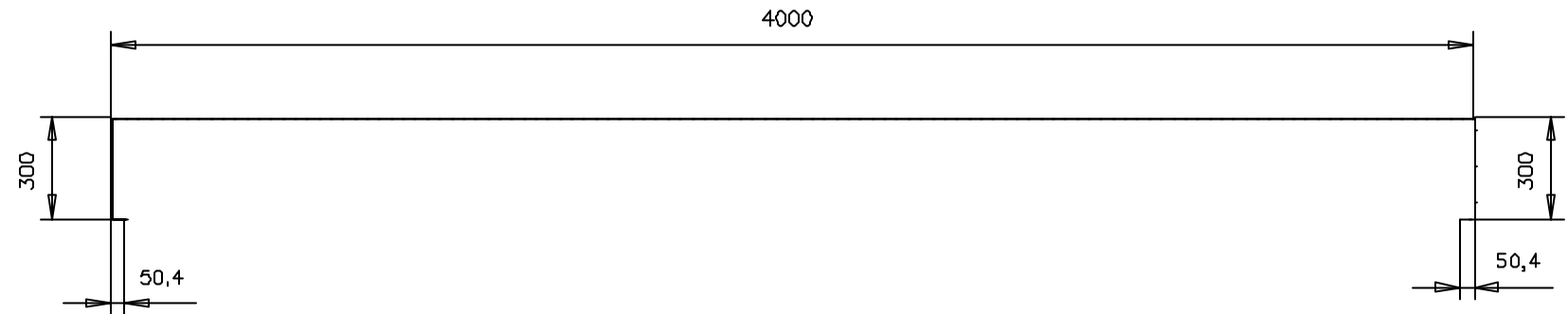
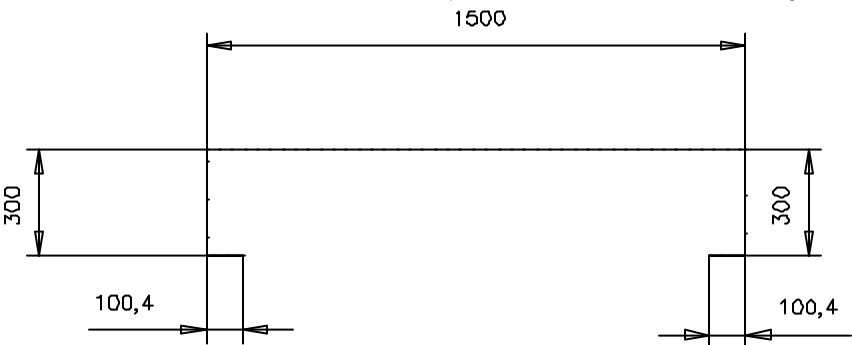


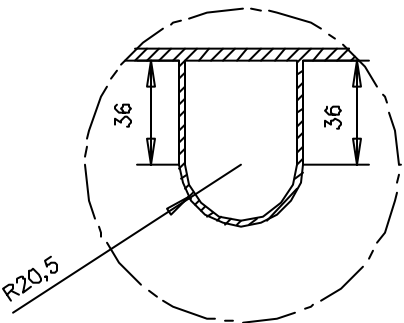
Sección Longitudinal de la plataforma de trabajo E 1:20



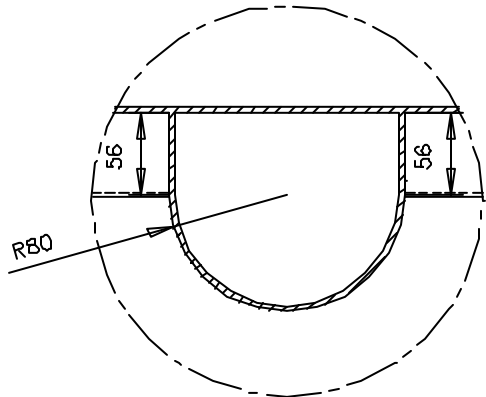
Sección Transversal de la plataforma de trabajo E 1:20



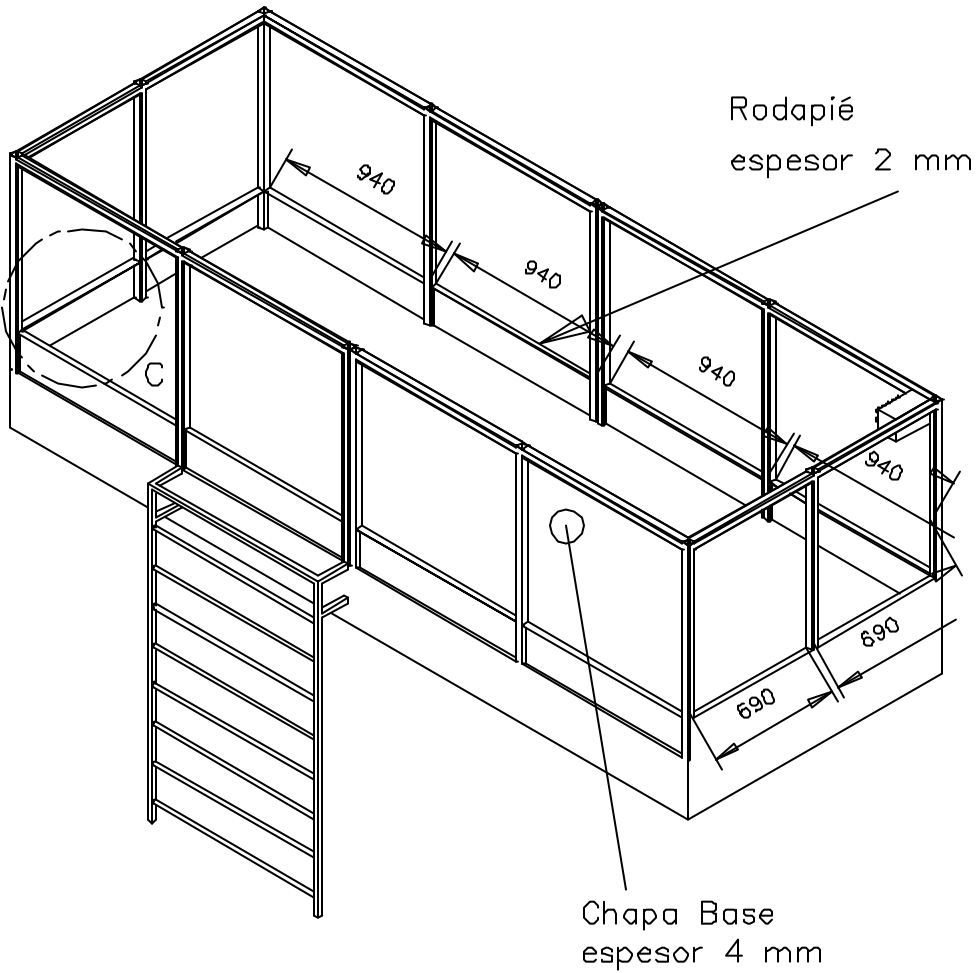
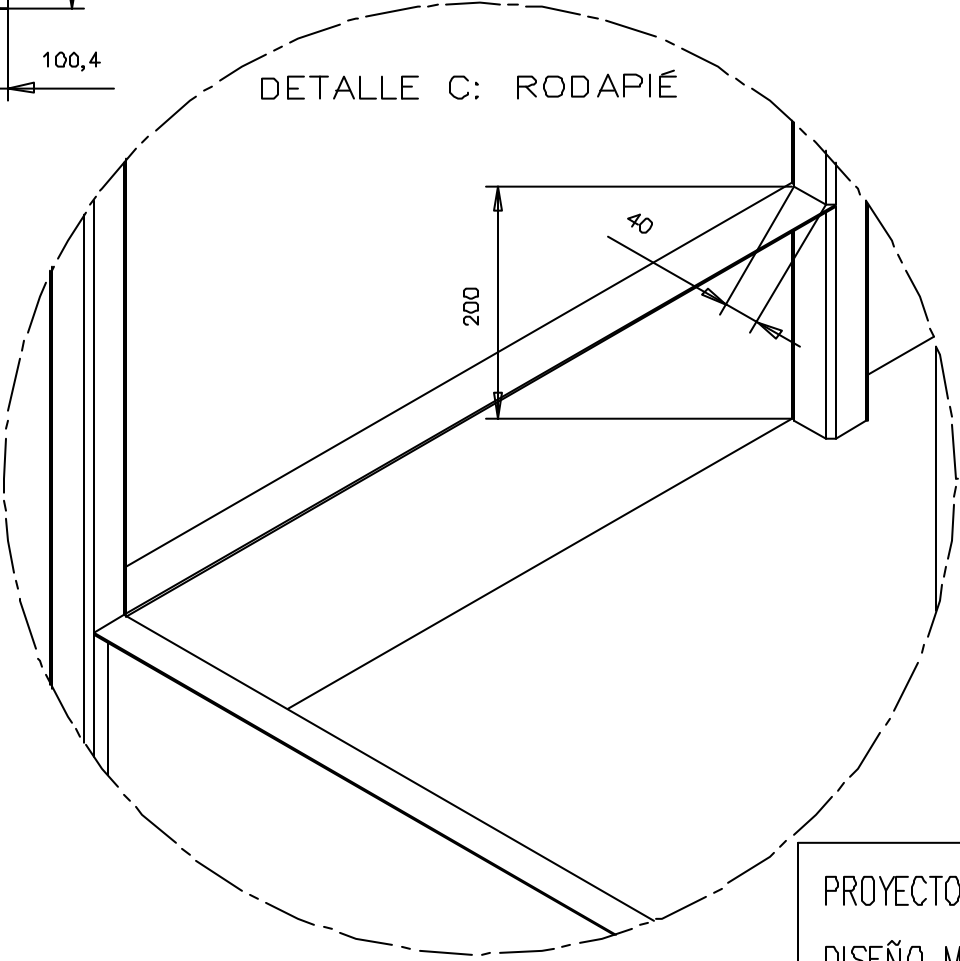
	Rodapié	Base	Rigidizadores
Superficie	2,47 m2	9,36 m2	5,44 m2
Espesor	2 mm.	4 mm.	4 mm.



