cos \theta + y_c \sin \theta)(R \sin \theta - y_c)}{(R \sin \theta - y_c)^2} \\ &\quad + \frac{R\omega_1 \dot{y}_c [R \sin \theta \cos \theta - y_c \cos \theta - D \sin \theta + y_c \cos \theta]}{(R \sin \theta - y_c)^2} \end{aligned} \quad (23)$$

Simplificando:

$$\begin{aligned} \ddot{y}_c &= \frac{R\alpha_1(D \sin \theta - y_c \cos \theta)(R \sin \theta - y_c)}{(R \sin \theta - y_c)^2} \\ &\quad - \frac{R\omega_1^2(D \cos \theta + y_c \sin \theta)(R \sin \theta - y_c)}{(R \sin \theta - y_c)^2} \\ &\quad + \frac{R\omega_1 \dot{y}_c (R \sin \theta \cos \theta - D \sin \theta)}{(R \sin \theta - y_c)^2} \end{aligned} \quad (24)$$

3. Cálculo de ω_3 y α_3

Este apartado resume cómo calcular primero la velocidad angular ω_3 y luego la aceleración angular α_3 del eslabón K (ángulo β), a partir del giro de la manivela R (ángulo θ) con ω_1 y α_1 .

3.1. Geometría

De la geometría del mecanismo:

$$\sin \beta = \frac{R \cos \theta - D}{K}, \quad \beta = \arcsin \left(\frac{R \cos \theta - D}{K} \right) \quad (25)$$

3.2. Velocidades

3.2.1. Descomposición vectorial

La velocidad del punto C se puede descomponer como:

$$\vec{v}_C = \vec{v}_B + \vec{v}_{C/B} \quad (26)$$

donde:

- $\vec{v}_B = \omega_1 R \bowtie \theta$
- $\vec{v}_{C/B} = \omega_3 K \bowtie \beta$
- $\vec{v}_C = \ddot{y}_c$ (dirección vertical \downarrow)

3.2.2. Proyección en eje horizontal

Proyectando en el eje horizontal:

$$0 = -\omega_1 R \sin \theta - \omega_3 K \cos \beta \quad (27)$$

Despejando ω_3 :

$$\boxed{\omega_3 = -\frac{\omega_1 R \sin \theta}{K \cos \beta}} \quad (28)$$

3.3. Aceleraciones

3.3.1. Descomposición vectorial

La aceleración del punto C se puede descomponer como:

$$\vec{a}_C = \vec{a}_B + \vec{a}_{C/B} \quad (29)$$

donde:

- $\vec{a}_B = \vec{a}_B^t + \vec{a}_B^n$ con:
 - $\vec{a}_B^t = \alpha_1 R \bowtie \theta$ (tangencial)
 - $\vec{a}_B^n = \omega_1^2 R \bowtie \theta$ (normal, hacia dentro)
- $\vec{a}_{C/B} = \vec{a}_{C/B}^t + \vec{a}_{C/B}^n$ con:
 - $\vec{a}_{C/B}^t = \alpha_3 K \bowtie \beta$ (tangencial)
 - $\vec{a}_{C/B}^n = \omega_3^2 K \bowtie \beta$ (normal, hacia dentro)
- $\vec{a}_C = \ddot{y}_c$ (dirección vertical \downarrow)

3.3.2. Proyección en eje horizontal

Proyectando en el eje horizontal:

$$0 = -\alpha_1 R \sin \theta + \omega_1^2 R \cos \theta + \alpha_3 K \cos \beta - \omega_3^2 K \sin \beta \quad (30)$$

Despejando α_3 :

$$\boxed{\alpha_3 = \frac{\omega_1^2 R \cos \theta + \alpha_1 R \sin \theta - \omega_3^2 K \sin \beta}{K \cos \beta}} \quad (31)$$

3.3.3. Proyección en eje vertical

Proyectando en el eje vertical:

$$-\ddot{y}_c = -\omega_1^2 R \sin \theta + \alpha_1 R \cos \theta + \omega_3^2 K \cos \beta - \alpha_3 K \sin \beta \quad (32)$$

Por lo tanto:

$$\boxed{a_C = -\omega_1^2 R \sin \theta + \alpha_1 R \cos \theta + \omega_3^2 K \cos \beta - \alpha_3 K \sin \beta} \quad (33)$$

