

Requisitos para trabajar con Simescape y SolidWorks

Para iniciar con simulación de sistemas mecánicos en simulink y poder exportar ensambles a simulink, es necesario tener instalado "Simescape multibody".

1. Descargar e instalar Simscape Multibody plug in.
Dirigirse a descargar el archivo
https://www.mathworks.com/campaigns/offerings/download_smlink.html
Donde deberás descargar el archivo *.zip* y el *install_addon.m* que corresponda a la versión de Matlab que usarás (guardar los archivos en una carpeta conveniente).
2. Ejecutar Matlab con **administrador** y dirigirse a la carpeta donde guardo el archivo. Agregar los archivos descargados con *addpath('Nombre del Archivo')*, deberás poner en el nombre del archivo la dirección de la carpeta donde guardaste los archivos.
3. En MATLAB en el command window ejecutar la instrucción *install_addon('zipname')* colocando el nombre del .zip descargado (junto con la extensión).
4. Registro de MATLAB , ejecutar la instrucción *regmatlabserver* en el command window.
5. Ejecutar el comando *smlink_linksw* para activarlo en SolidWorks.
6. Ejecutar SolidWorks, al iniciarse ir a "Herramientas" (Tools) y seleccionar "Complementos" (Add-in)

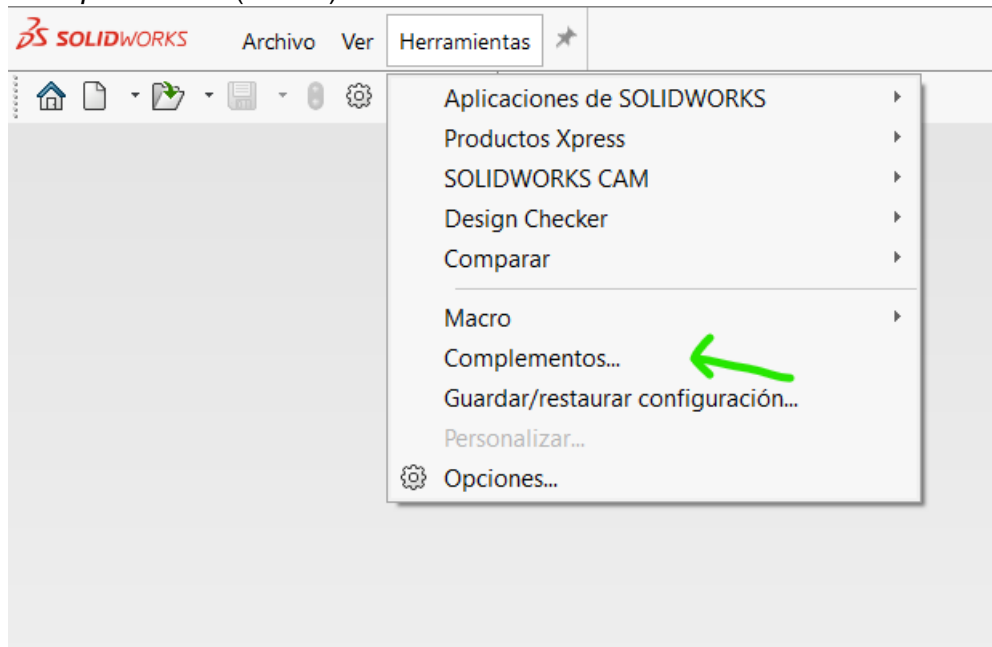


Figura 1. SolidWorks herramientas.

Una vez lo anterior, seleccionar *Simscape Multibody Link* como se ve en la siguiente imagen.