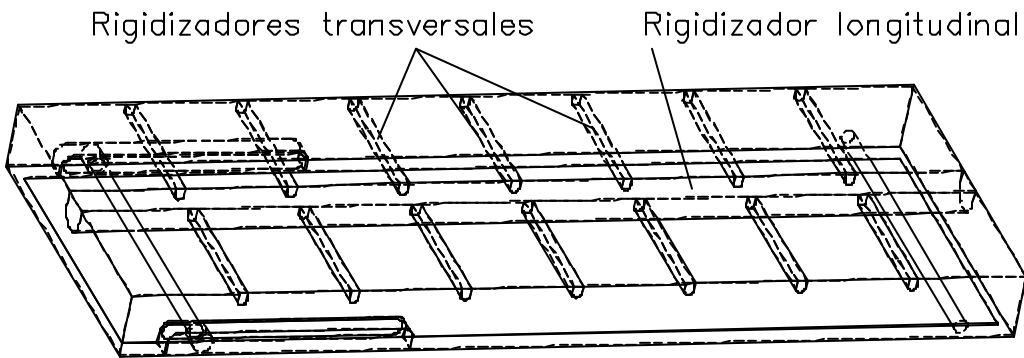
Rigidizador transversal
(Cotas referidas a la línea media) E 1:2,5
Perímetro del rigidizador transv.=137 mm.



Rigidizador longitudinal
(Cotas referidas a la línea media) E 1:5
Perímetro del rigidizador long.=363 mm.



Vista Isométrica de los Rigidizadores:



PROYECTO FIN DE CARRERA:
DISEÑO MECANICO DE PLATAFORMA ELEVADORA AUTOPROPULSADA
DIMENSIONES Y GEOMETRÍA DE LA PLATAFORMA



INGENIERO:
FRANCISCO JOSÉ HINOJOSA ALLEY

01

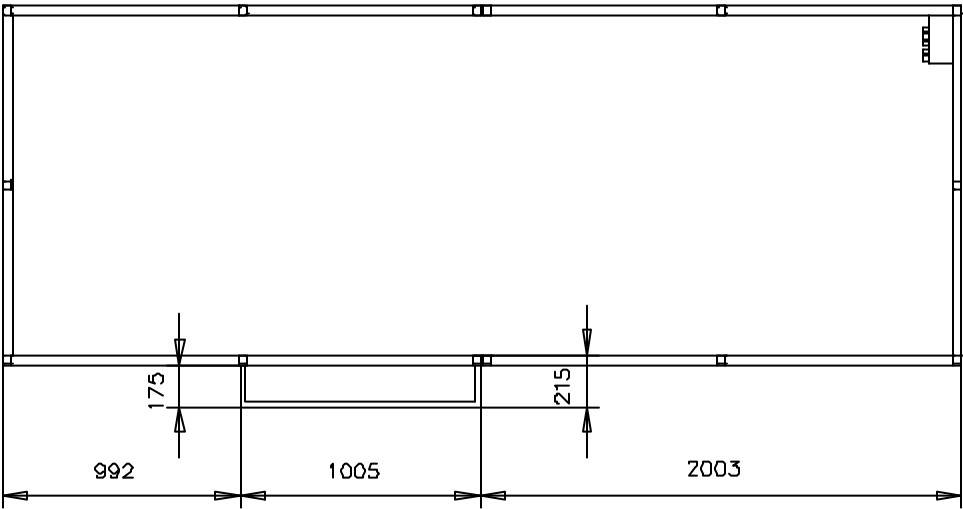
ABRIL 2004

ESCALA

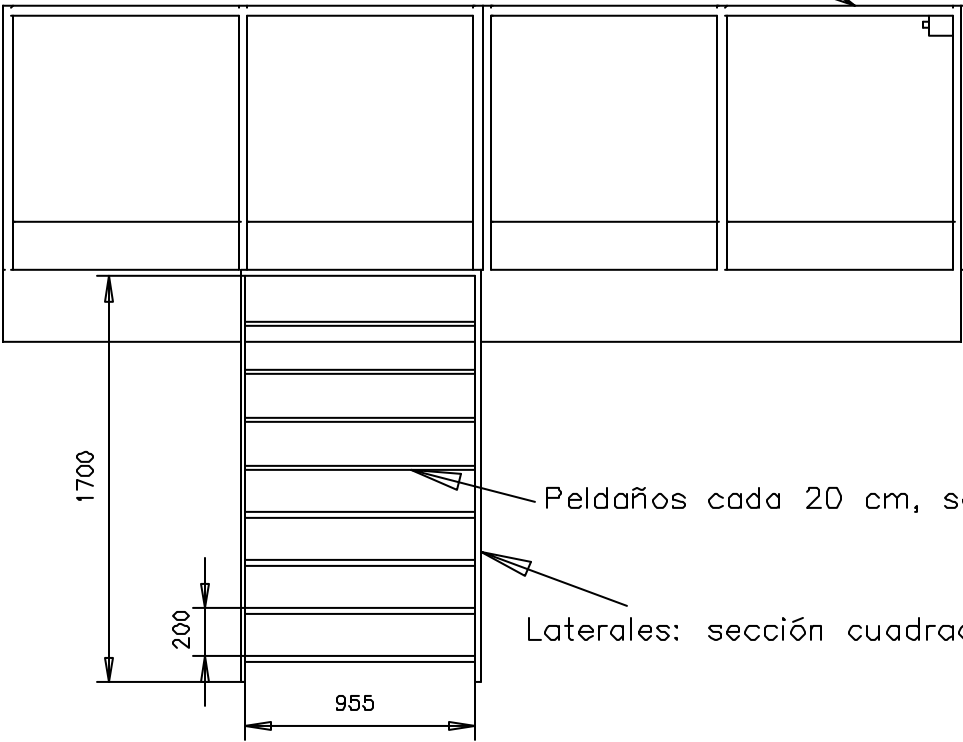
1/20

Nota: La soldadura entre las barras que conforman la barandilla y las barras y la plataforma tendrán una garganta de 2,5 mm.

