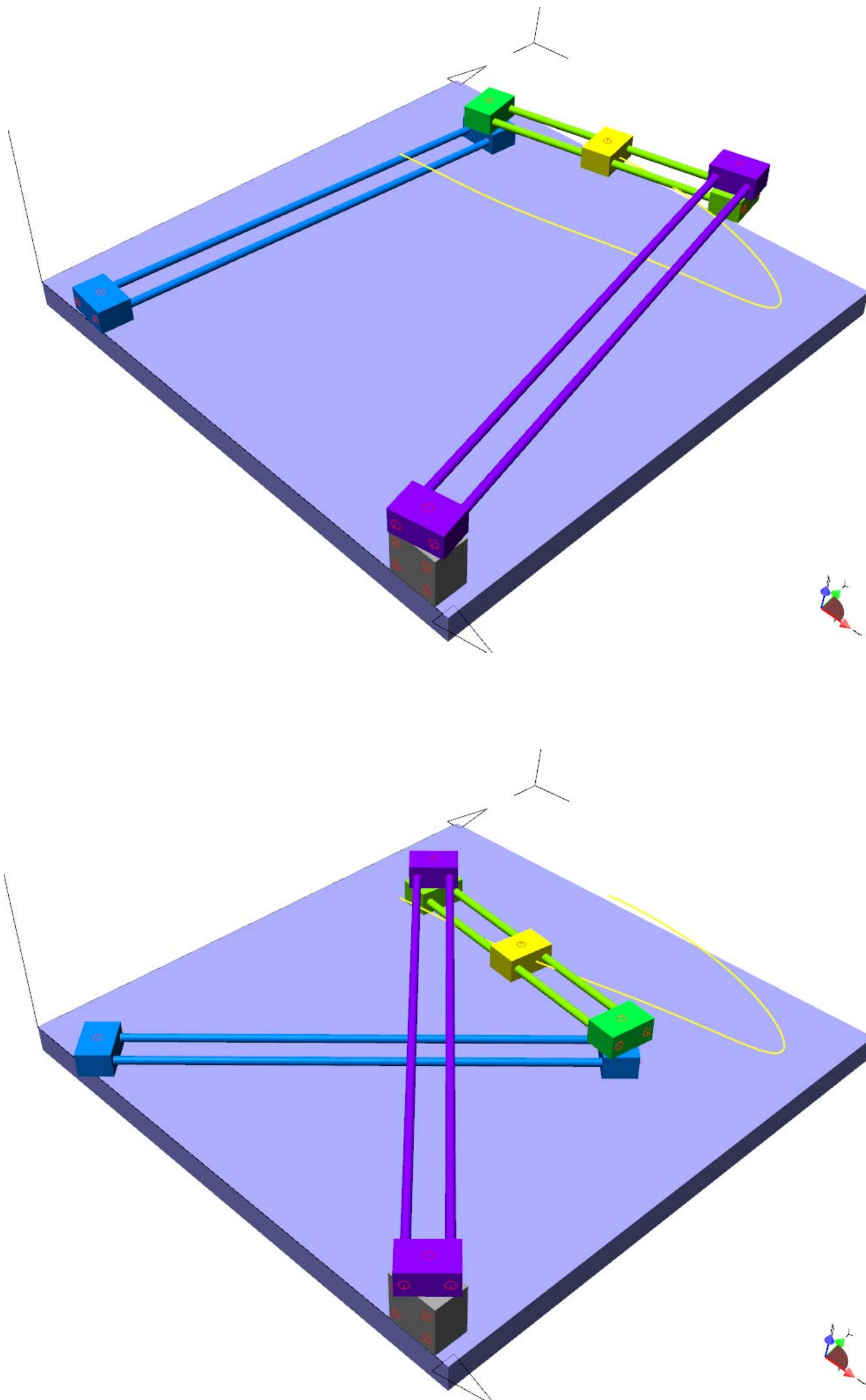


### 10.7. Grashof Tipo I: Doble Balancín.

Si el *componente más corto es el acoplador*, ningún par situado en la base tiene rotación completa. El mecanismo se denomina DOBLE BALANCÍN DEL TIPO 1. Su comportamiento es diferente del denominado *doble balancín del tipo 2*, que no satisface la desigualdad. En este caso son los pares situados en el acoplador los que tienen rotación completa. Con lo que el acoplador da vueltas completas son respecto a la base. El movimiento angular del acoplador de un doble balancín del tipo 2 es una oscilación con respecto a la base.

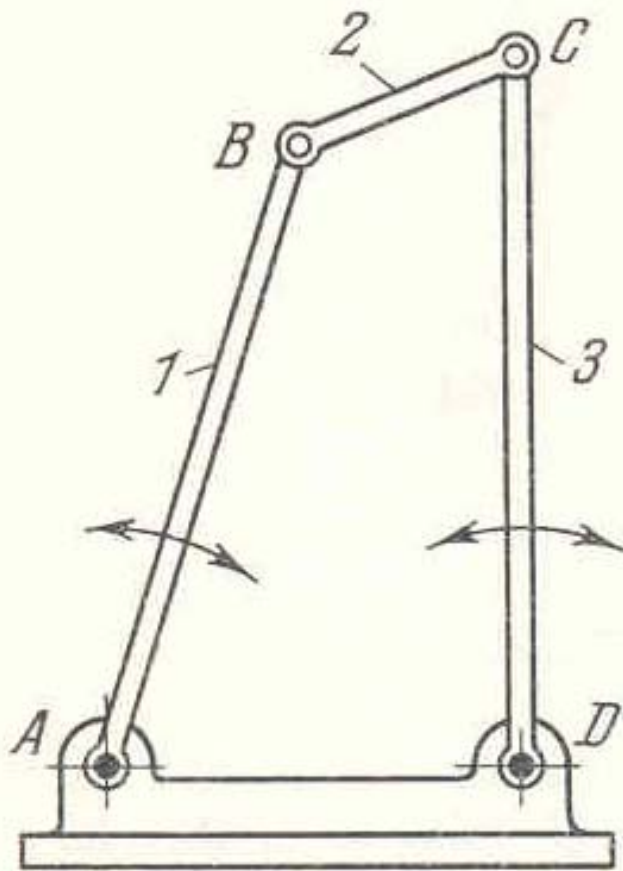


542

MECANISMO DE DOS BALANCINES  
DE CUATRO ELEMENTOS ARTICULADOS

PA

Cu



Las longitudes de los elementos del mecanismo satisfacen las condiciones:  $BC < AD < AB < DC$  y  $AB + BC < AD + DC$ . Los elementos 1 y 3 son balancines, es decir, no pueden efectuar una vuelta completa alrededor de los puntos A y D.

DESCRIPCION DE MECANISMO DEL "ATLAS DE ARTOBOLEVSKI"