國立虎尾科技大學 機械設計工程

2a-midag2 期中分組報告

ODOO PLM 在協同產品設計上的應用 以鋼球平衡台機電控制系統設計為例

指導教授: 嚴家銘教授

班 級:四設二甲

學 生: 邱翼飛 (41123119)

鐘士宏 (41123152)

張仕倚 (41123123)

劉經足 (41123145)

王俊棨 (41123105)

陳冠廷 (41123130)

仲唯岱 (41123108)

Contents

1	目的		1
2	NX	安裝與啟動	2
	2.1	如何使用 1872 版安裝及可攜版	2
	2.2	如何啟動及連網認證	2
	2.3	了解啓動後用戶設定的存檔位置	3
3	NX	軟體基礎	4
	3.1	如何使用 NX 執行零組件繪圖	4
	3.2	認識 NX 的目錄模組架構	5
	3.3	認識 NXOpen Python 程式延伸架構	6
	3.4	了解 Journal 程式設定、建立及執行(internal 及 run_journal.exe 用法)	6
4	繪圖	與程式	7
	4.1	了解如何針對設計繪圖尺寸單位選擇	7
	4.2	學習草圖建構、參數選用及長出特徵使用	8
	4.3	學習如何完成零件組立	8
	4.4	了解零組件轉檔相關知識(如選用零組件座標系統、STL 格式及尺寸比例)	9
	4.5	PID 控制	10
5	Cop	ppeliaSim 與場景模擬	12
	5.1	了解如何轉入 CoppeliaSim,如何選擇合用的尺寸及比例	12
	5.2	了解如何進行場景組件的座標系統轉換	12
	5.3	了解開放式機構及封閉式機構的場景如何設置	13
	5.4	認識場景存檔的三種格式(binary 與 XML 間的轉換及應用) 及應用時機	13
	5.5	瞭解如何運用 Web-based 場景模擬串流	14
	5.6	學習如何建立場景控制程式(internal Lua、Python、Remoteapi Python、IPv4	
		Websocket&ZMQ vs IPv6 Websocket&ZMQ)	16
6	了解	如何協同整理資料、編寫網誌、建立網際簡報及結案報告	17
	6.1	協同整理資料	17
	6.2	編寫網誌	17

6.3	建立網際簡報	18			
6.4	結案報告	18			
List of Figures					
1	完成圖	1			
2	Journal 開始錄製				
3	参考資料 1				
4	座標系統轉換工具	_			
5	位置、旋轉角度				
6	先前設置	14			
7	確定 ip 位置	15			
8	更改為程式 in 位置	15			

1 目的

透過 Odoo PLM (即 Odoo 企業資源規劃(ERP)系統內的產品生命週期管理模塊),實現無縫的協同工作成為可能。Odoo PLM 整合了製造流程、變更管理、版本控制以及文檔管理等關鍵功能,從而促進團隊成員之間的共同設計與開發工作。

以Solvespace model 2d for cd2024 w6.7z ¹中的 slvs 檔的內容作為零件尺寸 (需用 solvespace 程式開啟) 再用ball beam balancing PID control coppeliasim 1d and 2d cd2024 w9.7z²的文件內容作為程式範例,並參考cd2024 ball balancing platform control ref.7z³各篇論文作為參考資料,從 NX 的安裝啟動、零組件繪圖、軟體的基礎應用,到 NXOpen Python 程式延伸架構。

隨後,將.stl 文件按照適當的尺寸和比例轉移到 CoppeliaSim 中,並了解 CoppeliaSim 的零件、機構設置以及座標系統的轉換,進行場景組件的構建並開發場景控制程序。

最終,利用基於網頁的技術進行場景模擬串流。在文末,重點介紹了如何協同整理資料、撰寫網誌、創建網際簡報以及編寫結案報告的方法。

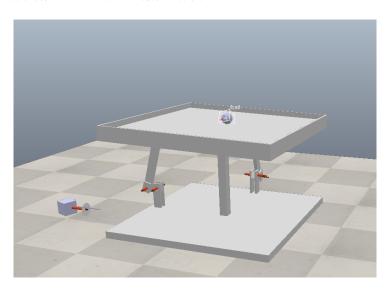


Figure 1: 完成圖

 $^{^1}$ 嚴家明教授. (2024, March 31). 協同產品設計實習課程. https://mde.tw/cd2024/blog/2024-cd-2a-w7.html

²嚴家明教授. (2024, March 31). 協同產品設計實習課程.https://mde.tw/cd2024/blog/2024-cd-2a-w7.html

 $^{^3}$ 嚴家明教授. (2024, April 25). 協同產品設計實習專案. https://mde.tw/cd2024/blog/2024-cd-midterm.html

2 NX 安裝與啟動

2.1 如何使用 1872 版安裝及可攜版

以下是 Siemens NX 1872 版安裝步驟:

- 1. 下載安裝包:從 Siemens 官方網站或其他授權的下載來源,取得 Siemens NX 1872 版的安裝文件。
- 2. 解壓安裝包:將下載的壓縮文件解壓到指定目錄。
- 3. 運行安裝程序:打開解壓後的目錄,找到並雙擊 setup.exe 文件,開始安裝程序。
- 4. 安裝向導:按照安裝向導的提示進行操作,選擇安裝路徑、安裝組件等選項。
- 5. 完成安裝:安裝完成後,點擊"完成"按鈕結束安裝向導。