Vista en planta

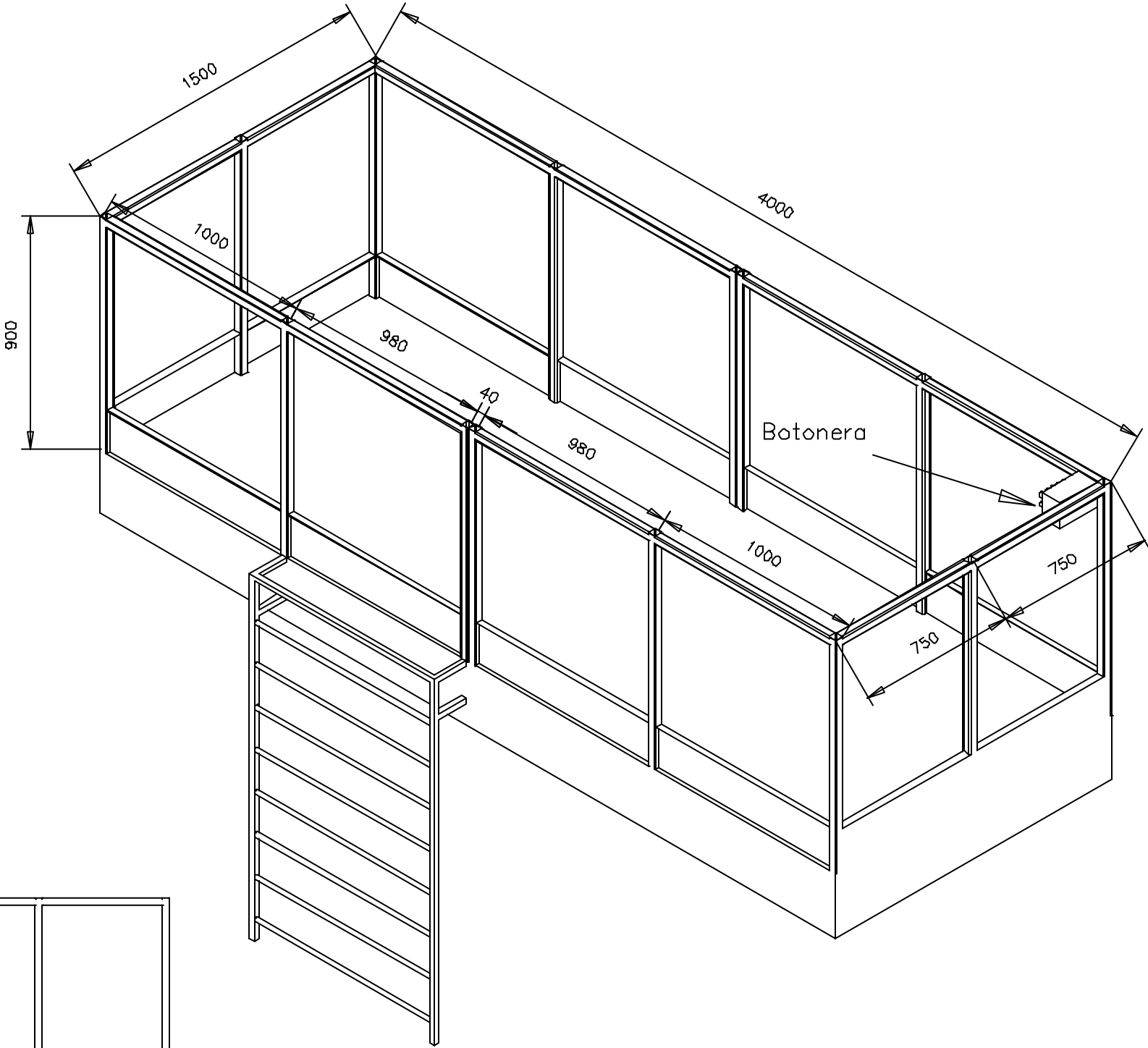


Barandillas: Todas de sección rectangular: $\#$ 40 mm x 40 mm x 4 mm



Peldaños cada 20 cm, sección circular $\varnothing$ 20 mm

Laterales: sección cuadrada $\nless$ 25 mm de lado



PROYECTO FIN DE CARRERA:
DISEÑO MECANICO DE PLATAFORMA ELEVADORA AUTOPROPULSADA
BARANDILLAS Y ESCALERA

INGENIERO:
FRANCISCO JOSÉ HINJOSA ALLEY

E.S.I SEVILLA

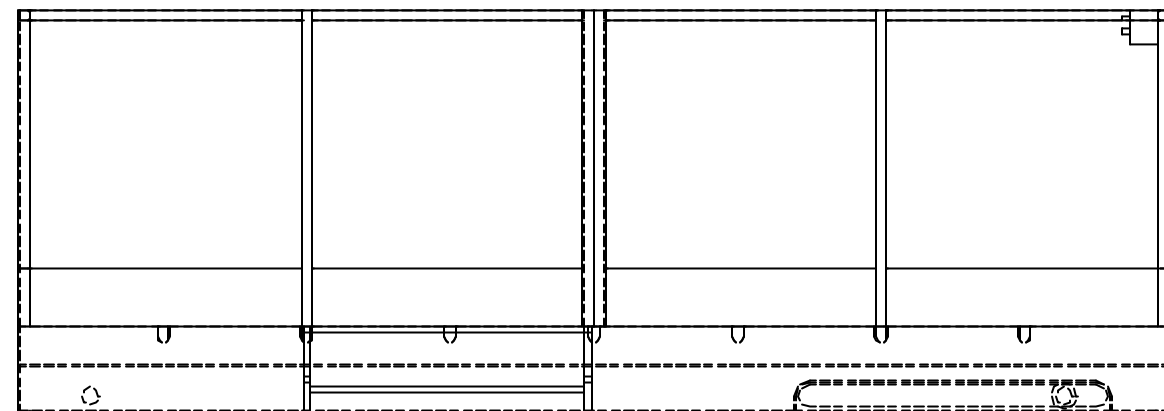
02

ABRIL 2004

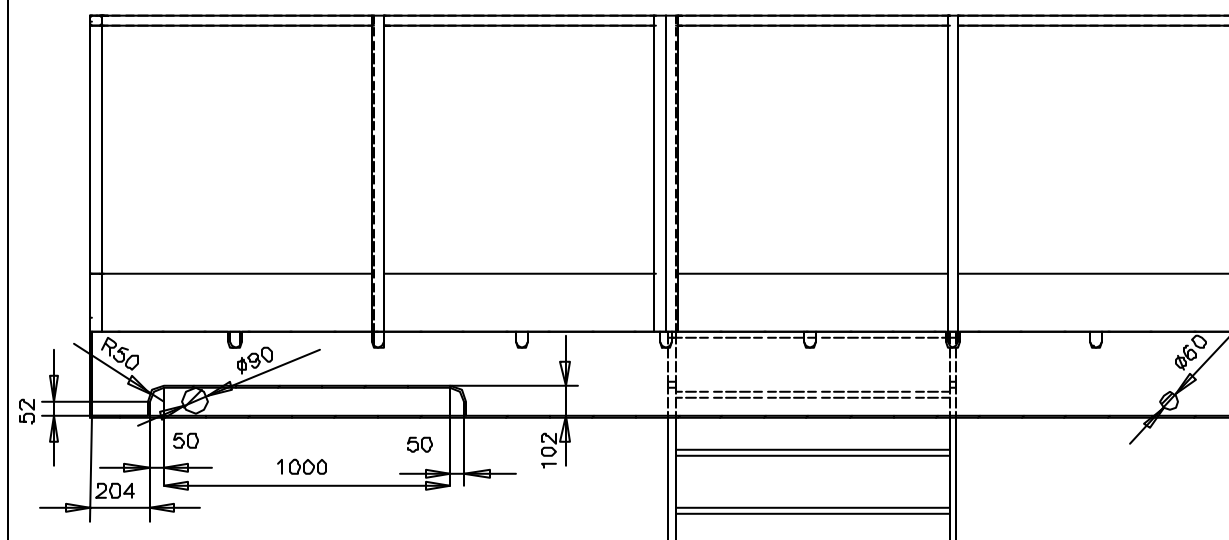
ESCALA

1/30

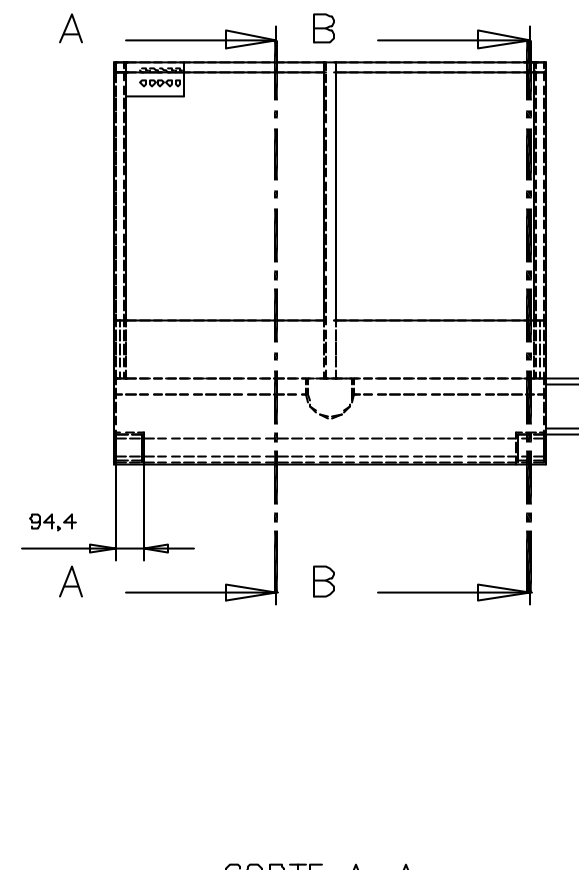
Nota: La soldadura para el apoyo móvil y guía se toma con una garganta de 2,5 mm.



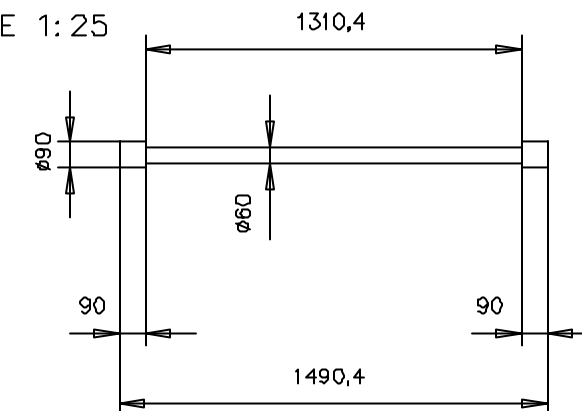
CORTE B-B



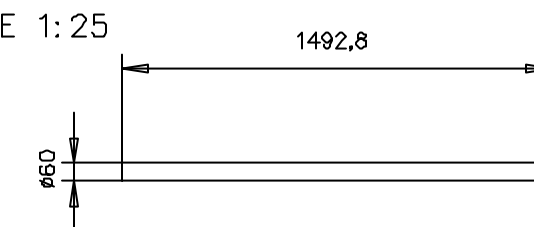
CORTE A-A



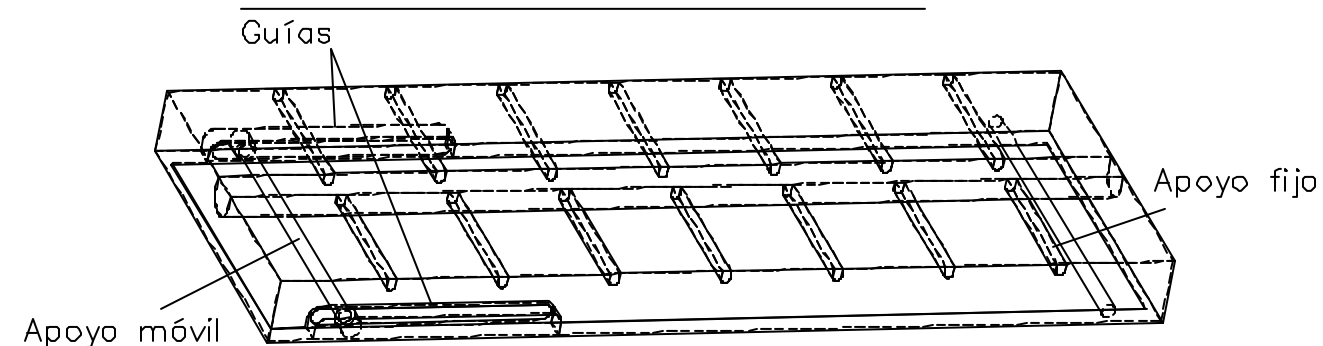
Eje Móvil
E 1:25



Eje Fijo soldado (garganta = 2,5 mm)
E 1:25



Vista Isométrica de las guías y apoyos:



PROYECTO FIN DE CARRERA:
DISEÑO MECANICO DE PLATAFORMA ELEVADORA AUTOPROPULSADA

DIMENSIONES Y GEOMETRÍA DE LOS APOYOS

INGENIERO:
FRANCISCO JOSÉ HINOJOSA ALLELY

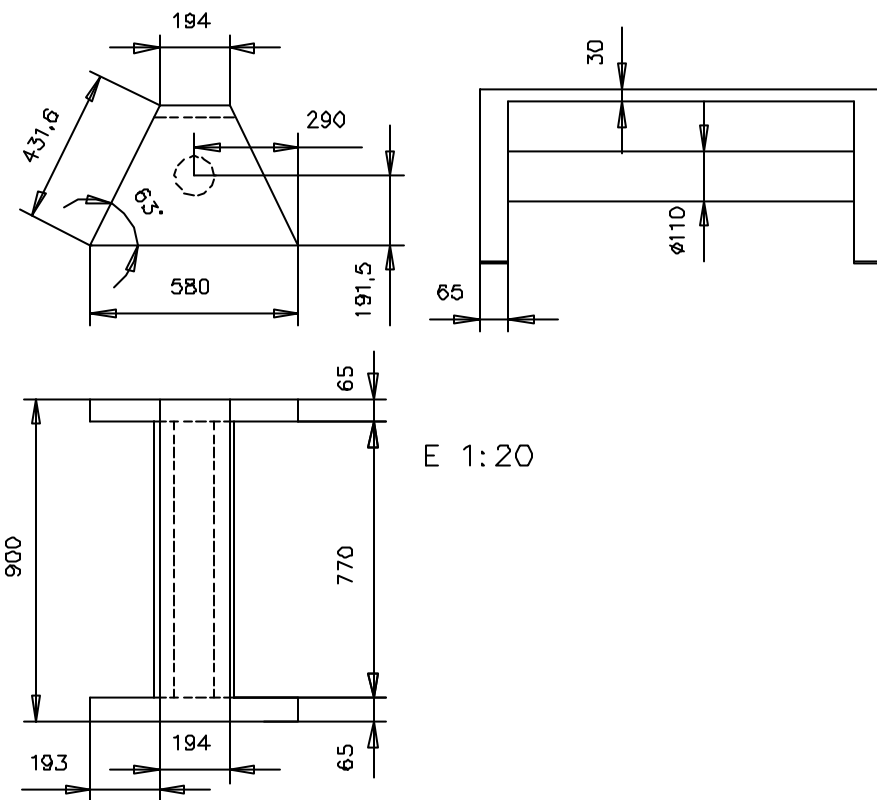
E.S.I SEVILLA

03

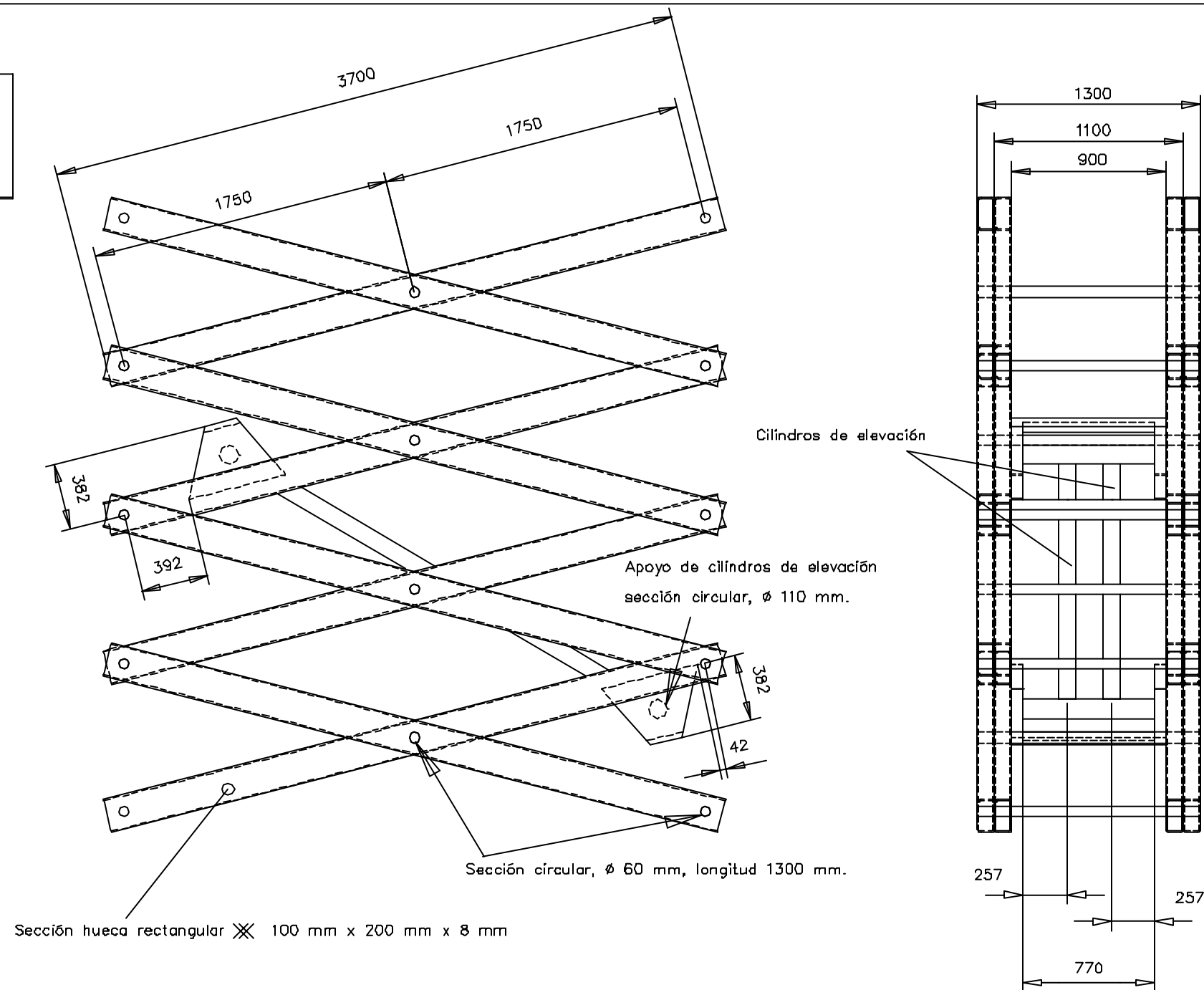
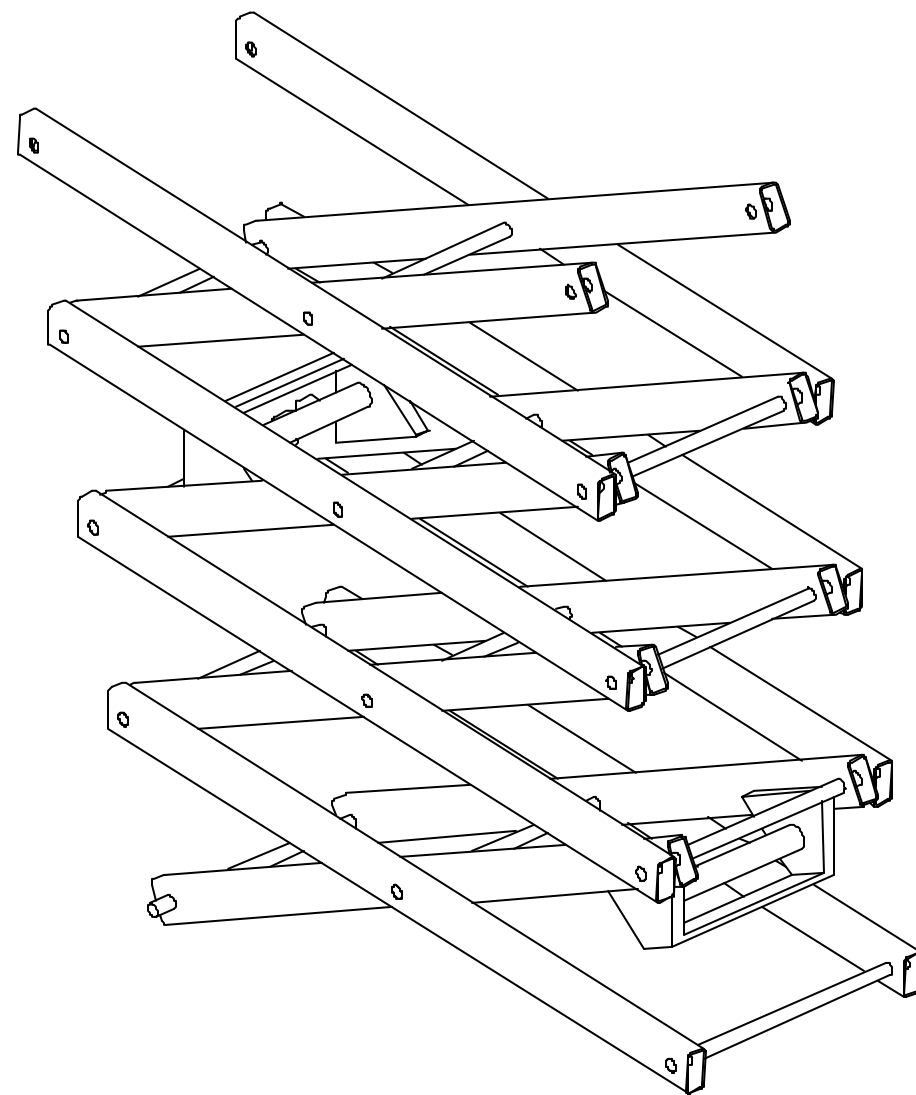
ABRIL 2004

ESCALA

1/30



Vista Isométrica del mecanismo de barras:



Nota: para la soldadura en chapa, se toma con una garganta de 2,5 mm.

PROYECTO FIN DE CARRERA:
DISEÑO MECANICO DE PLATAFORMA ELEVADORA AUTOPROPULSADA
DIMENSIONES Y GEOMETRÍA DEL MECANISMO DE ELEVACIÓN

INGENIERO:
FRANCISCO JOSÉ HINOJOSA ALLELY

E.S.I SEVILLA

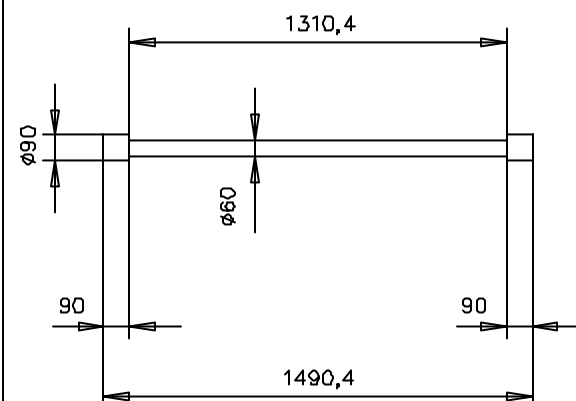
04

ABRIL 2004

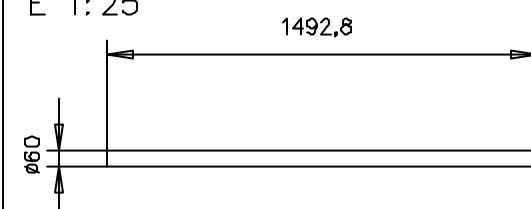
ESCALA

1 / 30

Eje Móvil
E 1:25



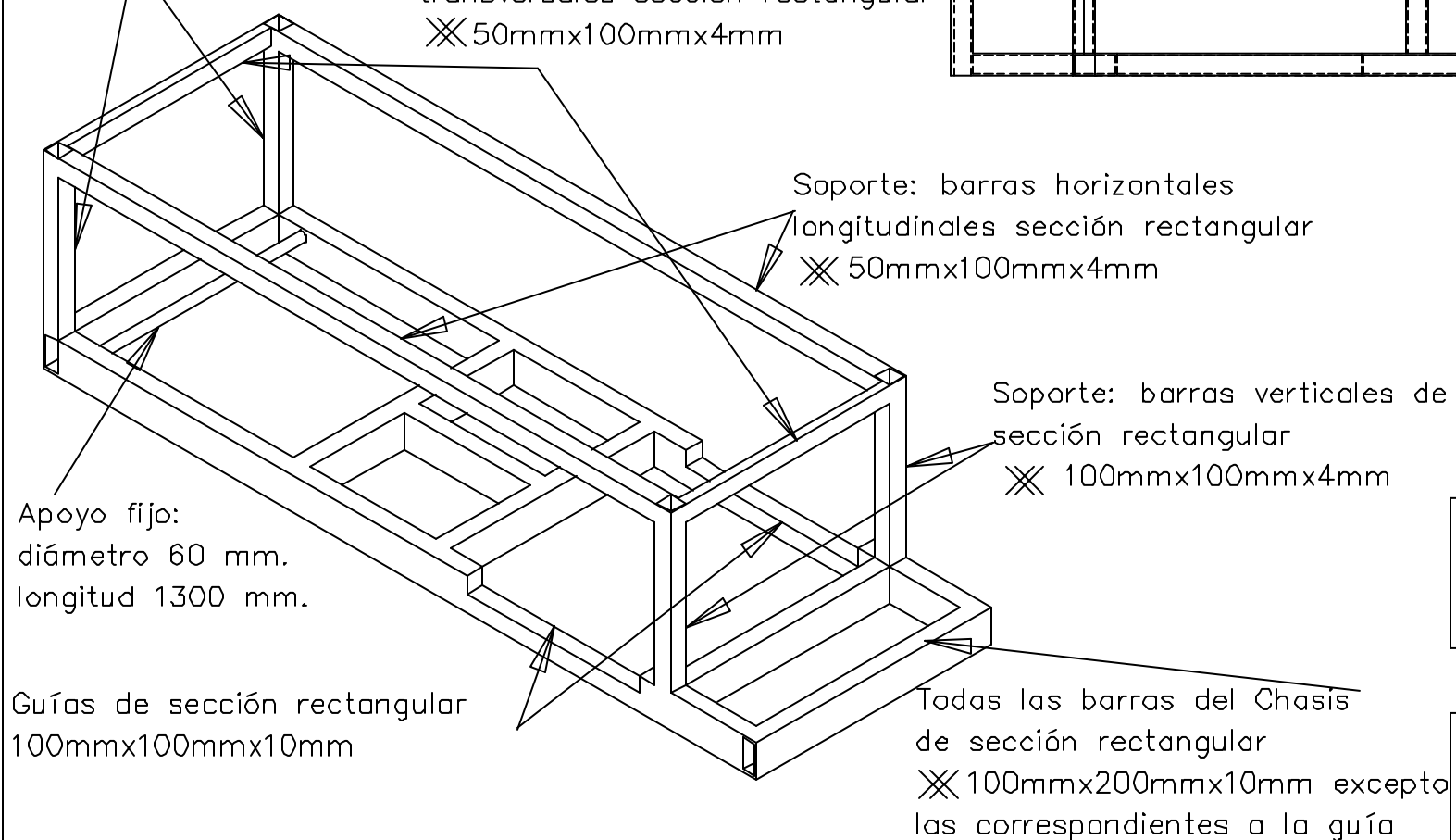
Eje Fijo soldado al chasis (garganta = 4 mm)
E 1:25



