

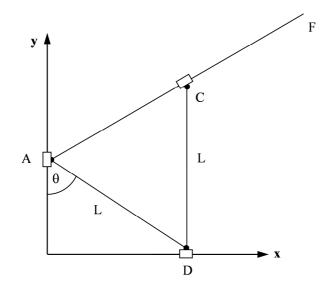


## EXTRAORDINARIO. 23-01-2006. TIEMPO: 40'

En el mecanismo de la figura la barra AD, de longitud L, se mueve de forma que su extremo A desliza sobre una recta vertical OY y su extremo D desliza sobre una recta horizontal OX. La barra CD, de longitud L, se mantiene siempre vertical. La barra AF, articulada en A, pasa a través de una corredera articulada en C.

#### Calcular:

- 1. Curva polar fija o base, de la barra AF. ( 4 puntos)
- 2. Curva polar móvil o ruleta, de la barra AF. (6 puntos)



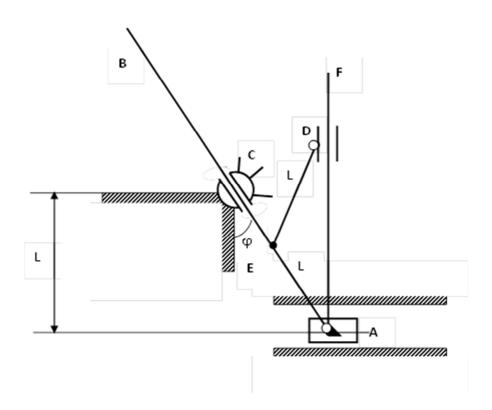




## PRIMER PARCIAL. 30-01-2006. TIEMPO: 45'

En el mecanismo de la figura la barra **AB** se encuentra articulada en A a una deslizadera plana que puede deslizar a lo largo de un carril horizontal. En C pasa por una rótula plana fija. En el punto E de dicha barra lleva articulada la barra **ED** de longitud L, cuyo extremo D se encuentra articulado a una deslizadera guiada por la barra **AF**, barra que está unida rígidamente a la deslizadera en A. Teniendo en cuenta los datos mostrados en la figura calcular:

- 1. Base y ruleta de la barra AB (6 puntos)
- 2. Base de la barra ED (3 puntos)
- 3. Base y ruleta de la barra AF (1 punto)





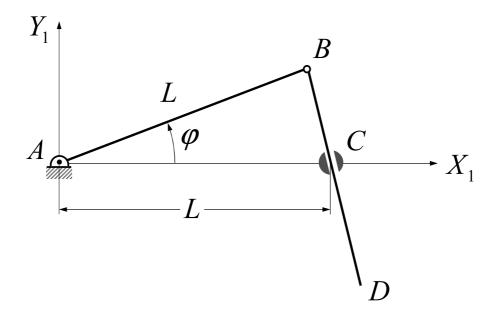


# EXTRAORDINARIO. 24-01-2007. TIEMPO: 40 '

El mecanismo de la figura consta de una barra **AB** de longitud **L**, articulada en **A** a un punto fijo y en **B** a otra barra **BD**, que pasa permanentemente por una articulación plana situada en el punto fijo **C**.

#### Calcular:

- 1. Curva polar fija o base, de la barra BD. (4 puntos)
- 2. Curva polar móvil o ruleta, de la barra BD. (6 puntos)



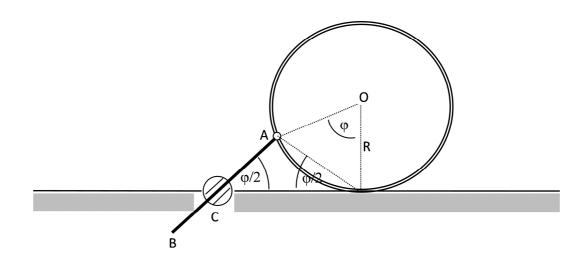




Un disco de radio R se mueve deslizando en contacto con un suelo horizontal, según las condiciones geométricas expresadas en la figura, y lleva articulada en el punto A, situado en su periferia, una barra AB que pasa por la rótula C, fija al suelo.

En el instante inicial, el punto A se encuentra situado sobre la rótula. Para la posición genérica indicada en la figura:

- 1. Calcular la velocidad del centro del disco (2 puntos).
- 2. Calcular la base del disco (2 puntos).
- 3. Calcular las ecuaciones de la base y la ruleta de la barra AB (6 puntos).



