



Análisis con MSC ADAMS de un dedo mecánico basado en mecanismos planos de cuatro barras [

2021

text (article)

Analítica

La mano humana permite realizar tareas de agarres de objetos, es muy común debido a accidentes la pérdida de los dedos humanos, siendo necesario buscar artefactos mecánicos que sean capaces de reemplazarlos. En la investigación se parte estudiando las trayectorias que debe generar cada una de las articulaciones de un dedo humano, a partir de este estudio se desarrolla un mecanismo de dedo basado en la unión de mecanismos de cuatro barras. El mecanismo desarrollado permite generar un modelo solido que se importa al software MSC ADAMS en donde se parte analizando la cinemática: el movimiento, posiciones, velocidades y aceleraciones. Posteriormente se analiza la dinámica que permite establecer los valores de fuerzas, torques y el consumo de potencia del servomotor, estos análisis se realizan con la existencia de cargas externas y sin ellas con la finalidad de analizar su influencia en los modelos. En base a los análisis cinemáticos y dinámicos se analiza el funcionamiento de mecanismo para que posteriormente se puedan desarrollar las validaciones de resistencia de los eslabones y pasadores, además los valores generados pueden ser útiles para desarrollar modelos básicos de control automático

<https://rebiunoda.pro.baratznet.cloud:38443/OpacDiscovery/public/catalog/detail/b2FpOmNlbGVicmF0aW9uOmVzLmJhcmF0ei5yZW4vMzExOTQ0MDU>

Título: Análisis con MSC ADAMS de un dedo mecánico basado en mecanismos planos de cuatro barras electronic resource]

Editorial: 2021

Tipo Audiovisual: Ingeniería mecánica diseño de levas sistemas mecánicos elementos de máquinas mecanismos

Documento fuente: Polo del Conocimiento: Revista científico - profesional, ISSN 2550-682X, Vol. 6, Nº. 3, 2021, pags. 1310-1328

Nota general: application/pdf

Restricciones de acceso: Open access content. Open access content star

Condiciones de uso y reproducción: LICENCIA DE USO: Los documentos a texto completo incluidos en Dialnet son de acceso libre y propiedad de sus autores y/o editores. Por tanto, cualquier acto de reproducción, distribución, comunicación pública y/o transformación total o parcial requiere el consentimiento expreso y escrito de aquéllos.

Cualquier enlace al texto completo de estos documentos deberá hacerse a través de la URL oficial de éstos en Dialnet. Más información: <https://dialnet.unirioja.es/info/derechosOAI> | INTELLECTUAL PROPERTY RIGHTS STATEMENT: Full text documents hosted by Dialnet are protected by copyright and/or related rights. This digital object is accessible without charge, but its use is subject to the licensing conditions set by its authors or editors. Unless expressly stated otherwise in the licensing conditions, you are free to linking, browsing, printing and making a copy for your own personal purposes. All other acts of reproduction and communication to the public are subject to the licensing conditions expressed by editors and authors and require consent from them. Any link to this document should be made using its official URL in Dialnet. More info: <https://dialnet.unirioja.es/info/derechosOAI>

Lengua: Spanish

Enlace a fuente de información: Polo del Conocimiento: Revista científico - profesional, ISSN 2550-682X, Vol. 6, N°. 3, 2021, pags. 1310-1328

Baratz Innovación Documental

- Gran Vía, 59 28013 Madrid
- (+34) 91 456 03 60
- informa@baratz.es