

<<UG NX4运动分析培训教程>>

图书基本信息

书名：<<UG NX4运动分析培训教程>>

13位ISBN编号：9787302139027

10位ISBN编号：7302139024

出版时间：2006-11

出版时间：清华大学出版社发行部

作者：胡小康

页数：268

版权说明：本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问：<http://www.tushu007.com>

<<UG NX4运动分析培训教程>>

内容概要

本书是“UGS PLM应用指导系列丛书”的运动分析分册，根据美国UGS公司的优秀教材资料编译而成。

本书共11章，内容包括NX机构运动仿真的基本概念、运动仿真应用模块的基本结构、各种分析类型（运动学仿真、动力学仿真及静平衡仿真），并详细介绍了各种运动对象，即连杆、运动付、力、扭矩、弹性衬套和接触单元等。

本书在介绍机构运动仿真原理的同时详细介绍了具体的操作步骤，并附有大量的实例帮助读者熟悉课程内容。

本书可作为NX机构运动仿真的培训教材，也可以作为大专院校机械类专业的CAD/CAM/CAE专业教材，同时可作为广大NX用户和CAE爱好者的中文参考资料。

<<UG NX4运动分析培训教程>>

书籍目录

第1章 模块简介和基本技能 1.1 概述 1.1.1 什么是运动仿真模块 1.1.2 运动仿真模块能执行何
 种类型的分析 1.1.3 如何创建运动仿真 1.1.4 如何使一个运动仿真中的机构运动起来 1.2 进入
 运动仿真模块 1.3 仿真选项 1.4 运动仿真部件文件之间的相互关系 1.5 创建初始的运动仿真
 运动仿真的结构 1.7 运动仿真模块工具条 1.8 运动仿真模块预设置 1.8.1 进入运动仿真模块预
 设置对话框 1.8.2 运动机构对象参数 1.8.3 分析文件参数 1.8.4 ADAMS积分器参数
 后处理参数 1.9 嵌入式解算器ADAMS 1.9.1 前处理器 1.9.2 求解 1.9.3 后处理
 ADAMS输入文件 1.10 运动驱动、关节运动仿真和运动仿真 1.10.1 运动驱动 1.10.2 关节运动
 仿真 1.10.3 运动仿真 1.11 预测工程和工程判断准则 第2章 连杆、质量及材料特性 2.1 连杆的
 定义 2.2 创建连杆 2.3 用户自定义质量特性 2.3.1 质量特性初步 2.3.2 用户自定义质量特性
 2.4 定义材料 2.4.1 系统默认的及继承的材料设置 2.4.2 赋材料值 2.5 单位转换器 第3章 运
 动付 3.1 运动付的定义 3.2 运动付的类型 3.3 创建运动付 3.3.1 创建运动付/选择步骤
 默认的原点和方向 3.3.3 预先考虑及精确选择物体的重要性 3.4 旋转付 3.4.1 运动特征
 3.4.2 旋转付创建步骤指导 3.5 固定付 3.5.1 运动特征 3.5.2 固定付创建步骤指导 3.6 滑
 付 3.6.1 运动特征 3.6.2 滑动付创建步骤指导 3.7 万向节 3.7.1 运动特征 3.7.2 万
 创建步骤指导 3.7.3 万向节的方向 3.8 球面付 3.8.1 运动特征 3.8.2 球面付创建步骤指导
 3.9 Gruebler数 3.9.1 Gruebler数的“近似”特性 3.9.2 自由度大于零、等于零、小于零的情况
 3.9.3 有关过约束机构模型的告诫 3.10 咬合连杆——设计位置和装配位置 3.11 柱面付
 第4章 运动驱动、关节运动仿真及运动仿真 第5章 编辑和管理运动仿真 第6章 封装选项 第7章 电子表
 格和图表 第8章 标量力和矢量力 第9章 标量扭矩和矢量扭矩 第10章 弹簧和阻尼 第11章 弹性衬套和接
 触单元 附录A 练习实例 附录B 接触和接触参数 附录C 机构学和刚体机构学 附录D 材料功能简介

<<UG NX4运动分析培训教程>>

编辑推荐

《UG NX4运动分析培训教程》可作为NX机构运动仿真的培训教材，也可以作为大专院校机械类专业的CAD/CAM/CAE专业教材，同时可作为广大NX用户和CAE爱好者的中文参考资料。

版权说明

本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问:<http://www.tushu007.com>