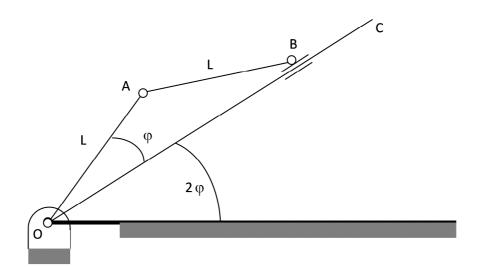




# EXTRA SEGUNDO PARCIAL. 31-05-2007. TIEMPO: 40'

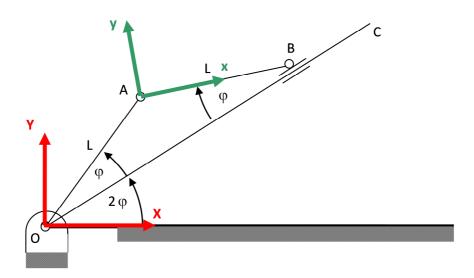
En el sistema de la figura, la barra OC gira con velocidad angular  $2\dot{\phi}$ . Sobre ella, se mueve el mecanismo OAB, de manera que la velocidad angular relativa de la barra OA respecto a OC es  $\dot{\phi}$ . Calcular:

- 1. Velocidad angular absoluta de la barra AB (2 puntos).
- 2. Base de la barra AB (4 puntos).
- 3. Ruleta de la barra AB (4 puntos).









Aplicando las relaciones geométricas de la figura:

$$\vec{\Omega}_{AB} = \vec{\Omega}_{OC} + \vec{\Omega}_{ABrelOC} = 2\dot{\varphi}\vec{k} - \dot{\varphi}\vec{k} = \dot{\varphi}\vec{k}$$

La velocidad de A se obtiene por derivación de las coordenadas en el sistema de referencia fijo:

$$\vec{OA} = L\cos(3\varphi)\vec{i} + Lsen(3\varphi)\vec{j}$$

$$\vec{V}_A = 3L\dot{\varphi}\left(-sen(3\varphi)\vec{i} + \cos(3\varphi)\vec{j}\right)$$

Por aplicación de la ecuación vectorial en los sistemas de la figura se obtienen la base y la ruleta:

$$X^2 + Y^2 = (2L)^2$$

$$x^2 + y^2 = (3L)^2$$

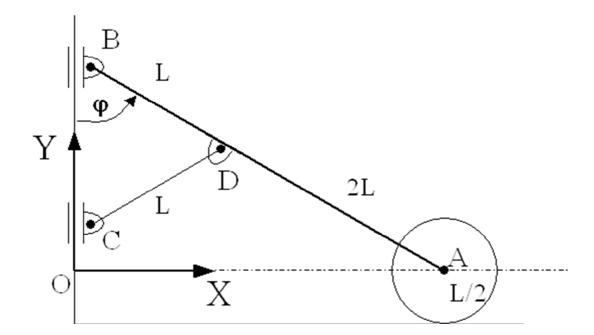




# EXTRAORDINARIO PARCIAL. 01-02-2008. TIEMPO: 40'

El mecanismo de la figura está formado por un disco de radio **L/2** que rueda sin deslizar por un suelo horizontal, una barra **AB** de longitud total **3L** articulada en el centro del disco y en una deslizadera que se mueve por la vertical, y una barra de longitud **L** que está articulada a otra deslizadera en la vertical y a la barra anterior tal y como se indica en la figura.

Obtener las curvas polares fija y móvil de la barra CD.





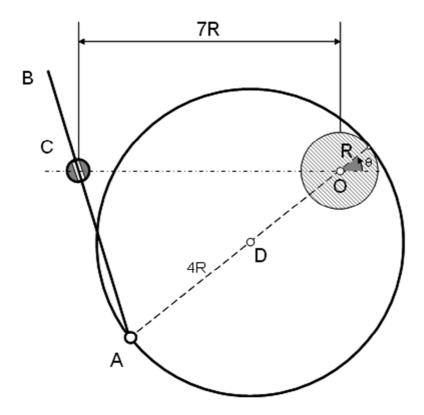


# PRIMER PARCIAL. 21-01-2008. TIEMPO: 40'

El sistema mecánico de la figura consta de un disco de centro O y radio R fijo sobre el que rueda un aro de centro D y radio 4R. En el punto A del aro se articula una barra AB que se hace pasar por una deslizadera articulada que tiene su eje fijo en la posición de C que se indica en la figura.

