

Actividad en Clase 2

Dinámica Computacional de Sistemas Multicuerpo

Camilo Andres Vera Ruiz

caverar@unal.edu.co

1. Velocidad del seguidor – Parte 1. Valor máximo: $778,117 \frac{\text{mm}}{\text{s}}$

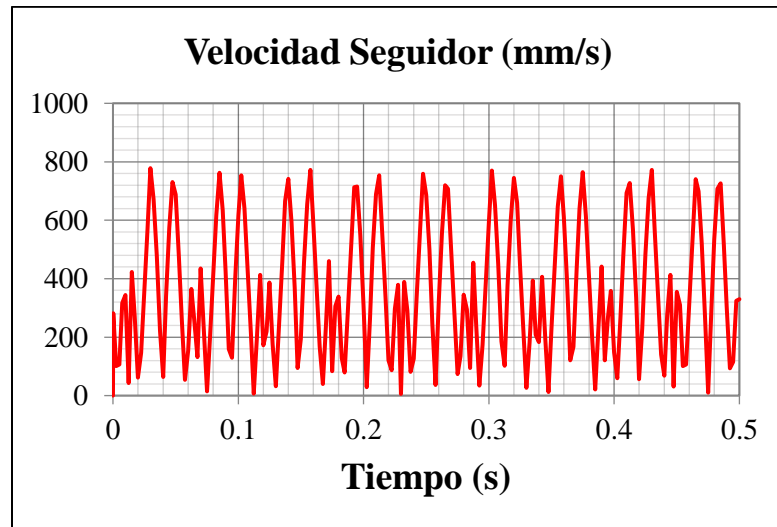


Figura 1: Velocidad del Seguidor.

2. Torque del motor – Parte 1. Valor máximo: $216,031 \text{ N} \cdot \text{mm}$

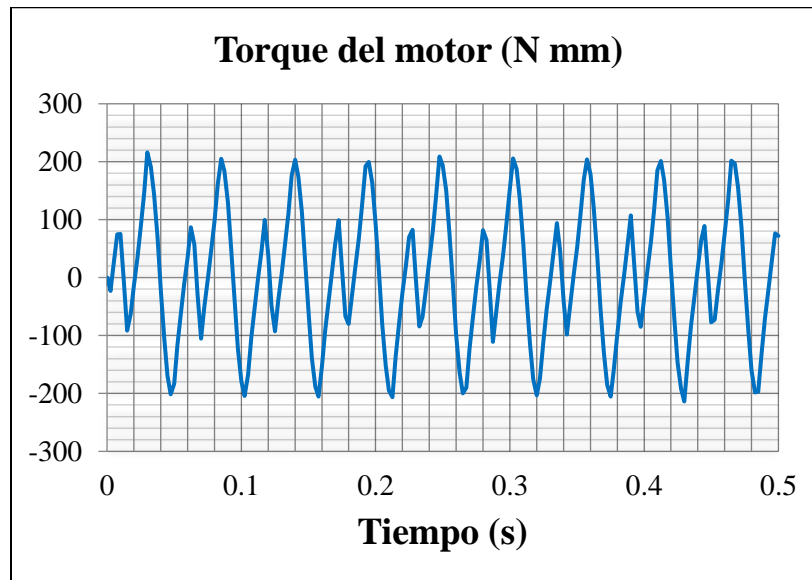


Figura 2: Torque del motor sin sierra.

3. Torque del motor – Parte 2. Valor máximo: 2232,39 N · mm

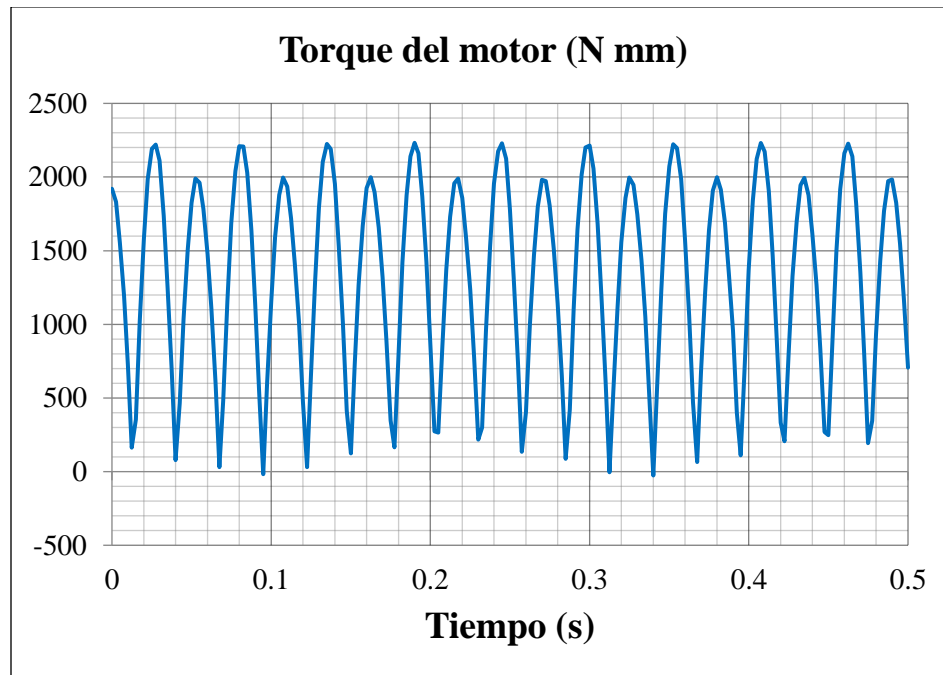


Figura 3: Torque del motor con sierra.

4. Fuerza sobre el pin del Yugo Escocés – Parte 2

Aclaración: Teniendo en cuenta que en el ensamble proporcionado, el Yugo Escocés corresponde a la pieza color rosa que se encarga de realizar el movimiento recíprocante en el eje x, se interpreta que el pin solicitado, corresponde al que se encuentra unido a la leva y causa el movimiento del Yugo Escocés. Es decir el pin color azul de la siguiente imagen:

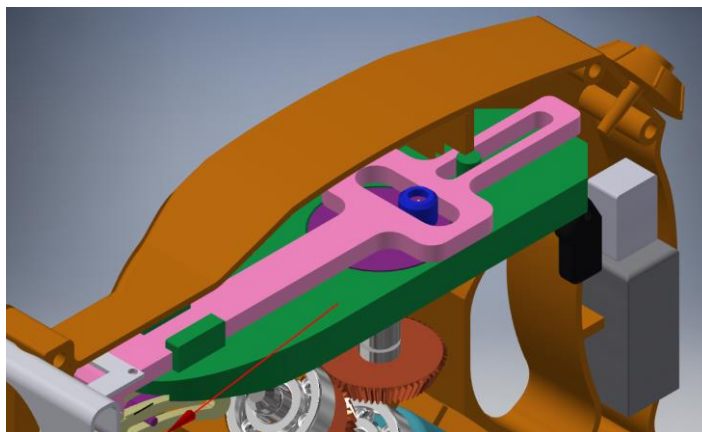


Figura 4: Representación del Pin del Yugo Escocés.

Valor máximo: 129,945 N