Soporte: barras verticales de
sección rectangular

✕ 100mmx100mmx4mm

Soporte: barras horizontales
transversales sección rectangular
✕ 50mmx100mmx4mm



Guías de sección rectangular
100mmx100mmx10mm

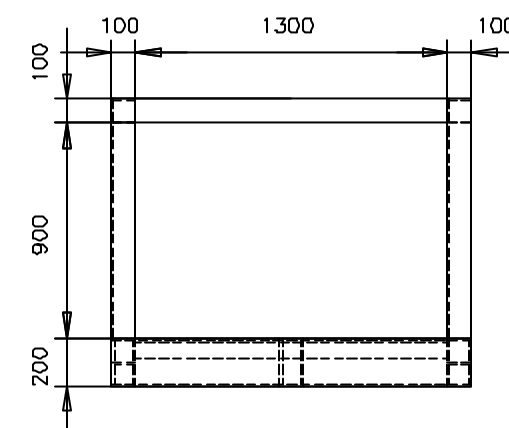
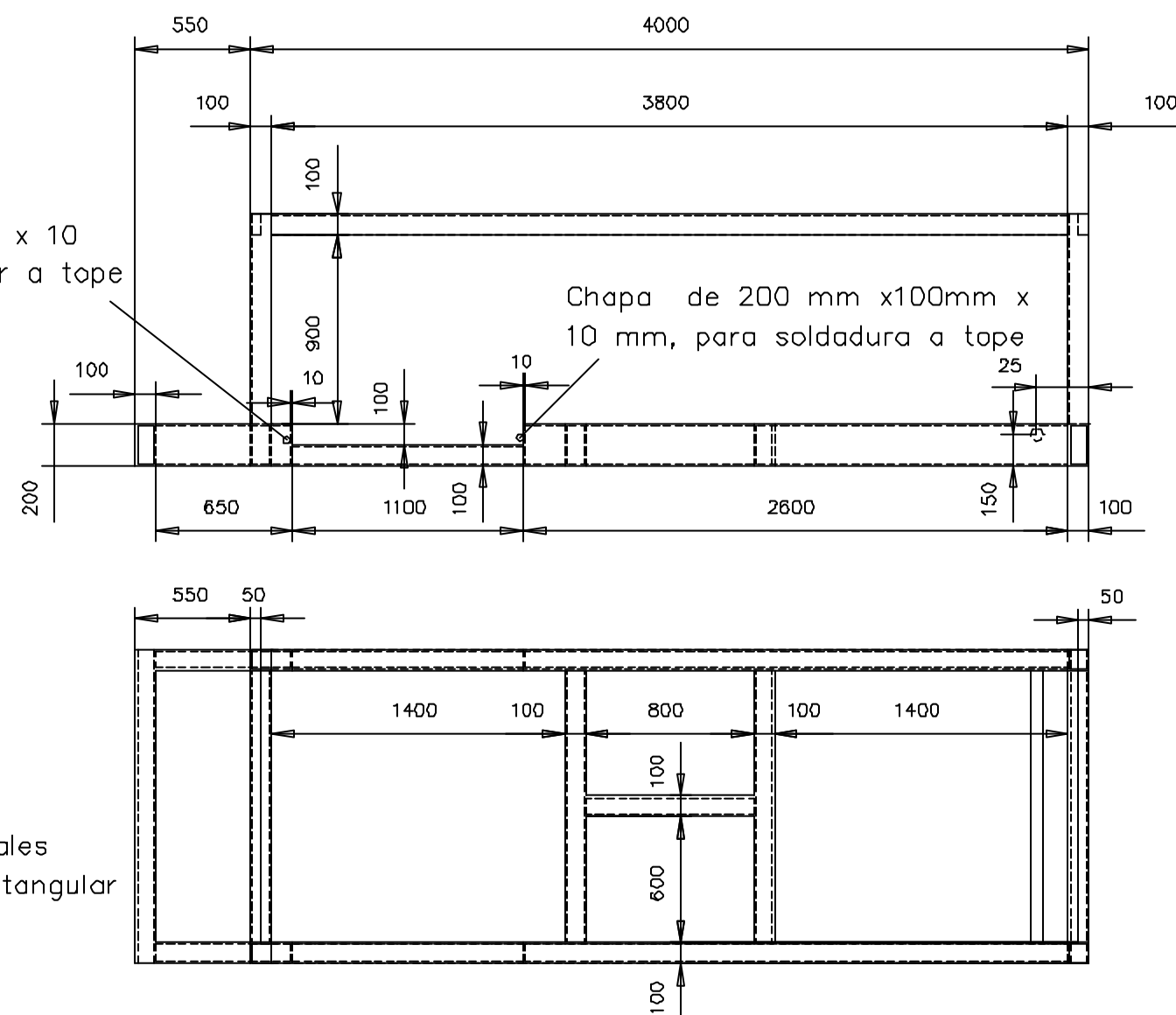
Soporte: barras horizontales
longitudinales sección rectangular
✕ 50mmx100mmx4mm

Soporte: barras verticales de
sección rectangular
✕ 100mmx100mmx4mm

Todas las barras del Chasis
de sección rectangular
✕ 100mmx200mmx10mm excepto
las correspondientes a la guía

Chapa de
200 x 100 x 10
para soldar a tope

Chapa de 200 mm x100mm x
10 mm, para soldadura a tope



PROYECTO FIN DE CARRERA:
DISEÑO MECANICO DE PLATAFORMA ELEVADORA AUTOPROPULSADA

SOPORTE Y CHASIS I



E.S.I SEVILLA

INGENIERO:

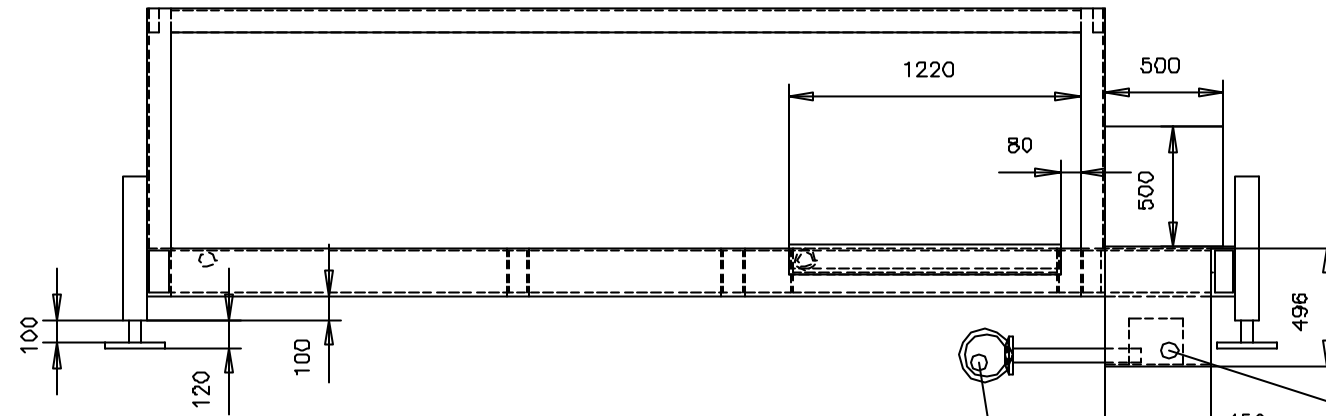
FRANCISCO JOSÉ HINOJOSA ALLEY

05

ABRIL 2004

ESCALA

1/30



Motor Hidráulico

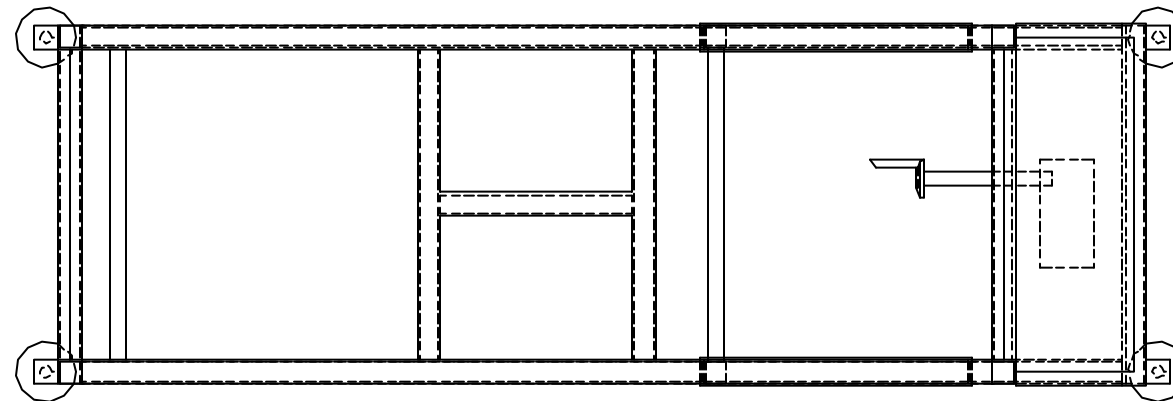
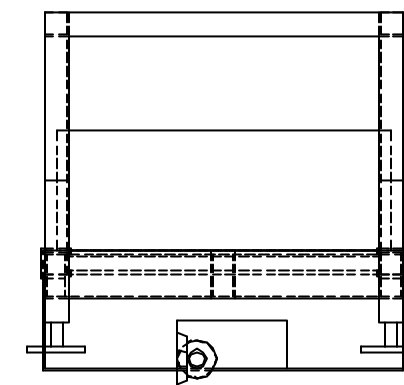