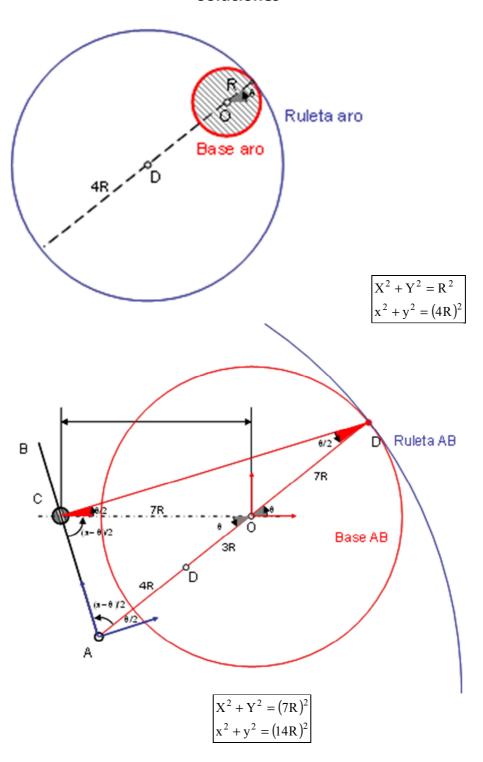
Determinar las ecuaciones de la:

- 1. Base y ruleta del aro. (2 puntos)
- 2. Base y ruleta de la barra AB. (8 puntos)













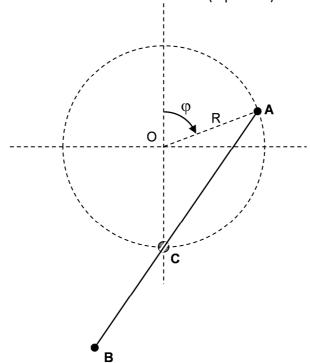
### PRIMER PARCIAL. 19-01-2009. TIEMPO: 40'

La barra AB de la figura se mueve en el plano de tal forma que su extremo A describe una circunferencia de radio R alrededor de O, y permanentemente pasa por un punto C que dista una distancia R de O. Utilizando el parámetro angular 2 indicado en la figura, se pide:

1. Obtener las expresiones matemáticas de la curva polar fija y móvil. (6 puntos)

En el supuesto de que el parámetro 2 varíe según la ley 2t, obtener en el instante temporal en que 2 sea igual a 90º:

- 2. Coordenadas del polo de aceleraciones. (2 puntos)
- 3. Dibujar la circunferencia de las inversiones. (2 puntos)

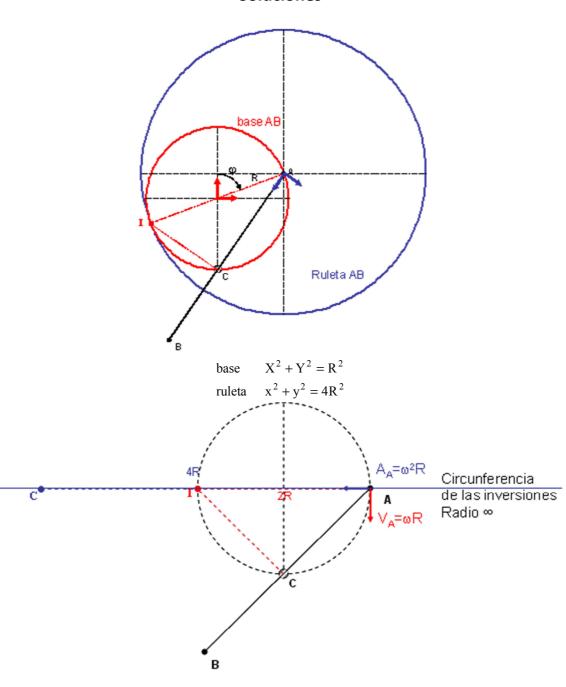










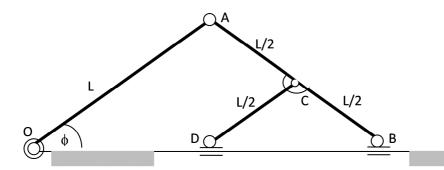






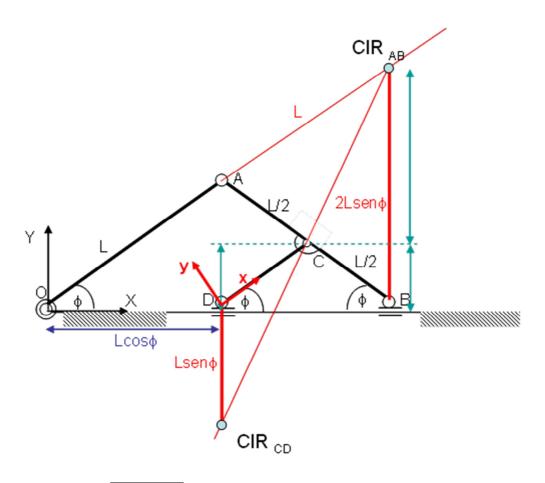
## PRIMER PARCIAL. 22-01-2010. TIEMPO: 45'

En el mecanismo de la figura, determinar la base (4 puntos) y la ruleta (6 puntos) de la barra **CD**.









