

- Tabla 15. Comportamiento de las variables del proceso de extensión a esfuerzo constante, en el modelo de Newton.

$$\frac{F}{A} = 1.0 \text{ poises}$$

$$L_0 = 30 \text{ cm}$$

$F(t)$	$L(t)$	t
(N)	(cm)	(seg)
40.00	10	0
40.48	9.8	2
45.41	9.5	10
51.40	9.4	12
58.44	9.3	20
68.87	9.18	25
88.42	9.08	30
100.00	9.00	36

$F(t)$	$L(t)$	t
(N)	(cm)	(seg)
50.00	0.1	0
58.50	0.05	50
65.50	0.04	60
72.43	0.03	100
88.44	0.02	200
100.00	0.01	300
118.44	0.005	360
130.00	0.00	396

Tabla 16.- Comportamiento de las variables del proceso de extensión a esfuerzo constante, en el modelo de Newton.

$L_0 = 3 \text{ cm}$	$A_0 = 1 \text{ cm}^2$
$L = 30 \text{ cm}$	$F/A = 10^6 \frac{\text{Dinas}}{\text{cm}^2}$
t (seg)	E (seg $^{-1}$)
$20.72 \times 10^7 \frac{t}{E_1}$	$1.11 \times 10^{-8} (1 - e^{-\frac{t}{E_1}})$
6.9×10^5	3.33×10^{-6}
6.9×10^3	3.33×10^{-4}
690.8	3.33×10^{-3}
$69.08 = \frac{\mu_2 \mu_1}{E_1 E_2} = 1.6 \times 10^{-2}$	3×10^8
$0.69 \frac{E_2}{E_1}$	3.33
$\mu_2 = \mu_1 \mu_2 = 0.16 \text{ seg}^2$ $\frac{E_1 E_2}{E_1 E_2}$	$\mu_1 = 10^7 \frac{\text{gr}}{\text{cm seg}}$
$\mu_1 = \mu_2 E_2 + E_1 \mu_2 + \mu_1 E_1 = 10.032 \text{ seg}$ $E_1 E_2$	$\mu_2 = 16000 \frac{\text{gr}}{\text{cm seg}}$
$\lambda = \frac{\mu_1}{\mu_2} = 0.1 \text{ seg}^{-1}$	$E_1 = 3 \text{ cm}$

Tabla 16.- Comportamiento de las variaciones del proceso de extrusión a estirado constante en el modelo de Newton.

$$F_A = 10^6 \text{ dinas}$$

$$A_0 = 1 \text{ cm}^2$$

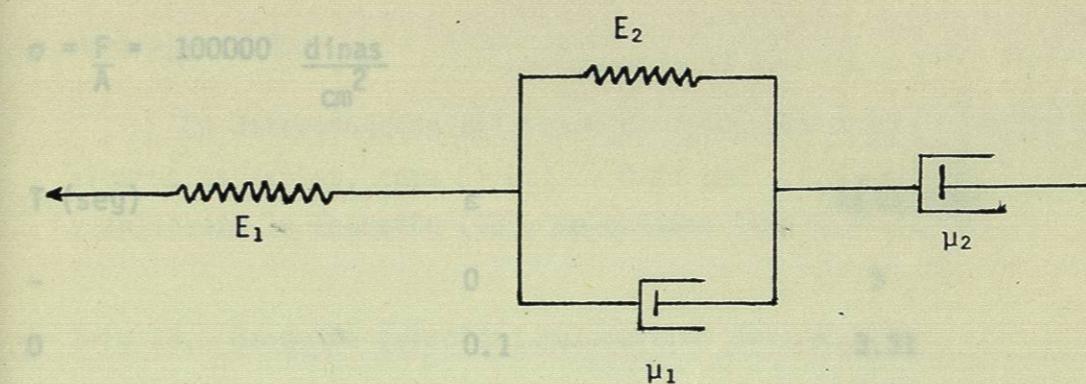
$$L_0 = 3 \text{ cm}$$

$$L = 30 \text{ cm}$$

	E (seg $^{-1}$)	σ (seg $^{-1}$)	f (seg $^{-1}$)
3×10^{14}	1.11×10^{-8}	2.025×10^7	
3×10^{15}	3.33×10^{-8}	6.0×10^6	
3×10^{16}	3.33×10^{-8}	6.0×10^3	
3×10^{17}	3.33×10^{-8}	8.000	
3×10^{18}	3.33×10^{-8}	80.00	
3×10^{19}	3.33×10^{-8}	800.0	

Tabla 17.- Análisis del modelo de Merle y Truchasson.

