Entrega final mecánica reto

Equipo 3: Violeta

Laura M Zambrano Gamiño A01630766

Renatto Tommasi Hernández A01632098

Jesús Jair Reyes Gutiérrez A01630762

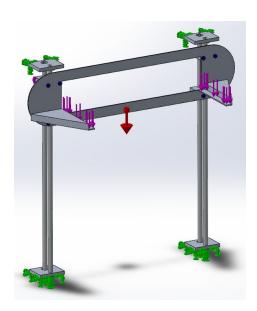
Susana Monserrat Reyes Márquez A01636161



Entrega final mecánica reto

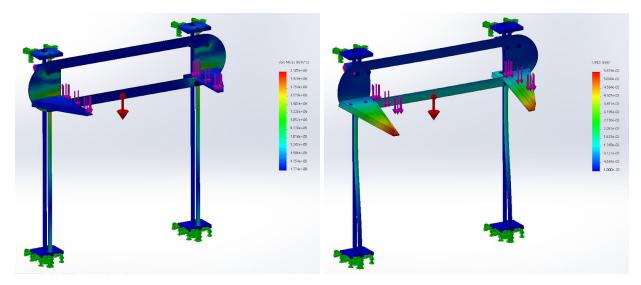
I. Material original

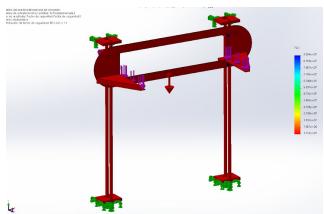
Materiales Presentes			
Aluminio aleación 1060			
Acero Inoxidable			



Cargas			
Nombre/Color	Valor	Ubicación	
Gravedad / Rojo	Predeterminado	Estructura	
Charola con comida / Morado	9.81 N	Tenazas	

Resultados





	Cantidad	Lugar
Esfuerzo mayor	2.105 MPa	Frente y detrás de los ejes frontales
Esfuerzo menor	0.001 MPa	Travesaño de la boca, ejes traseros
Desplazamiento mayor	0.0547 mm	Punta de las tenazas
Desplazamiento menor	0.000 mm	Ejes traseros, parte superior de boca y bases
Factor de seguridad mínimo	13	

II. Criterios de selección:

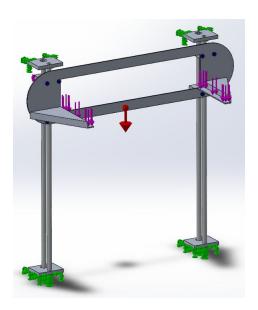
Para la selección del material, se utilizó el software GRANTA Edupack 2020, con el se realizó un extenso filtrado de todos los materiales en el nivel 3 para obtener únicamente los que mejor se adaptaran a las necesidades del mecanismo. El primer criterio de filtrado consistió en que el nuevo material tuviera tan solo una porción del módulo de Young del material original en proporción al factor de seguridad obtenido y al deseado. Esto con el propósito de reducirlo lo más posible y acercarlo a uno razonable. Sin embargo, con este primer filtrado todavía había varias opciones.

Ahora bien, el segundo criterio consiste un poco más en tomar en consideración el resto de los mecanismos y subensamblajes, pues un cambio importante en el peso se traduciría en una reducción del factor de seguridad y por ende un riesgo a toda a la estructura. Por lo que el segundo parámetro fue la densidad y esta no podía ser mayor a la del material original pues directamente se traduciría en más peso, fuerzas, momentos y torsiones. Después de aplicar el segundo filtro, las opciones se redujeron a tan solo 8: 3 fibras de epoxy con algún otro compuesto, 4 fibras de e - vidrio con otro compuesto y carbono impregnado de metal ("metal impregnated carbon"). Este último fue el elegido después de consultarlo con otros expertos, dado el extenso desconocimiento sobre el tema.

Un dato importante es que también se quiso hacer un tercer filtrado de acuerdo con el precio, buscando que el material alternativo fuese más barato, pero esto resultó imposible, dado que no hubo resultados.