Base:

 $X = L\cos\phi$  $Y = -L\mathrm{sen}\phi$ 

Circunferencia de centro O y radio L.

Ruleta:

$$x = -Lsen^{2}\phi$$
$$y = -Lsen\phi\cos\phi$$

Circunferencia de centro F, siendo F un punto situado sobre la prolongación de la barra CD, a una distancia L/2, y radio L/2.





### PRIMER PARCIAL. 20-01-2011. TIEMPO: 45'

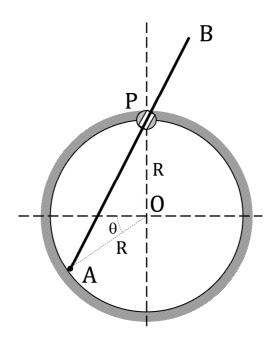
La barra AB de la figura tiene un extremo A que desliza por la pista circular fija de radio R y centro O, a la vez que se hace pasar la barra por una deslizadera P articulada al elemento fijo en la posición indicada en la figura.

#### Determinar:

1. la base y la ruleta de la barra AB (8 puntos)

Si el parámetro  $\theta$  cambia con la ley  $\omega t$ , obtener para el instante en el que el extremo A se encuentra a la misma altura que el centro de la pista circular O:

2. El polo de aceleraciones de la barra AB (2 puntos)

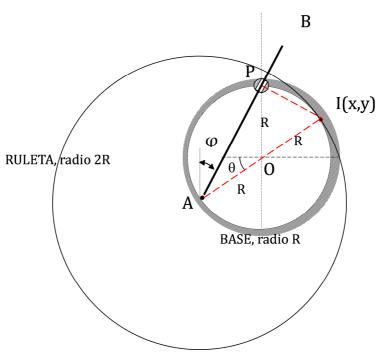




Dpto. de Ingeniería Mecánica

Ingeniaritza Goi Eskola Teknikoa Escuela Técnica Superior de Ingeniería Bilbao

## Soluciones



$$\varphi = \frac{\pi}{4} - \frac{\theta}{2} \longrightarrow \theta = \frac{\pi}{2} - 2\varphi$$

$$\vec{\omega}_{AB} = \dot{\varphi}\vec{k} = \frac{\dot{\theta}}{2}\vec{k}$$

$$\overrightarrow{OA} = -R\cos\theta \vec{i} - Rsen\theta \vec{j} \longrightarrow \overrightarrow{V}_A = R\dot{\theta}sen\theta \vec{i} - R\dot{\theta}\cos\theta \vec{j}$$

$$\overrightarrow{AI} = \frac{\overrightarrow{\omega}_{AB} \times \overrightarrow{V}_{A}}{\overrightarrow{\omega}_{AB}^{2}} = 2R(\cos\theta \overrightarrow{i} + sen\theta \overrightarrow{j})$$

$$\overrightarrow{OI} = R\cos\theta \overrightarrow{i} + Rsen\theta \overrightarrow{j} \longrightarrow BASE : \underline{X^2 + Y^2} = R^2$$

$$\begin{cases} \vec{i} = sen\theta\vec{e}_1 - \cos\theta\vec{e}_2 \\ \vec{j} = \cos\theta\vec{e}_1 + sen\theta\vec{e}_2 \end{cases} \longrightarrow \overrightarrow{AI} = 2R\cos\theta\left(sen\theta\vec{e}_1 - \cos\theta\vec{e}_2\right) + 2Rsen\theta\left(\cos\theta\vec{e}_1 + sen\theta\vec{e}_2\right)$$

$$\cos\theta = sen2\varphi = 2 sen\varphi\cos\varphi$$

$$sen\theta = \cos2\varphi = \cos^2\varphi - sen^2\varphi$$

$$|\overrightarrow{AI}| = 2 R \left(\cos\varphi\vec{e}_1 - sen\varphi\theta\vec{e}_2\right) \longrightarrow RULETA : \underline{X^2 + Y^2 = \left(2R\right)^2}$$

*Polo* · *de* · *aceleraciones* ·  $\theta = \omega t \longrightarrow \dot{\theta} = \omega$ 

$$\vec{\omega}_{AB} = \dot{\varphi} = \frac{\omega}{2} \vec{k}$$

$$\vec{\alpha}_{AB} = \ddot{\varphi} = 0$$

$$\vec{a}_{A} = \omega^{2} R \vec{i}$$

$$\vec{\omega}_{AB} = \vec{\varphi} = 0$$

$$\vec{\omega}_{AB} + \vec{\alpha}_{AB} \times \vec{a}_{A} + \vec{\alpha}_{AB} \times \vec{a}_{A} = \underline{4R} \vec{i}$$