

Universidad Politécnica de Guanajuato Departamento de Ingeniería Robótica Mecanismos y máquinas

Nombre de la práctica	Introducción a MSC Adams	No. de práctica	2
Objetivo de la práctica	Que el alumno se familiarice con el entorno de MSC Adams/View, conozca los elementos principales de la interfaz y las funcionalidades básicas de simulación cinemática.		
Marco teórico	MSC Adams/View es un entorno poderoso de modelado y simulación que permite crear, simular y optimizar modelos de sistemas mecánicos. En MSC Adams/View se puede realizar simulaciones cinemáticas y dinámicas, considerando condiciones de cuerpo rígido así como elementos flexibles, con la finalidad de calcular y predecir el comportamiento de un sistema mecánico sometido a ciertas condiciones de movimiento y cargas. A manera de consulta puede revisar (Mechanical Dynamics, Inc., 2000) y (MSC Software) cuyo corte es introductorio.		
Equipos y materiales requeridos	PC con Python y MSC Adams instalado.		
Desarrollo de la práctica	Actividad 1. Conociendo los elementos básicos de la interfaz de MSC Adams/View. Actividad 2. Modele la barra rígida sometida a rotación pura mostrada en la figura Considere que su longitud es de 500 mm y que está rotando a una velocidad angular constante de 1200 rpm en sentido antihorario.		
	Calcule lo siguiente:		
	 a) La velocidad extremo de la barra cuando θ=30° b) La aceleración del extremo de la barra cuando θ=150° 		
	Actividad 3. A la barra rígida modelada en la actividad anterior agregue un eslabón de 200 mm unido rígidamente y formando un ángulo de 90°. Calcule:		
	a) La velocidad del extremo de la barb) La velocidad del extremo de la bar		
Cuestionario individual	 Describa de manera breve y conc en MSC Adams/View. ¿Para qué se utiliza el módulo Pos 	cisa el proceso de mo	·
	3. ¿En el análisis cinemático influye el tamaño y/o masa de los eslabones?, ¿por qué?		
	 Si se requiere simular un mec velocidad angular constante de 10 si se debe analizar una revolución 	0 rpm, ¿cuál será el t	iempo de simulación
Entregables	1. Un archivo PDF (ACTP02_XXX	XX.pdf) que conte	nga los resultados



Universidad Politécnica de Guanajuato Departamento de Ingeniería Robótica Mecanismos y máquinas

- obtenidos en la Actividad 2. Adjunte las gráficas de velocidad y aceleración del extremo simuladas para una revolución completa del eslabón.
- 2. Un archivo PDF (RP02_XXXX.pdf) que contenga las respuestas del cuestionario individual, así como las conclusiones de la práctica.

Los entregables deben subirse vía Google Drive en la carpeta correspondiente, en la fecha de realización de la práctica.

* Remplace XXXX por las iniciales de su nombre y apellidos.

Referencias

Mechanical Dynamics, Inc. (2000). *Building models in Adams/View*. Retrieved Febrero 2018, from http://mme.uwaterloo.ca/~me321/BuildingModles.pdf

MSC Software. (n.d.). *Adams Tutorial Kit for Mechanical Engineering Courses*. Retrieved Febrero 2018, from http://cae.highvec.net/files/4_Tutorials/Adams_car_tutorials/Book_Adams-Tutorial-w.pdf