4. Análisis Cinético

4.1. Ecuaciones de movimiento

1. Y - C:

$$W_c - C = m_c \bar{a}_c \Rightarrow C = m_c(g - \bar{a}_c) \quad (34)$$

2. X - BC:

$$B_x = m_{BC} \cdot (\bar{a}_{BC})_x \quad (35)$$

3. Y - BC:

$$B_y - W_R - C = m_{BC} \cdot (\bar{a}_{BC})_y \Rightarrow B_y = m_{BC}(g + (\bar{a}_{BC})_y) + C \quad (36)$$

4. Z - BC:

$$\frac{K}{2}(B_y \sin \beta - B_x \cos \beta + C \sin(\beta)) = I_{BC}^- \cdot \alpha_3 \quad (37)$$

5. X - O_1 :

$$O_{1x} + A_x - B_x = m_{o_1}(\bar{a}_{o_1})_x \Rightarrow O_{1x} + A_x = m_{o_1}(\bar{a}_{o_1})_x + B_x \quad (38)$$

6. Y - O_1 :

$$O_{1y} + A_y - B_y = m_{o_1}(\bar{a}_{o_1})_y \Rightarrow (O_1)_y + A_y = m_{o_1}(\bar{a}_{o_1})_y + B_y \quad (39)$$

7. Z - O_1 :

$$\left(\frac{R}{2} - L\right)(A_x \sin \theta - A_y \cos \theta) - \frac{R}{2}(B_y \cos \theta + A \cos \theta - B_x \sin \theta - A_x \sin \theta) = I_{o_1}^- \cdot \alpha_1 \quad (40)$$

8. X - O_2 :

$$(O_2)_x - A_x = m_r(\bar{a}_{o_2})_x \quad (41)$$

9. Y - O_2 :

$$(O_2)_y - A_y - W_r = m_r(\bar{a}_{o_2})_y \quad (42)$$

10. Z - O_2 :

$$\frac{r}{2} \cdot (A_x \sin \phi + (O_2)_x \sin \phi - A_y \cos \phi - (O_2)_y \cos \phi) = I_{o_2}^- \cdot \alpha_2 \quad (43)$$

4.2. Aceleraciones Centroidales

4.2.1. Eslabón $O_1 - B$

$$\bar{a}_{O_1} = \alpha_1 \frac{R}{2}, \text{ } \nabla \theta^\circ + \omega_1^2 \frac{R}{2}, \text{ } \nabla \theta^\circ \quad (44)$$

$$\bar{a}_{O_{1x}} = -\left(\alpha_1 \frac{R}{2} \sin \theta + \omega_1^2 \frac{R}{2} \cos \theta\right) \quad (45)$$

$$\bar{a}_{O_{1y}} = \alpha_1 \frac{R}{2} \cos \theta - \omega_1^2 \frac{R}{2} \sin \theta \quad (46)$$

4.2.2. Eslabón O_2

$$\bar{a}_{O_2} = \alpha_1 \frac{r}{2}, \text{ } \nabla \theta^\circ + \omega_1^2 \frac{r}{2}, \text{ } \nabla \theta^\circ \quad (47)$$

$$\bar{a}_{O_{2x}} = -\left(\alpha_2 \frac{r}{2} \sin \theta + \omega_2^2 \frac{r}{2} \cos \theta\right) \quad (48)$$

$$\bar{a}_{O_{2y}} = \alpha_2 \frac{r}{2} \cos \theta - \omega_2^2 \frac{r}{2} \sin \theta \quad (49)$$

4.2.3. Eslabón $B - C$

$$\ddot{a}_{BC} = a_c + \alpha_3 \frac{K}{2}, \dot{\beta}^\circ + \omega_3^2 \frac{K}{2}, \ddot{\beta}^\circ \quad (50)$$

$$\ddot{a}_{BC,x} = -\frac{K}{2}(\alpha_3 \cos \beta + \omega_3^2 \sin \beta) \quad (51)$$

$$\ddot{a}_{BC,y} = -a_c + \frac{K}{2}(\alpha_3 \sin \beta - \omega_3^2 \cos \beta) \quad (52)$$

donde $\ddot{a}_c = \ddot{a}_c$

4.3. Notas adicionales

Las ecuaciones anteriores describen el sistema completo de fuerzas y momentos actuando sobre el mecanismo. Para resolver el sistema, se necesita:

- Conocer las aceleraciones angulares $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3$
- Determinar las fuerzas de reacción A_x, A_y, B_x, B_y, C
- Calcular las reacciones en el punto de apoyo O_1
- Usar las aceleraciones centroidales para evaluar los términos iniciales