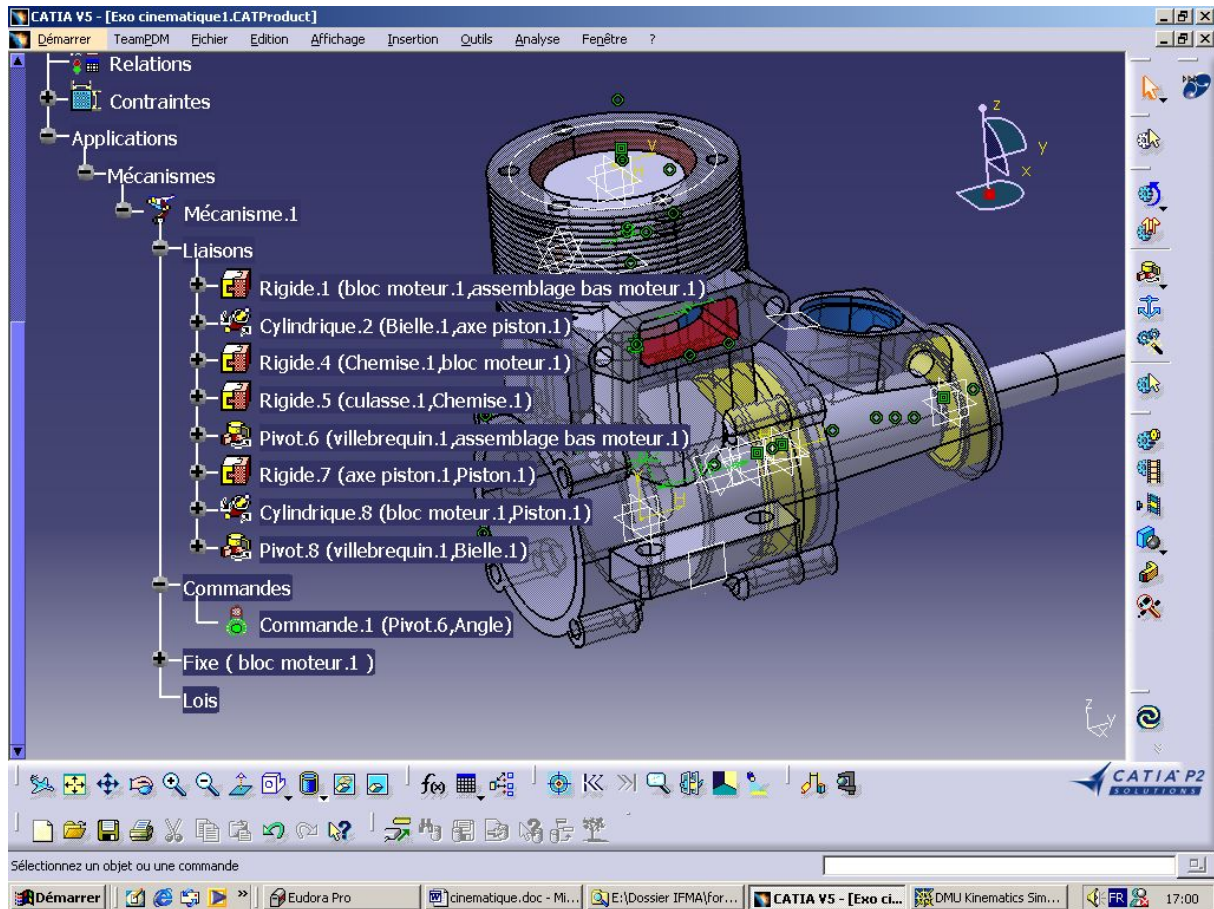


Simulation en commande

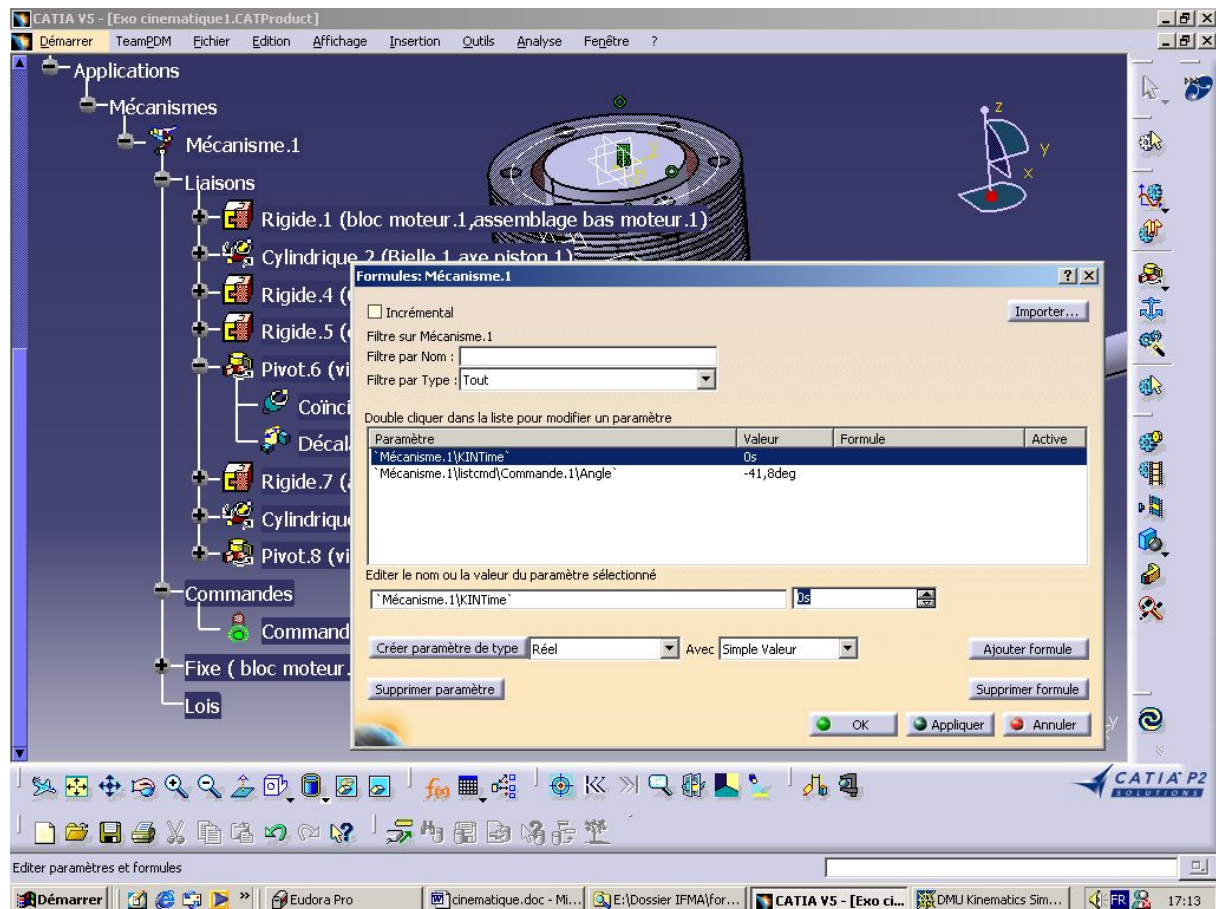


1 - Création des différents contraintes du mécanisme

2 - Création d'une **commande angulaire** au niveau de la liaison pivot (villebrequin, assemblage bas moteur)

