

[illegible]

- | | | |
|--|--|--|
| | | |
|--|--|--|

- $x_{\boxed{}\boxed{}\boxed{}\boxed{}\boxed{}\boxed{}\boxed{}\boxed{}} x_{\boxed{}\boxed{}\boxed{}\boxed{}\boxed{}\boxed{}\boxed{}\boxed{}}$
- $Ux_{\boxed{}\boxed{}} x_{\boxed{}\boxed{}\boxed{}\boxed{}\boxed{}\boxed{}\boxed{}\boxed{}} 0_{\boxed{}\boxed{}\boxed{}}$

- $y_{\text{节点集}} y_{\text{节点集}}$
- $Uy_{\text{节点集}} y_{\text{节点集}} 0_{\text{节点集}}$
- $z_{\text{节点集}} z_{\text{节点集}}$
- $Uz_{\text{节点集}} z_{\text{节点集}} 0_{\text{节点集}}$
- $x_{\text{节点集}} x_{\text{节点集}}$
- $Rx_{\text{节点集}} x_{\text{节点集}} 0_{\text{节点集}}$
- $y_{\text{节点集}} y_{\text{节点集}}$
- $Ry_{\text{节点集}} y_{\text{节点集}} 0_{\text{节点集}}$
- $z_{\text{节点集}} z_{\text{节点集}}$
- $Rz_{\text{节点集}} z_{\text{节点集}} 0_{\text{节点集}}$

节点集

4.6.2 节点集

节点集

结果

插件

设置

节点约束-2

节点载荷-3

计算任务

结果

节点集

属性

| | |
|-----|--------|
| 名称 | 节点载荷-3 |
| 类型 | 节点载荷 |
| 计算步 | 静力学步-2 |
| 节点集 | 参考点-3 |

载荷值

| | |
|----|---|
| Fx | 0 |
| Fy | 0 |
| Fz | 0 |
| Mx | 0 |
| My | 0 |
| Mz | 0 |

□□□□

- □□□□□□□□
- □□□□□□□□□□
- □□□□□□□□□□□□
- □□□□□□□□□□

□□□

- F_x □x□□□□□
- F_y □y□□□□□
- F_z □z□□□□□
- M_x □x□□□□□□
- M_y □y□□□□□□
- M_z □z□□□□□□

□□□□□□□□□□□□□□□□

4.6.3 □□□

□□□□□□□□□□□□□□□□

□ 载荷约束

□ 结点约束-1

□ 结点约束-2

□ 接触对-3

□ 计算任务

□ 结果

□ 插件

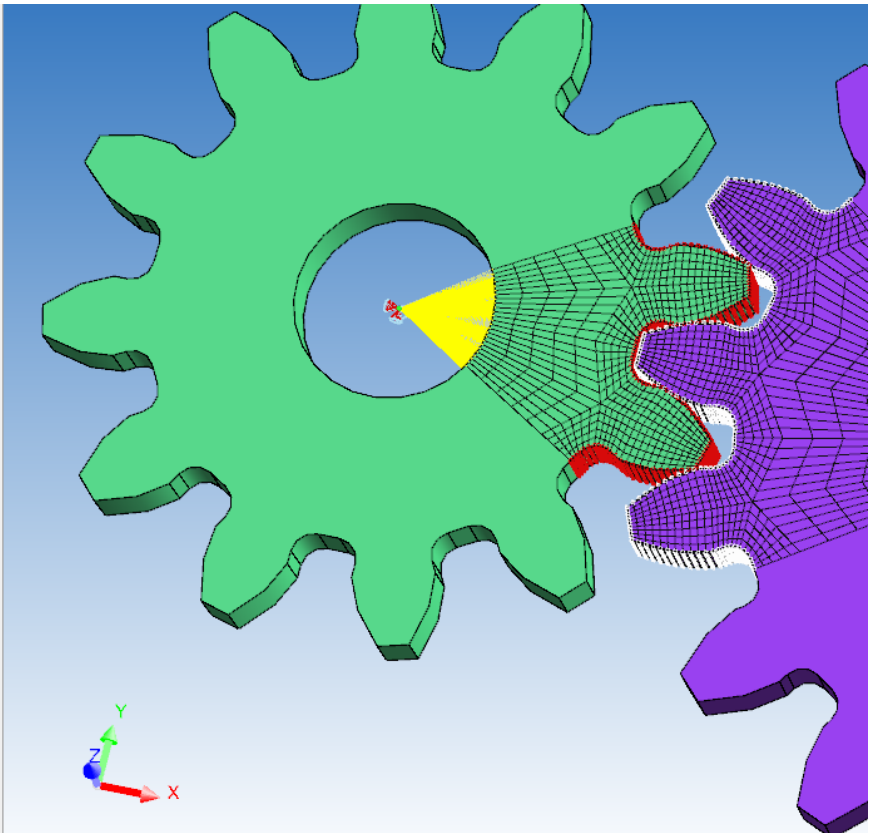
□ 设置

□ 属性

| | |
|----|-------|
| 名称 | 接触对-3 |
| 类型 | 接触对 |

□ 设置

| | |
|------|-----------|
| 接触类型 | Penalty |
| 压力斜率 | 1e+07 |
| 间隔参数 | 1 |
| 主结点集 | 齿轮-2-齿廓表面 |
| 从结点集 | 齿轮-1-齿廓表面 |
| 摩擦系数 | 0.2 |
| 滑动误差 | 0.005 |



□□

- □□□□□□□□

-

- Revision #1

Updated 17 July 2023 13:30:45 by Pan