

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 \(DcM\)](#)".

S

## 14-C19-Meca Co-A+T

1271	<b>MECANISMO MULTIPLICADOR DE PALANCAS Y COLISA</b>	PC OM
------	---	----------

  

El elemento 1 se desplaza a lo largo de las guías fijas  $a-a$  y posee una colisa  $b$ , cuyo eje es perpendicular al eje de movimiento del elemento 1. El elemento 3 se desplaza a lo largo de las guías fijas  $c-c$  y posee una colisa  $d$ , cuyo eje es perpendicular al eje de movimiento del elemento 3. Los ejes de las colisas  $b$  y  $d$  son mutuamente perpendiculares. El elemento 4 se desplaza a lo largo de las guías fijas  $e-e$ , el eje de las cuales es paralelo al eje de las guías  $a-a$ , y posee un dedo  $f$  que se desliza en la colisa  $q$  perteneciente al elemento 2 que gira alrededor del eje fijo  $O$ . El dedo 5 se desliza simultáneamente en las colisas  $b$ ,  $d$  y  $q$ . Al desplazar el dedo  $f$  a una magnitud  $x$  y el elemento 3 a una magnitud  $y$ , el desplazamiento  $z$  del elemento 1 se determina por la fórmula

$$z = \frac{1}{k} xy,$$

donde  $k$  es la dimensión constante del mecanismo que es la distancia mínima entre el eje de la guía  $e$  y el punto  $O$ .

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-m14:mn-m14@axeh100:21/>