3 - Sélectionner : **Simulation avec des commandes**

Simulation avec loi

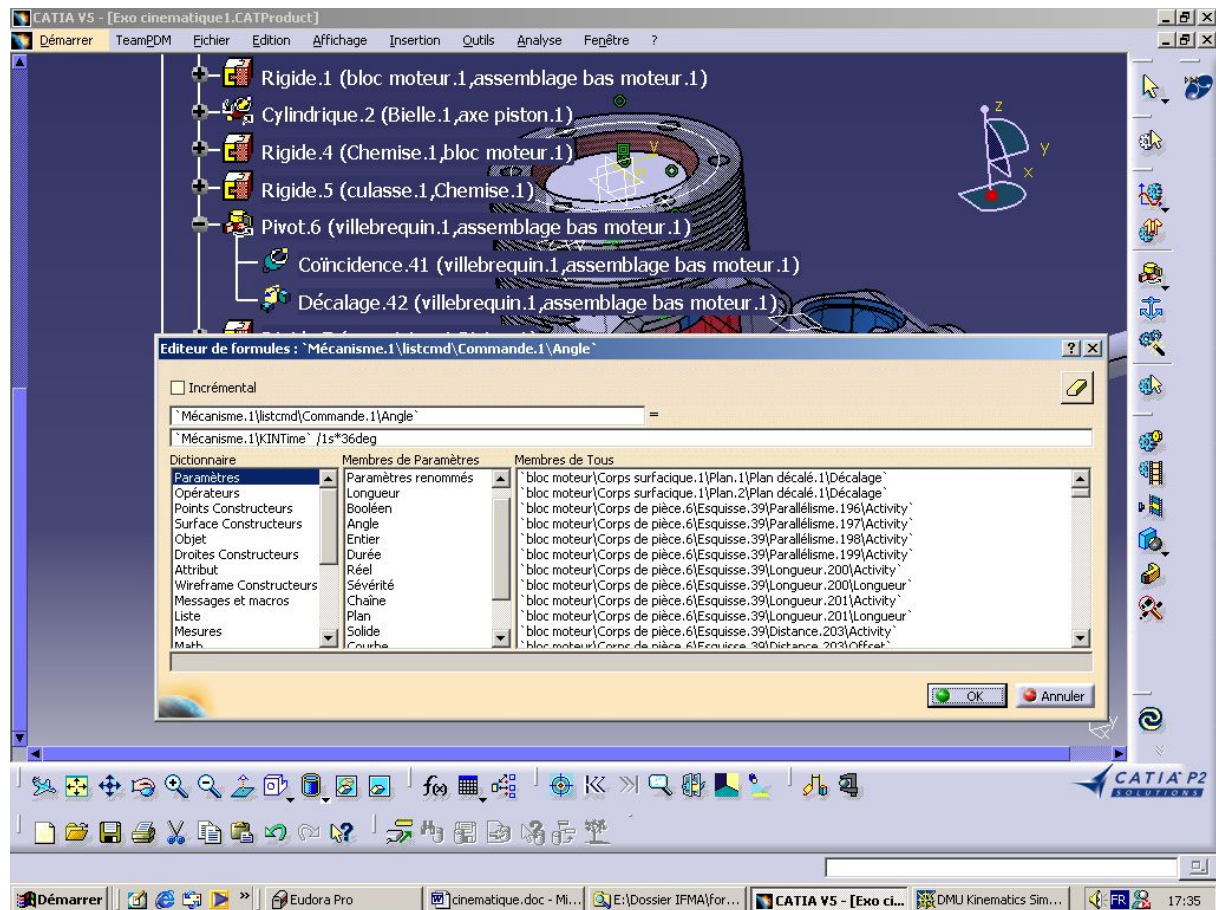


1 - Sélectionner **Mécanisme1**

2 - créer une fonction **F(x)**

3 - Au paramètre **KINTime**, affecter une valeur de **10s**