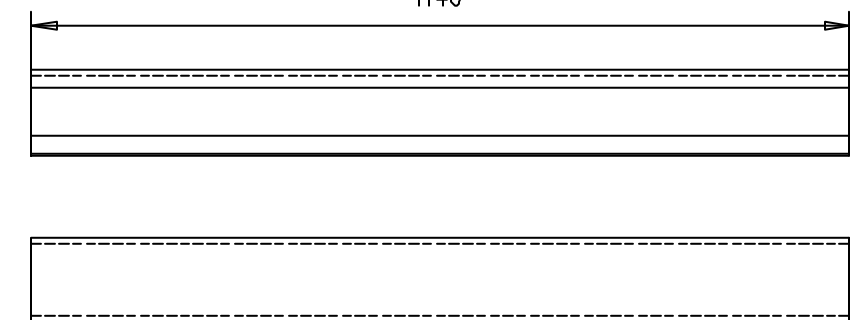
Diagrama de un ensamblaje mecánico que muestra una estructura de chapa con un motor hidráulico y una caja de cambios. Las etiquetas incluyen:

- Localización del motor hidráulico y caja de cambios.
- Chapa de espesor 4 mm.
- Localización del motor hidráulico y caja de cambios.
- Chapa base soldada.

E 1:10

A 3D perspective diagram of a rectangular beam. A crack is shown running parallel to the longitudinal axis of the beam, located on the bottom surface. The crack is represented by two parallel lines that are slightly offset from each other, indicating a split in the material.

1140

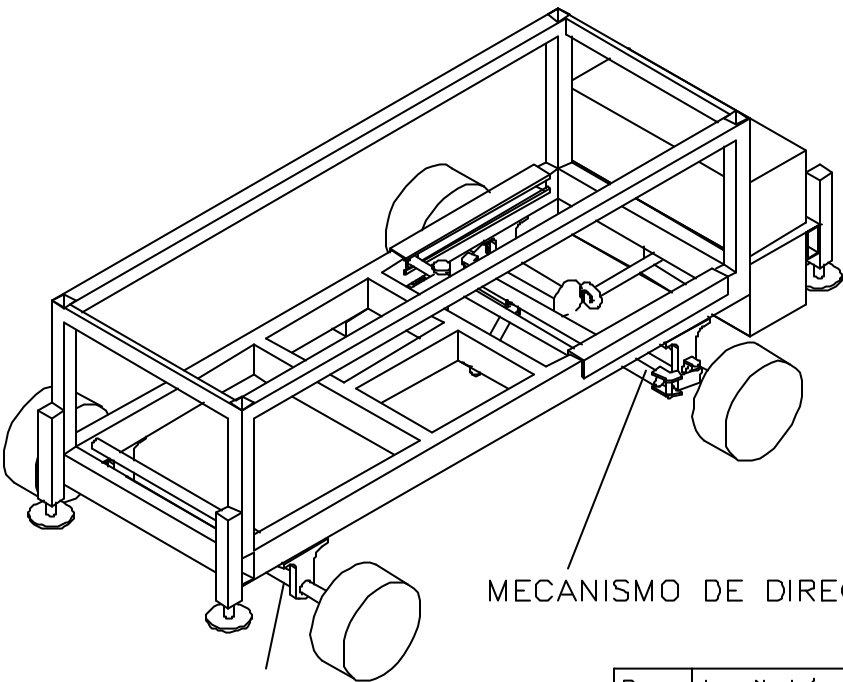


FRANCISCO JOSÉ HINOJOSA ALLELY

06

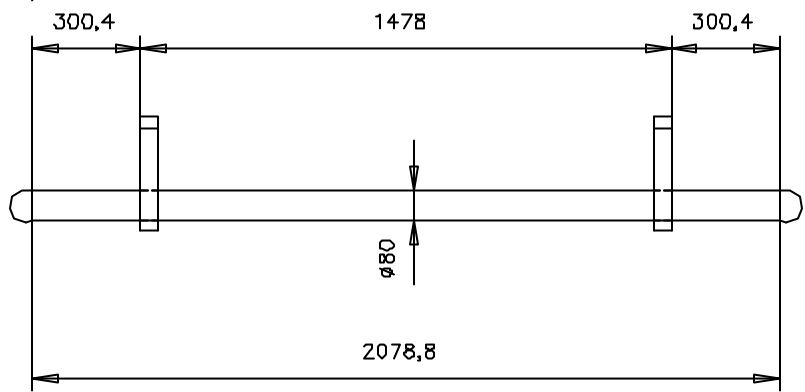
1/30

Nota: La soldadura para el soporte de los ejes, se toma con una garganta de 4 mm.



EJE TRASERO

EJE TRASERO:
1/20

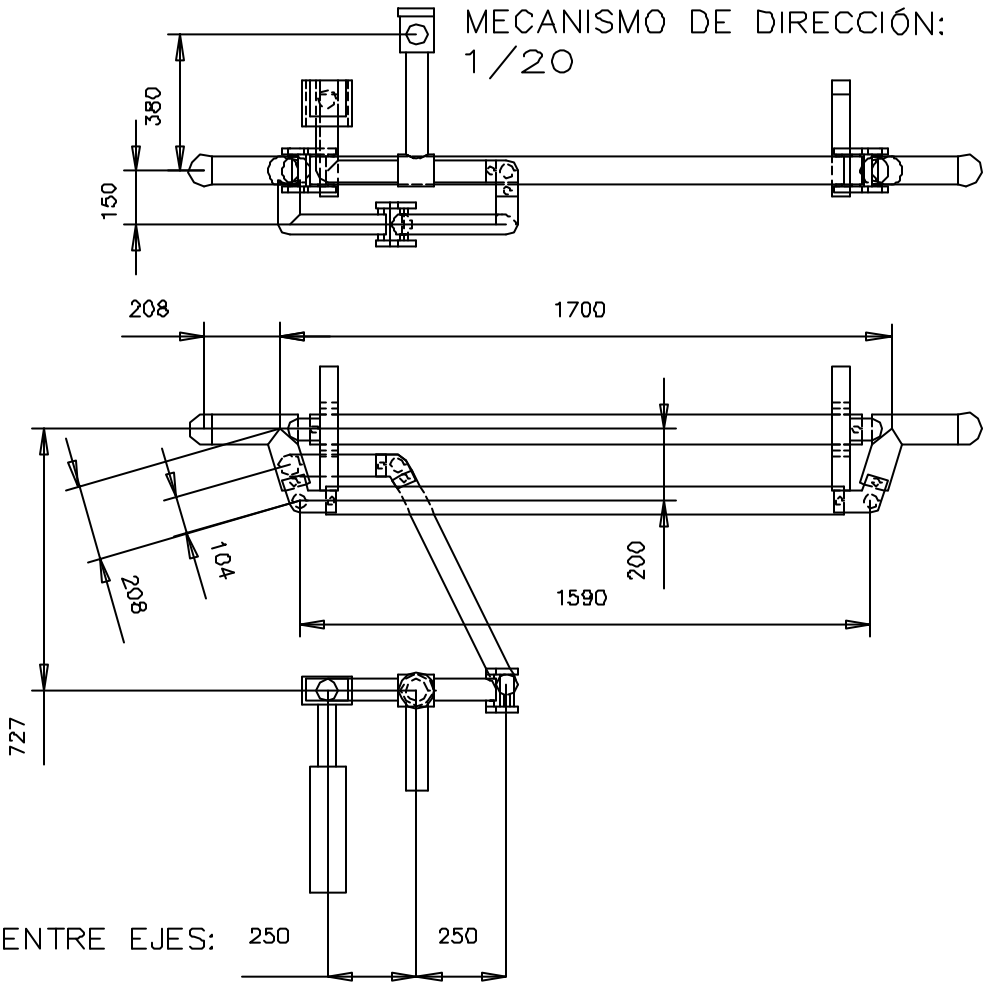
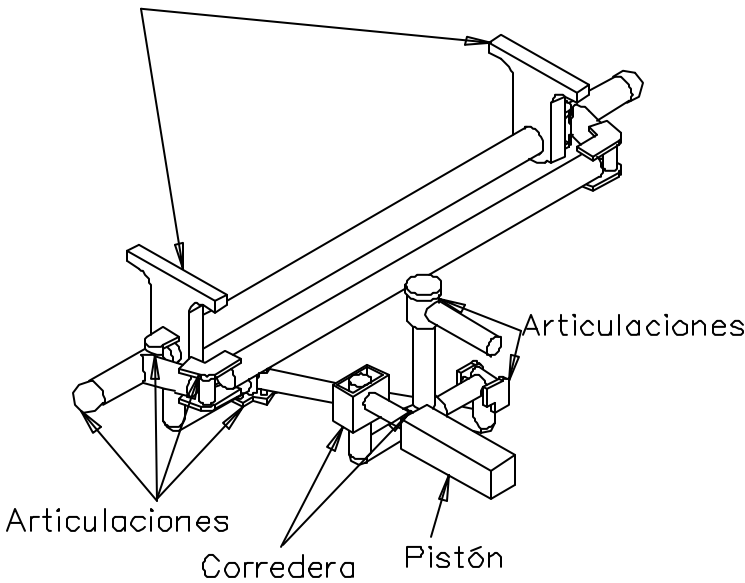
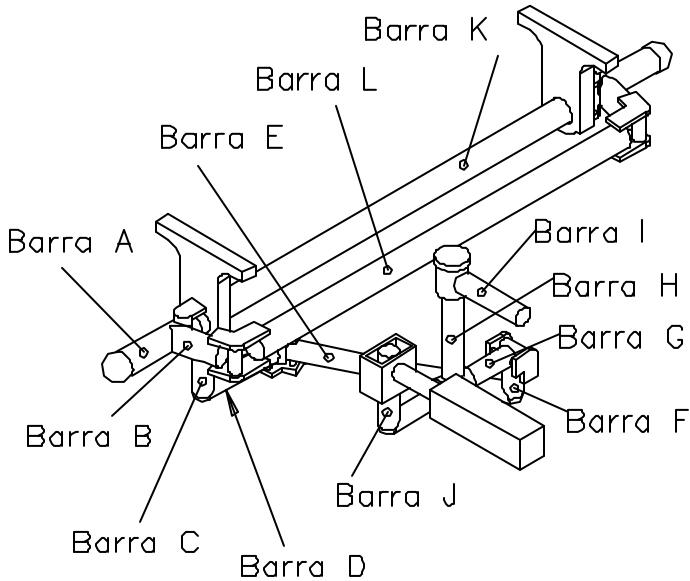