$$\sigma = F = 100000 \frac{\text{dinas}}{\text{cm}^2}$$



$$\epsilon = \frac{\sigma_0 t}{q_1} + \frac{\sigma_0 (p_1 q_1 - q_2)}{q_1^2} (1 - e^{-\lambda t}) + \frac{\sigma_0 p_2}{q_2} e^{-\lambda t}$$

$$q_1 = \mu_2 = 16000 \frac{\text{gr}}{\text{cm seg}}$$

$$T = 764^\circ\text{C}$$

$$E_1 = 10^6 \frac{\text{gr}}{\text{cm seg}^2}$$

$$q_2 = \frac{\mu_2 \mu_1}{E_2} = 1.6 \times 10^5 \frac{\text{gr}}{\text{cm}}$$

$$E_2 = 10^6 \frac{\text{gr}}{\text{cm seg}^2}$$

$$p_2 = \mu_1 \mu_2 = 0.16 \frac{\text{seg}^2}{E_1 E_2}$$

$$\mu_1 = 10^7 \frac{\text{gr}}{\text{cm seg}}$$

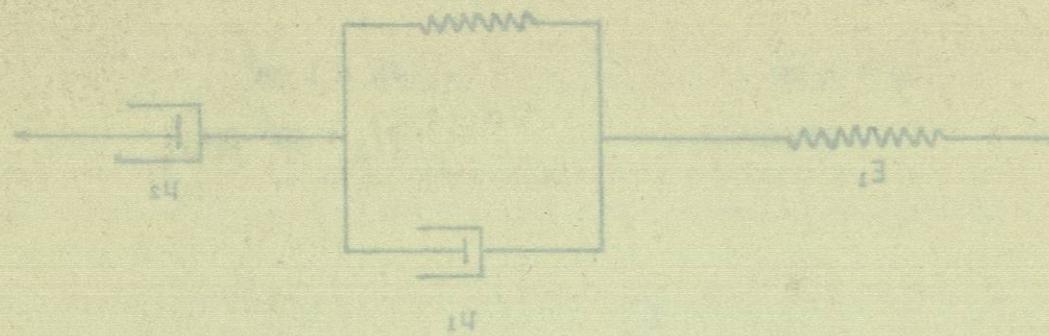
$$\mu_2 = 16000 \frac{\text{gr}}{\text{cm seg}}$$

$$L_0 = 3 \text{ cm}$$

$$p_1 = \frac{\mu_2 E_2 + E_1 \mu_2 + \mu_1 E_1}{E_1 E_2} = 10.032 \text{ seg}$$

$$\lambda = \frac{q_1}{q_2} = 0.1 \text{ seg}^{-1}$$

VI. - Análisis del mecanismo de muelle a trinchera



$$\frac{d^2\theta}{dt^2} = \frac{F_1}{I} + \frac{F_2}{I} e^{-\frac{dt}{T}} + \frac{F_3}{I} e^{-\frac{dt}{T}}$$

$$T = 264^\circ C$$

$$F_1 = 10e \frac{dt}{264}$$

$$F_2 = 10e \frac{dt}{264}$$

$$h_1 = 10 \frac{dt}{264}$$

$$h_2 = 10 \frac{dt}{264}$$

$$h_3 = 10 \frac{dt}{264}$$

$$d_1 = h_1 = 10000 \frac{dt}{264}$$

$$d_2 = h_2 = 1.9 \times 10^2 \frac{dt}{264}$$

$$d_3 = h_3 = 0.19 \frac{dt}{264}$$

$$b_1 = h_1 e^{\frac{dt}{T}} + h_2 e^{\frac{dt}{T}} + h_3 e^{\frac{dt}{T}} = 10.035 \frac{dt}{264}$$

$$I = \frac{D}{I} = 0.1 \frac{264}{D}$$

Continuación

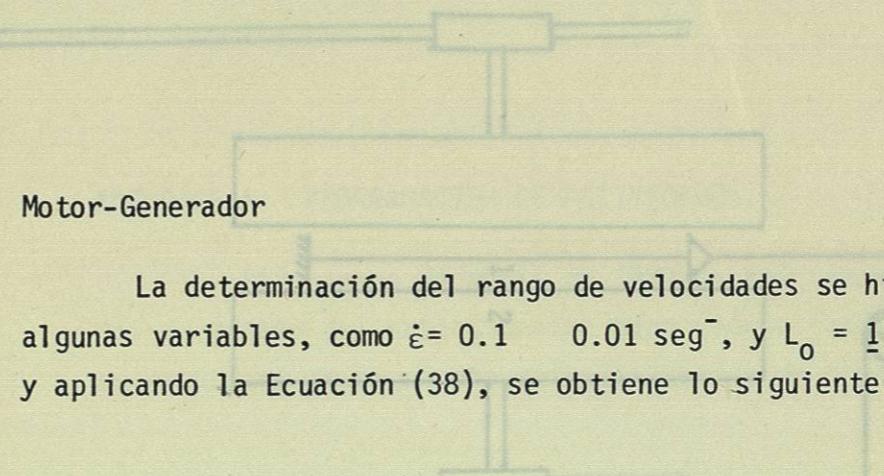
$$\sigma = \frac{F}{A} = 100000 \frac{\text{dinas}}{\text{cm}^2}$$