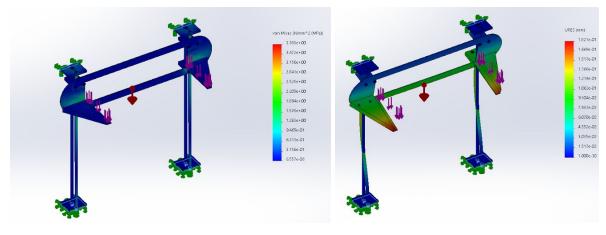
III. Resultados con material nuevo

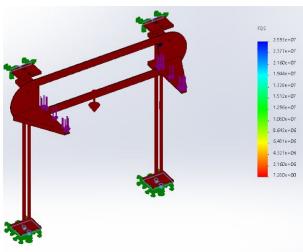
Materiales Presentes Aluminio aleación 1060 Carbón impregnado con metal (Metal Impregnated Carbon) Acero Inoxidable



Cargas			
Nombre/Color	Valor	Ubicación	
Gravedad / Rojo	Predeterminado	Estructura	
Charola con comida / Morado	9.81 N	Tenazas	

Resultados





	Cantidad	Lugar
Esfuerzo mayor	3.788 Mpa	Frente y detrás de los ejes frontales
Esfuerzo menor	0.001 MPa	Travesaño de la boca, ejes traseros
Desplazamiento mayor	0.1821 mm	Punta de las tenazas
Desplazamiento menor	0.000 mm	Ejes traseros, parte superior de boca y bases
Factor de seguridad mínimo	7.3	

IV. Comparación y análisis

Tras el análisis de elemento finito realizado en el mecanismo con los dos materiales diferentes, podemos concluir varias cosas. Lo primero que cabe resaltar es que únicamente fueron reemplazadas 2 piezas: el material de los ejes lineales que originalmente eran de acero inoxidable. El diseño original brindaba gran rigidez al mecanismo, evitando que se deformara por cualquier exceso de peso. Esto creó un mecanismo muy robusto de un factor de seguridad muy alto. A causa de esto, el peso de los ejes de acero inoxidable era bastante significante y podría llegar a presentar mucho gasto de batería en el tren motriz del robot. Podemos observar que gracias a que el nuevo material tiene una menor densidad y menor resistencia, el mecanismo llega a deformarse antes que el diseño original, pero sigue estando dentro del espectro donde se consideraría que el diseño es suficientemente robusto para un sistema de constante movimiento. Además, gracias a la menor densidad del material, el peso del mecanismo en general se vió ampliamente reducido. Ambos materiales le ofrecen al mecanismo gran rigidez y tenacidad, A pesar de que el acero inoxidable es más rígido que el carbón, el nuevo material le permite al mecanismo aprovechar mejor las propiedades mecánicas del mismo.

V. Conclusión

Se redujo considerablemente el factor de seguridad, lo que se puede traducir a que el material más sobrado e innecesario es la primera opción, el acero inoxidable. La seguridad es uno de los puntos más importantes al diseñar cualquier cosa, pero tener un factor de seguridad tan sobrado significa que el material elegido no está siendo aprovechado al máximo y que se debería buscar algún otro. La tecnología actual permite la creación de materiales con propiedades mecánicas diferentes, que se pueden adaptar mejor a las necesidades del usuario, el carbón impregnado con metal es uno de estos materiales. El acero inoxidable es más común en el mercado

y como es demostrado en el estudio presentado es un material resistente, pero quizá demasiado resistente para el uso que se le da en este mecanismo. El carbón impregnado con metal es un material muy nuevo, de ahí que no tenga muchos distribuidores y el precio esté más elevado, pero se acomoda mejor a nuestro diseño demostrando tener un factor de seguridad menor. En caso de que el presente robot se fabricara de forma rápida, la mejor opción sería quedarse con el acero inoxidable por su facilidad de compra.

VI. Bibliografía

Metal impregnated carbon. (n.d.). GRANTA EduPack