4 - Au paramètre **commande.1\angle**, sélectionner : **ajouter formule**



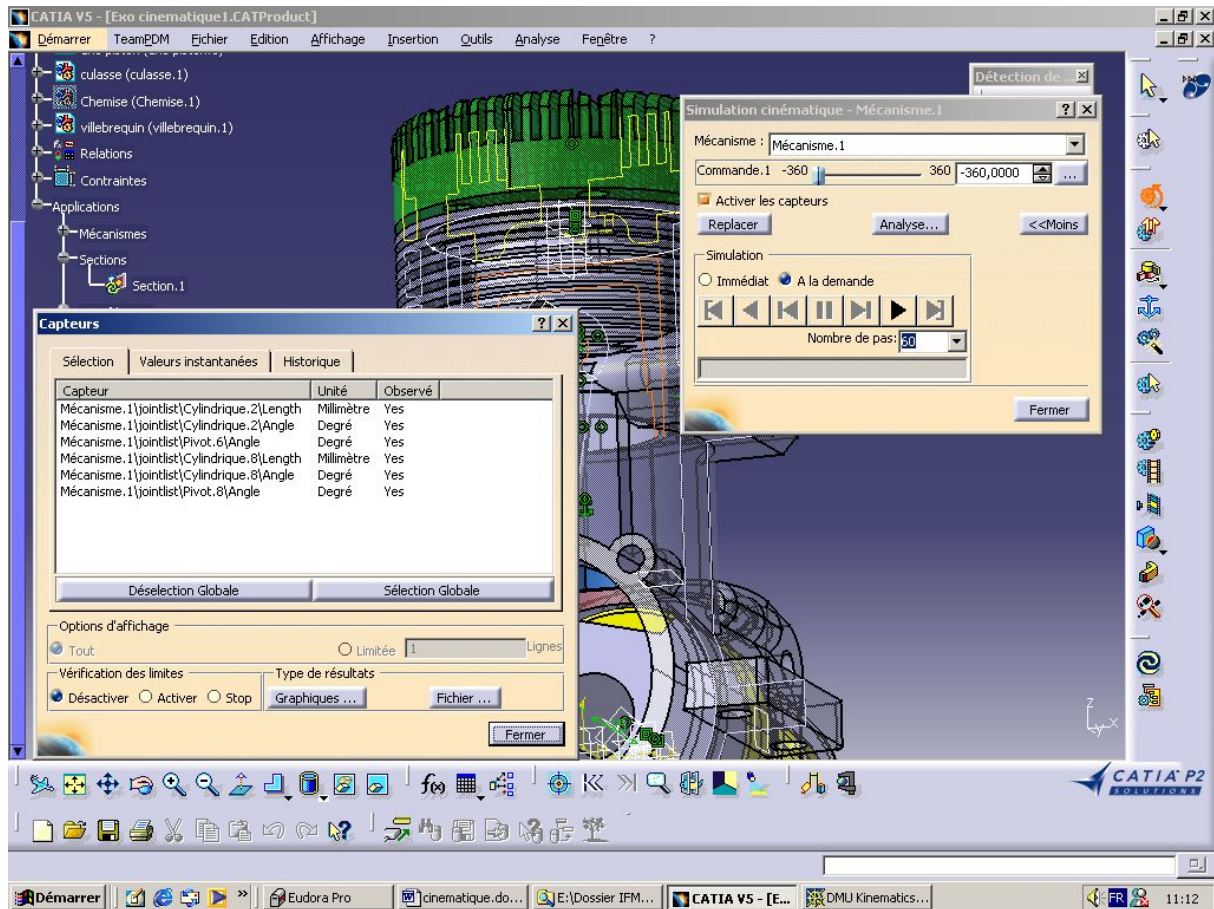
5 - Sélectionner dans 'membres de paramètres, **durée**, puis **KINTime**

