

Esta ACTIVIDAD DE CLASE deberá realizarse descargando los documentos XLSX incompletos disponibles en esta página web, **completando las casillas que aparecen en verde, e incorporando, si así se indicara, la imagen del DC elaborado por ti.** La mayoría de los modelos considerados están resueltos en la Guía Kindle denominada: "[Configuración Cinemática de Mecanismos en Máquinas \(DcM\)](#)".

12-C04-6 Cuerpos-T+A

rotate
1141

PC
Rc

MECANISMO DE PALANCAS Y COLISA DE ARTOBOLEVSKI PARA REPRODUCIR ESTROFOIDES

El elemento 1, que gira alrededor del eje fijo B, forma el par de rotación C con la corredera 4. La corredera 4 se desliza por las guías fijas p-p, el eje de las cuales es perpendicular al eje Ox. La travesía t-t del elemento 3, cuyo eje es perpendicular al eje Bq del elemento 1, forma un par de traslación con la corredera cruciforme 2, los ejes de las guías de la

Artobolevsky Demonstrations Project
a-z-1141
© José L. Oliver, 2019

Una vez completados, deberán subirse adecuadamente denominados a la cuenta de entrega común, utilizando el comando FTP que aparece en el siguiente panel.

Universidad Politécnica Valencia (UPV)

Comando FTP para entrega de actividades de clase

ftp://2014a|mn-m12:mn-m12@axeh100:21/