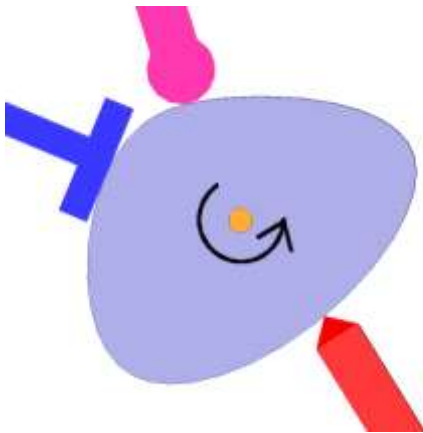


Relaciones de posición de empujador de leva

Una relación de posición de empujador de leva es una relación de posición tangente o coincidente. Con ella, se pueden establecer relaciones de posición entre cilindros, planos o puntos y una serie de caras extruidas tangentes, como las que presenta una leva. Estas relaciones le permiten efectuar el perfil de la leva a partir de líneas, arcos y splines, siempre que sean tangentes y formen un bucle cerrado.

La ilustración siguiente presenta tres empujadores que se mantienen en contacto con la leva a medida que ésta gira.






Vídeo: Relaciones de posición de empujador de leva

Antes de agregar una relación de posición de empujador de leva:


1. Cree una pieza de leva:
 - a. Cree un perfil de splines, arcos y líneas tangentes. El perfil debe ser un bucle cerrado.
 - b. Extruya el perfil.
2. Cree un empujador. La parte que se va a relacionar debe ser una de las siguientes:
 - Cara cilíndrica
 - Cara plana
 - Vértice
3. Inserte la leva y el empujador en un ensamblaje y agregue relaciones para evitar que se produzcan movimientos distintos a los previstos entre la leva y el empujador. Por ejemplo, limite la leva para que gire alrededor de su eje.

Puede investigar el movimiento entre la leva y el empujador en un croquis de diseño antes de crear los modelos. Consulte [Crear trayecto](#).

Para agregar una relación de posición de empujador de leva:

1. Haga clic en **Relación de posición**  (barra de herramientas Ensamblaje) o en **Insertar > Relación de posición**.
2. En el PropertyManager, en **Relaciones de posición mecánicas**, haga clic en **Leva** .
3. En **Selecciones de relaciones de posición**, seleccione las caras tangentes en la leva para el cuadro **Entidades para relacionar** .

Haga clic con el botón derecho del ratón en una de las caras y luego haga clic en **Seleccionar tangencia**. Esto selecciona todas las caras tangentes en un solo paso.

4. Haga clic en **Empujador de levay** seleccione una cara o un vértice en el empujador de leva.
5. Haga clic en .

El empujador mantiene relaciones de posición con todas las superficies de la leva, lo que le permite estar en contacto con la leva a medida que ésta gira. Una relación de posición de empujador de leva aparece en el gestor

de diseño del FeatureManager como  **CamMateCoincident** o  **CamMateTangent**.