6 - Compléter la formule par l'expression : **/1s*36deg**

7 - Sélectionner : **simulation avec des lois**

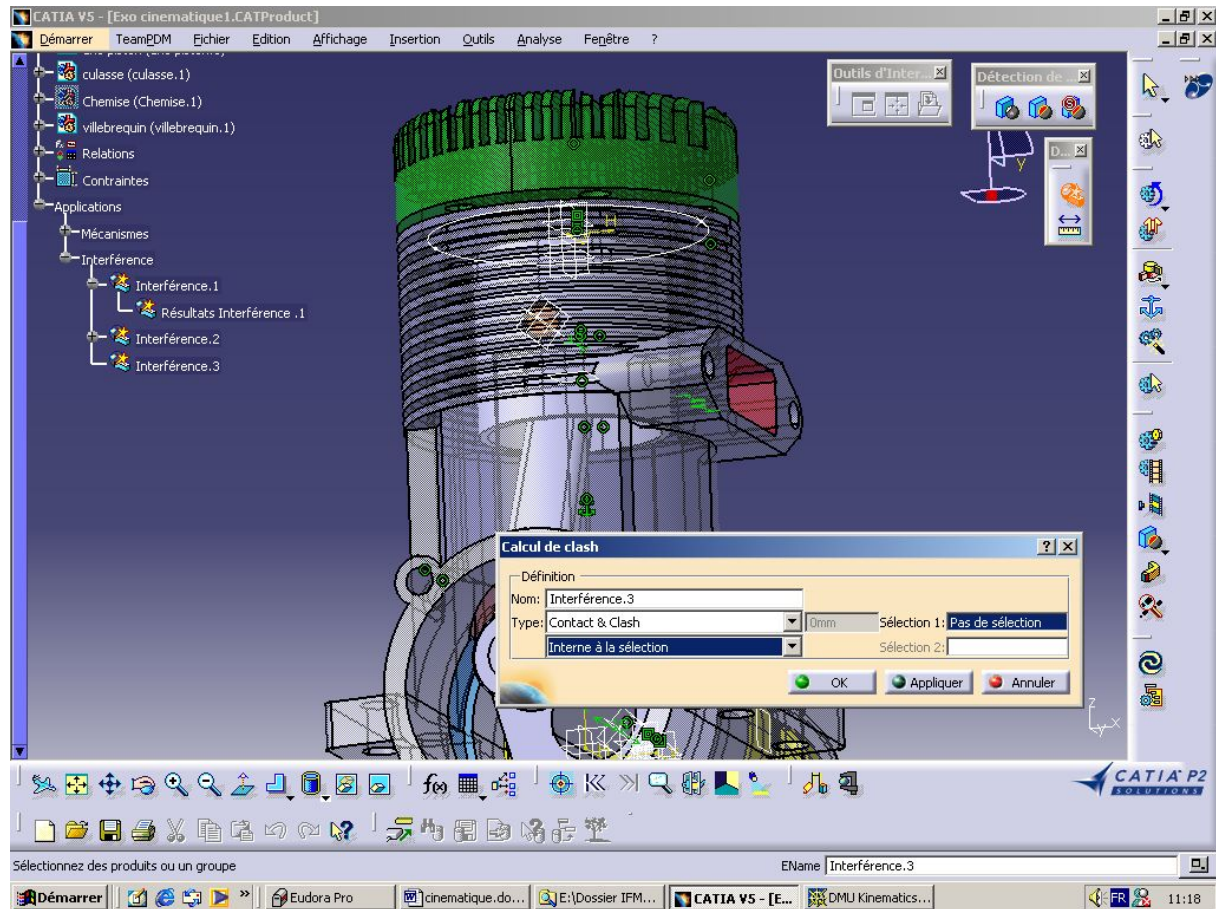
8 - Lancer la simulation

Analyse cinématique



- 1 - Sélectionner l'icône : **Activer les capteurs**
- 2 - Sélectionner les capteurs que l'on veut rendre actifs
- 3 - Lancer la simulation
- 4 - Visualiser les courbes dans type de résultats : **Graphiques**