MECANISMO DE DIRECCIÓN

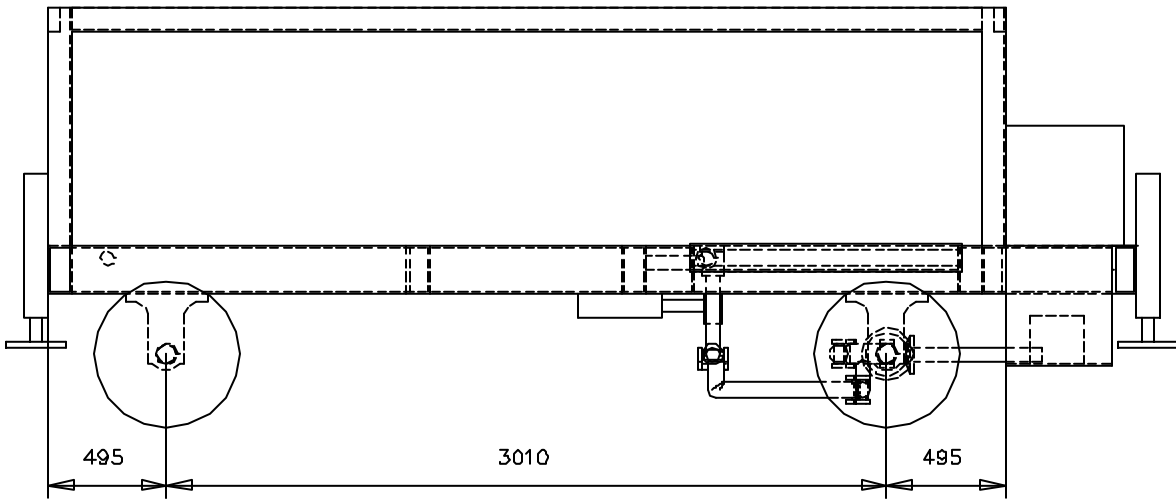
Barra	Longitud (mm)	Diámetro (mm)	Barra	Longitud (mm)	Diámetro (mm)
A	208	80	F	150	60
B	208	80	G	500	80
C	150	80	H	330	80
D	300	60	I	278	80
E	685	60	J	150	80
F	150	60	K	1445	110
			L	1540	80

SISTEMA DE DIRECCIÓN DE LAS RUEDAS:

Apoya del conjunto sobre el eje delantero



DISTANCIA ENTRE EJES:
1/30



PROYECTO FIN DE CARRERA:
DISEÑO MECANICO DE PLATAFORMA ELEVADORA AUTOPROPULSADA
MECANISMO DE DIRECCIÓN

E.S.I SEVILLA

INGENIERO:
FRANCISCO JOSÉ HINJOSA ALLEY

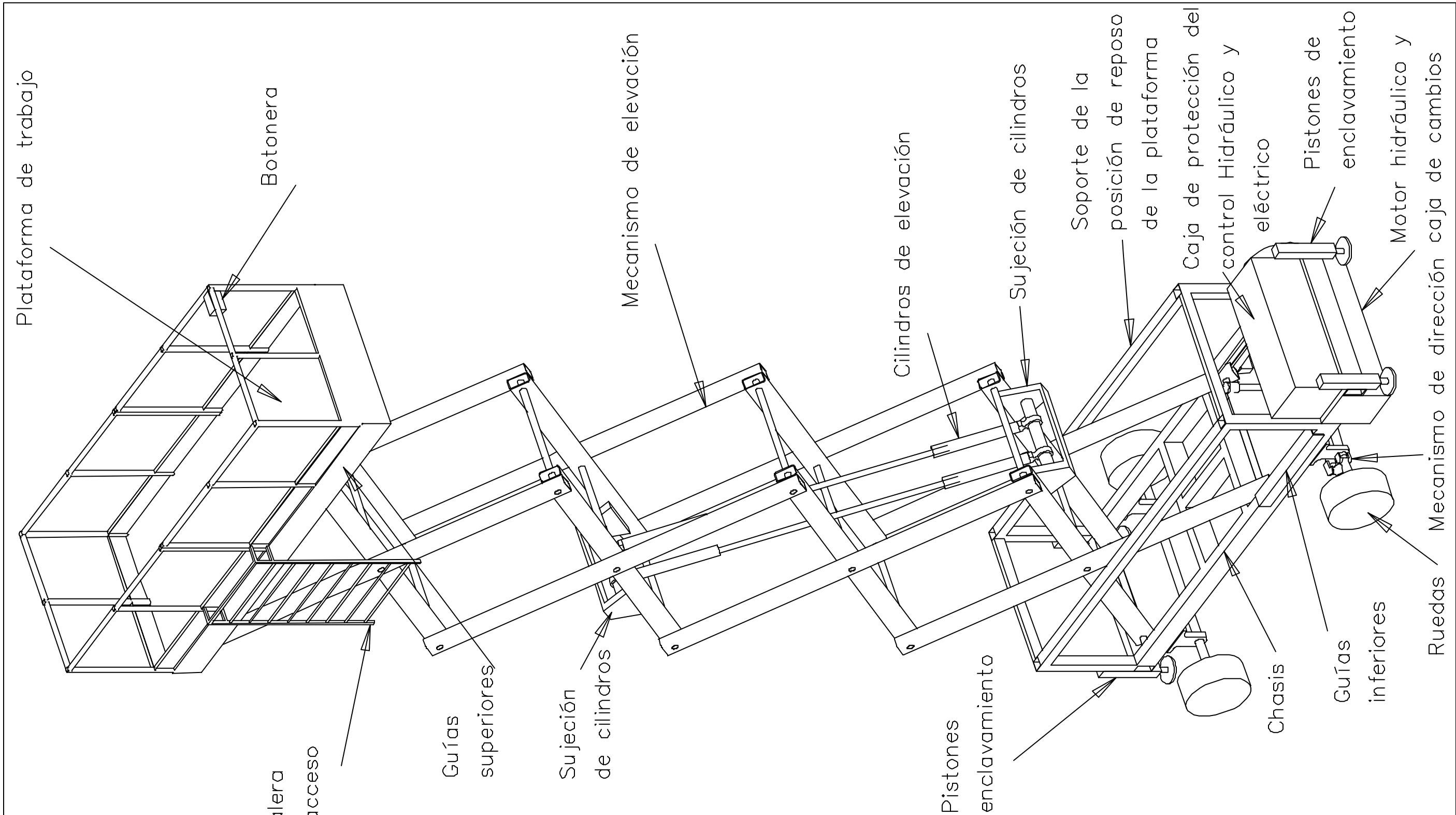
07

ABRIL 2004

ESCALA

1/20

1/30



PROYECTO FIN DE CARRERA:
DISEÑO MECANICO DE PLATAFORMA ELEVADORA AUTOPROPULSADA

ESQUEMA ISOMÉTRICO


E.S.I SEVILLA

INGENIERO:
FRANCISCO JOSÉ HINOJOSA ALLEY

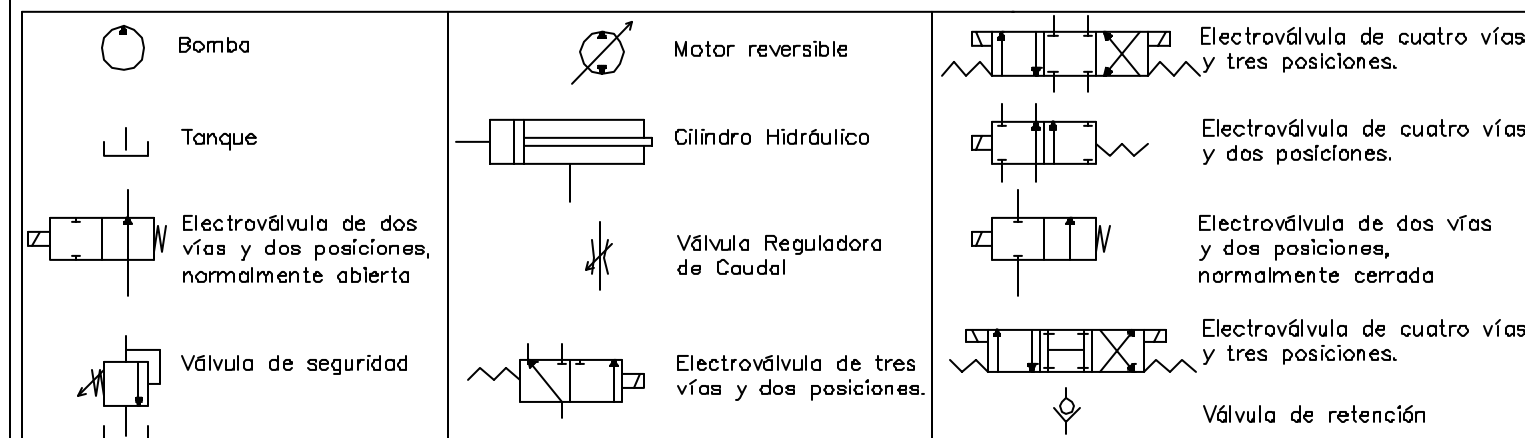
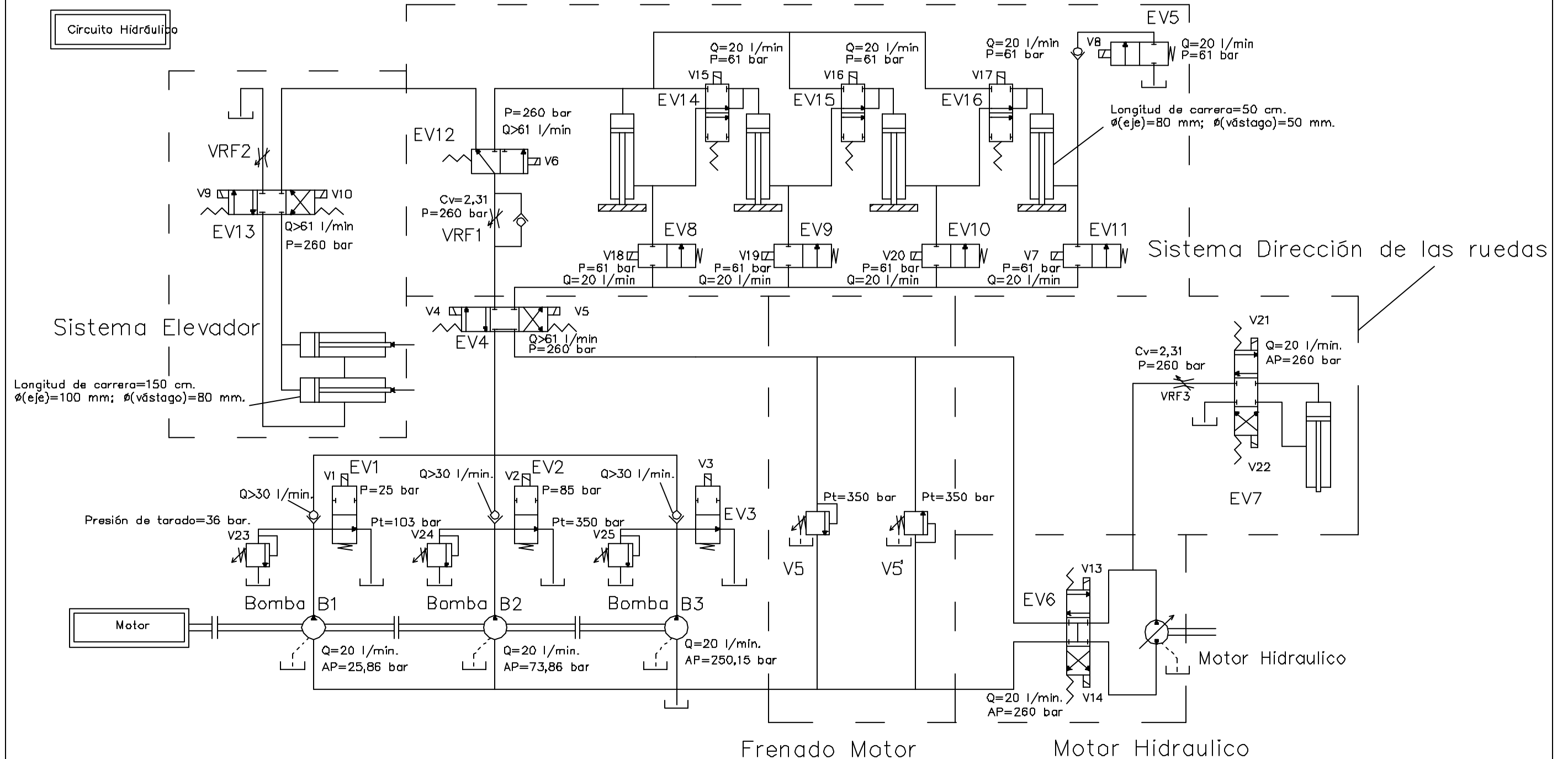
08