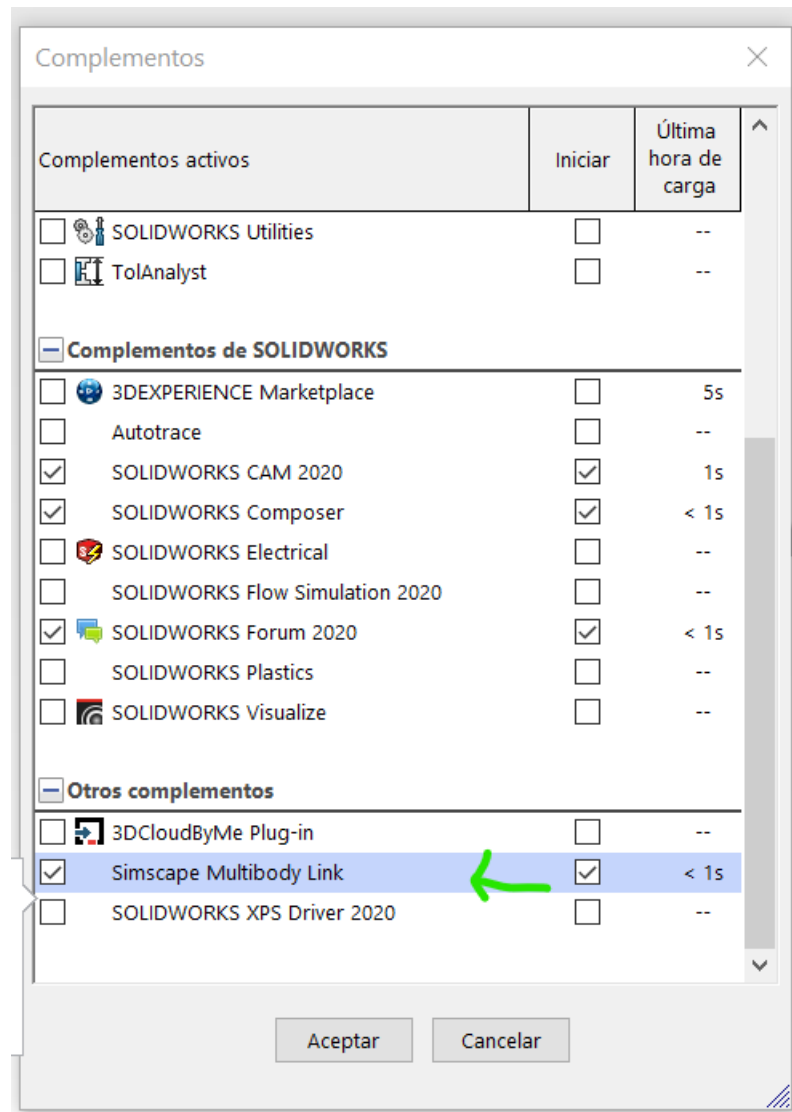


Figura 2. SolidWorks Complementos.

Asegurarse que cuando inicia algún documento aparezca la herramienta.

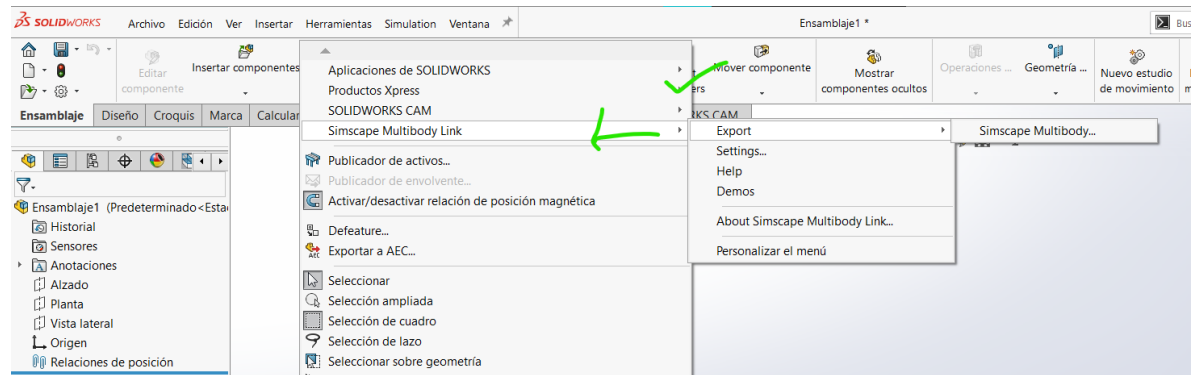


Figura 3. Simscape Multibody SolidWorks

Links de referencia:

<https://www.mathworks.com/help/physmod/smlink/ref/linking-and-unlinking-simmechanics-link-software-with-solidworks.html>

https://www.mathworks.com/campaigns/offerings/download_smlink.html

<https://www.mathworks.com/help/physmod/smlink/ref/linking-and-unlinking-simmechanics-link-software-with-solidworks.html>