Détermination d'une collision

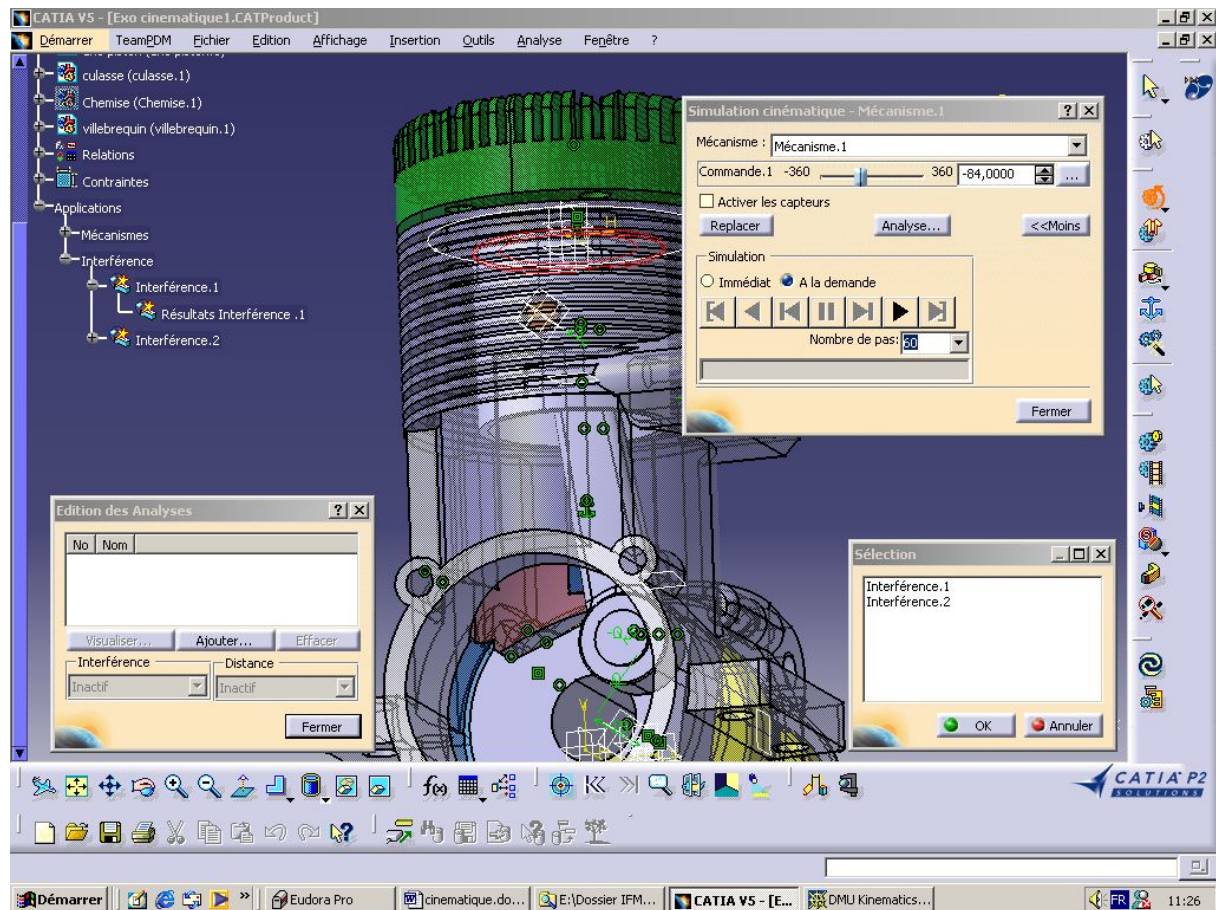


1 – Activer dans Affichage / Barre d’outils / DMU Space Analysis

2 – Définir le type de collision entre les deux pièces : **interne à la sélection**

3 – Dans la barre d’outil : **Collision**, passer en mode actif

4 – lancer la simulation



5 – Sélectionner : **Analyse**

6 – Sélectionner : **Ajouter** puis les interférences que l'on souhaite activer

7 – Dans le menu interférence, passer en mode : **Actif**

8 – Démarrer la simulation