ABRIL 2004

ESCALA
--/--

Sistema Enclavamiento

NOTA: $\varnothing$ de todos los conductos del sistema hidráulico será de 1"
Presión máxima de trabajo=260 bar



PROYECTO FIN DE CARRERA:
DISEÑO MECANICO DE PLATAFORMA ELEVADORA AUTOPROPULSADA

ESQUEMA HIDRÁULICO

INGENIERO:
FRANCISCO JOSÉ HINOJOSA ALLEY

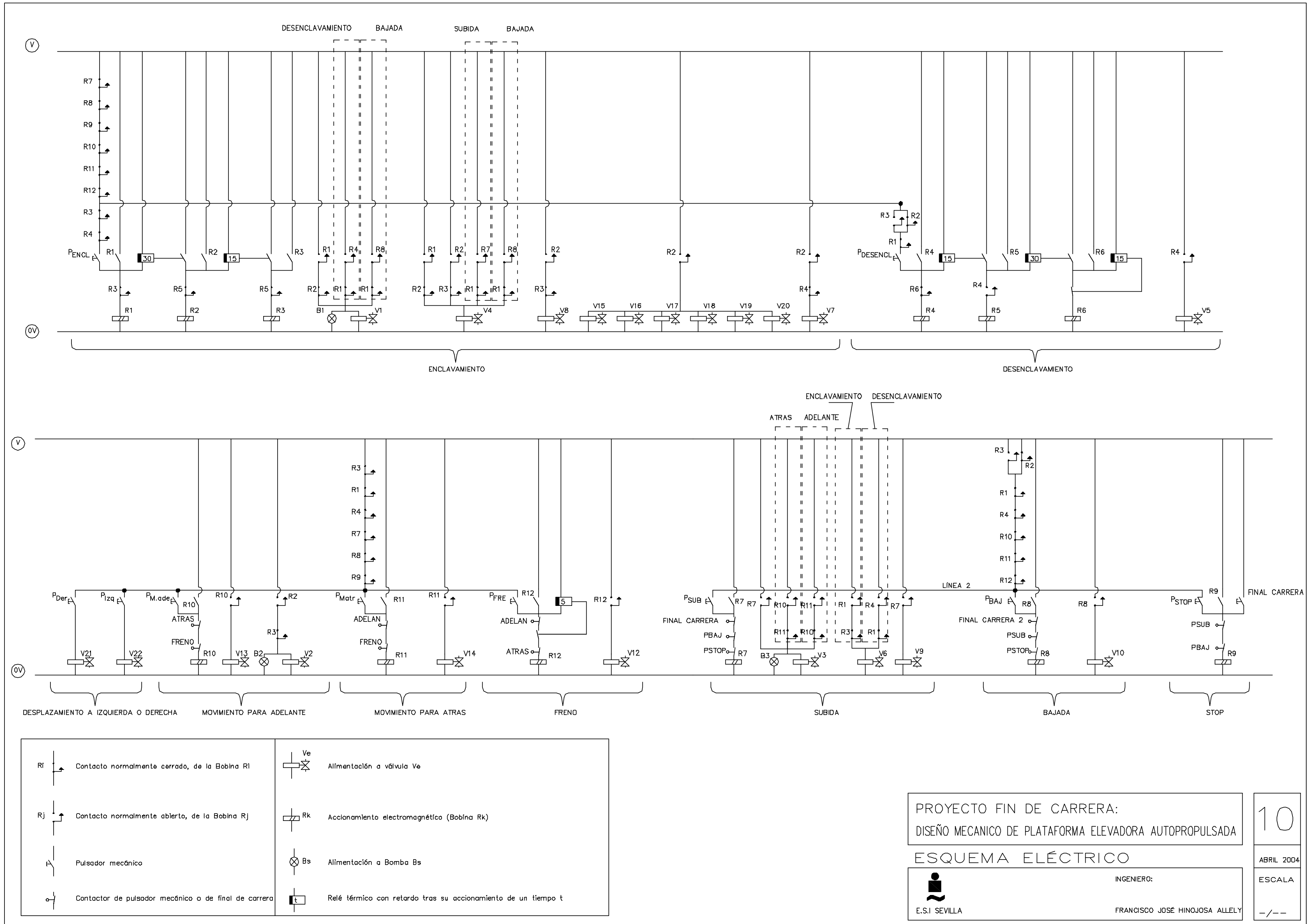
E.S.I SEVILLA

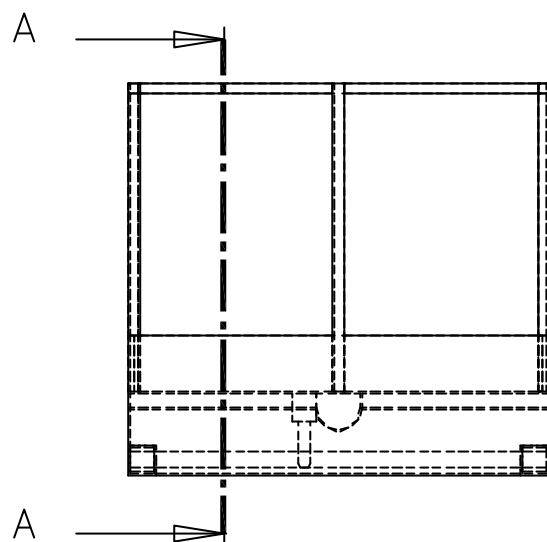
09

ABRIL 2004

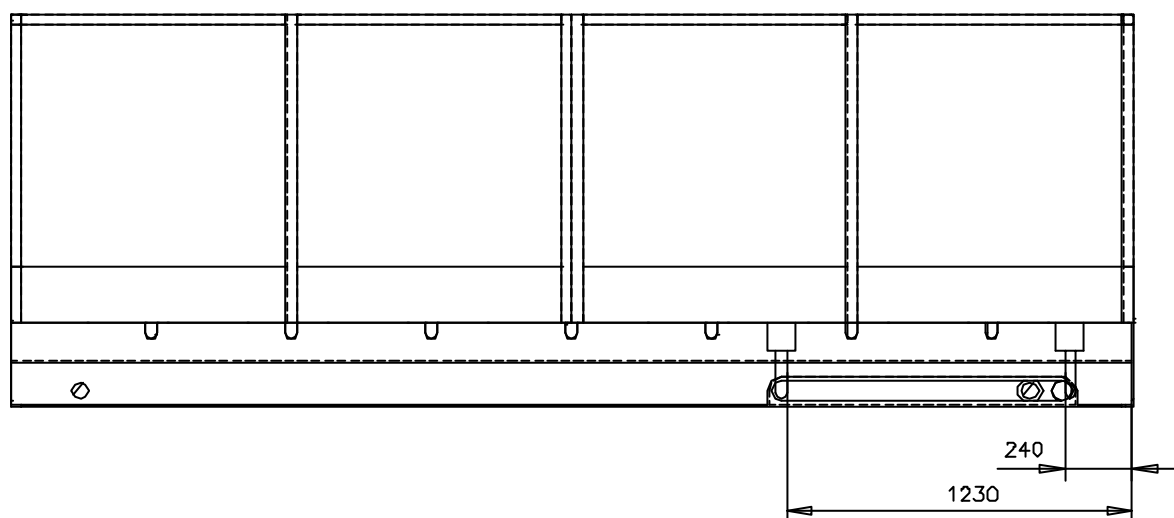
ESCALA

-/-





CORTE A-A



PROYECTO FIN DE CARRERA:

DISEÑO MECANICO DE PLATAFORMA ELEVADORA AUTOPROPULSADA

COLOCACIÓN DE LOS FINALES DE CARRERA



E.S.I SEVILLA

INGENIERO:

FRANCISCO JOSÉ HINOJOSA ALLEY

1 1

ABRIL 2004

ESCALA

1/25