La determinación del rango de velocidades se hizo fijando algunas variables, como $\epsilon = 0.1$ 0.01 seg^{-1} , y $L=30 \text{ cm}$, y aplicando la Ecuación (38), se obtiene lo siguiente:

T (seg)	ϵ	$L(t), (\text{cm})$	
-	0	3	
0	0.1	3.31	Tala 18, Rango de velocidad del motor y Torque.
0.2	$\epsilon = 0.1 \text{ seg}^{-1}$	11.59	$V_{\max} = 27.55 \text{ rpm}$
0.4		40.39	$V_{\min} = 0.7519 \text{ rpm}$
0.6		141.79	
0.8	$\epsilon = 0.01 \text{ seg}^{-1}$	495.81	$V_{\max} = 2.25 \text{ rpm}$
1.0		1733.87	$V_{\min} = 0.0751 \text{ rpm}$

Torque 65 m. lb.

Las características del motor seleccionado se pueden ver en Anexo B.



Motor-Generador

La determinación del rango de velocidades se hizo fijando algunas variables, como $\dot{\varepsilon} = 0.1 \text{ } 0.01 \text{ seg}^{-1}$, y $L_0 = 1 \text{ cm}$, $L = 30 \text{ cm}$, y aplicando la Ecuación (38), se obtiene lo siguiente.

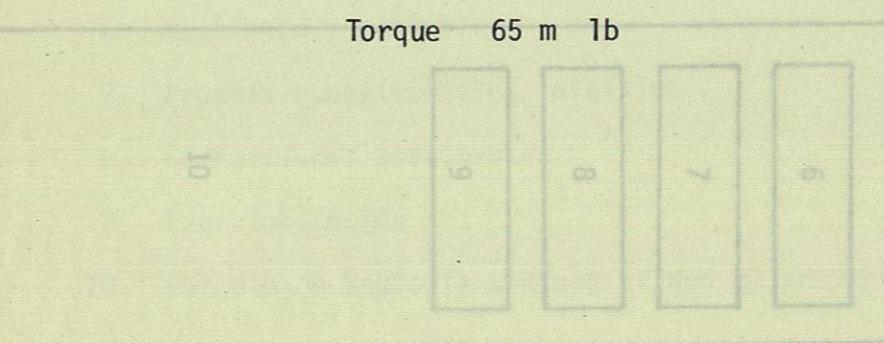
Tala 18, Rango de velocidad del motor y Torque.

$$\dot{\varepsilon} = 0.1 \text{ seg}^{-1} \quad V_{\max} = 27.55 \text{ rpm}$$

$$V_{\min} = 0.7519 \text{ rpm}$$

$$\dot{\varepsilon} = 0.01 \text{ seg}^{-1} \quad V_{\max} = 2.25 \text{ rpm}$$

$$V_{\min} = 0.0751 \text{ rpm}$$



Las características del motor seleccionado se pueden ver en Anexo B.

- 1 fibra de vidrio
- 2 horno
- 3 transductor de fuerza
- 4 motor-tor-generador, transmisi&on.
- 5 poleas
- 6 acondicionador de señal
- 7 control de temperatura del horno
- 8 control & electrónico de velocidad del motor
- 9 graficador
- 10 gabinete de control

Motor-Generador
La determinación del rango de velocidad se hizo litigando
los datos anteriores, como $\dot{\theta} = 0.1 \text{ rad/s}$, $A_f = 1 \text{ cm}^2$, $F = 30 \text{ cm}$,
y aplicando la ecuación (38), se obtiene lo siguiente:

Tabla 18. Rango de velocidad del motor y tornillo.

$$\dot{\theta}_{\max} = 25.25 \text{ rad/s}$$

$$\dot{\theta}_{\min} = 0.2519 \text{ rad/s}$$

$$\dot{\theta}_{\max} = 25.25 \text{ rad/s}$$

$$\dot{\theta}_{\min} = 0.0251 \text{ rad/s}$$

Tornillo 62 mm JF

Las características del motor seleccionado se pueden ver en

Anexo B.