可攜版的使用方法

- 1. 下載可攜版包:從 mde.tw 內下載 Siemens NX1872.7z⁴。
- 2. 解壓可攜版包:將可攜版壓縮文件解壓到任意目錄。
- 3. 運行程序:進入解壓後的目錄,找到 start_USB_nx1872.bat 的可執行文件,直接運行即可。

2.2 如何啟動及連網認證

啓動 Siemens NX 1872 版的步驟:

- 1. 啓動軟件:雙擊桌面快捷方式或從可攜檔案中執行 start_USB_nx1872.bat, 啓動軟件。
- 2. 連網認證:首次啓動時,軟件可能會要求進行連網認證。確保計算機已 連接到互聯網,然後按照提示輸入授權信息或序列號 (可以用 SciTE 打開 start_USB_nx1872.bat 可以看到 set SPLM_LICENSE_SERVER=28000@140.130.17.37 設定環境變數其中 28000 是授權伺服器的端口號而 140.130.17.37 則是伺服器的

⁴嚴家明教授. (2024, April 25). 協同產品設計實習 2a-4. https://mde.tw/cd2024/blog/2024-cd-2a-w4.html

IP 地址。另外如果真的看不懂英文 set UGII_LANG=trad_chinese 可以改成繁體中文)。

3. 完成認證:完成認證後,軟件將自動進入主界面,表示已成功啓動。

2.3 了解啓動後用戶設定的存檔位置

了解 Siemens NX 1872 啓動後用戶設定的存檔位置非常重要,以下是相關資訊:

- 1. 默認存檔位置:一般情況下, Siemens NX 會將用戶設定存儲在用戶主目錄下的專用文件夾中,例如 C:\Users\john\AppData\Local\Siemens\NX。
- 2. 更改存檔位置:用戶可以通過軟件內的設置選項更改存檔位置。通常在"首選項" 或"設置"菜單中,可以找到相關配置項。
- 3. 備份設定:建議定期備份這些設定文件,以防止數據丟失。可以將設定文件夾複製到外部存儲設備或雲端存儲中。

3 NX 軟體基礎

3.1 如何使用 NX 執行零組件繪圖

啟動 NX:

- 1. 打開 Siemens NX 軟體,點擊左上角的 "File" > "New"。
- 2. 選擇 "Model"作為模板,點擊 "OK"開始新建一個模型。

設置草圖:

- 1. 在 "Home"標籤下,點擊 "Sketch"。
- 2. 選擇一個平面(XY、YZ、XZ)作為草圖平面,點擊該平面來創建草圖。
- 3. 使用工具欄中的 "Line"、"Circle"、"Rectangle"等工具繪製草圖輪廓。
- 4. 畫完草圖後,點擊 "Finish Sketch"完成草圖。

創建三維模型:

- 1. 在"Home"標籤下,選擇"Extrude"。
- 2. 選擇草圖中的封閉輪廓,設定拉伸的深度,然後點擊 "OK"生成三維模型。
- 3. 如果需要旋轉特徵,選擇 "Revolve",選擇草圖和旋轉軸,設定旋轉角度,點擊 "OK"。

編輯和修改模型:

- 1. 選擇 "Fillet"工具,點選需要倒角的邊線,設定倒角半徑,然後點擊 "OK"。
- 2. 使用 "Chamfer"工具,點選需要斜角的邊線,設定斜角參數,然後點擊 "OK"。
- 3. 如果需要挖空模型,可以使用"Shell"工具,選擇需要挖空的面,設定壁厚,然後點擊"OK"。

檢查和完成模型:

- 1. 使用 "Analyze"標籤中的工具檢查模型的尺寸、體積等屬性。
- 2. 完成模型後,點擊左上角的 "File" > "Save" 保存檔案。

3.2 認識 NX 的目錄模組架構

NX 的目錄模組架構包含以下主要部分:

1. Applications (應用):

不同的應用模組,如 NX CAD、NX CAM、NX CAE,每個應用模組針對不同的工程領域提供專用工具。可以在 NX 主界面的"Applications"菜單中切換應用模組。

2. Assemblies (裝配):

用於管理零部件的裝配結構,包括添加、約束和管理裝配中的零件。在"Assemblies"標籤下,可以使用"Add Component"添加零件,使用"Assembly Constraints"設定零件之間的約束。

3. Modeling(建模):

提供幾何建模工具,包括草圖、曲面建模、實體建模等。在"Modeling"標籤下,可以找到所有的建模工具,如"Sketch"、"Extrude"、"Revolve"、"Sweep"等。

4. Drafting (製圖):

用於創建 2D 製圖,生成零件或裝配的工程圖。在"Drafting"標籤下,可以創建 視圖、添加標註、標籤和明細表。

5. Simulation (模擬):

包含有限元素分析(FEA)、運動模擬等工具。在"Simulation"標籤下,可以進行結構分析、熱分析、運動模擬等。

6. Manufacturing (製造):

提供 NC 編程和刀具路徑生成工具。在"Manufacturing"標籤下,可以創建和編輯刀具路徑,生成 G 代碼進行加工。

3.3 認識 NXOpen Python 程式延伸架構

NXOpen 是 NX 的 API(應用程序接口),允許用戶使用多種編程語言(如 Python、C++、Java)進行自動化和擴展。NXOpen Python 提供了一個直接的方式來與 NX 互動和控制 NX 操作。

3.4 了解 Journal 程式設定、建立及執行(internal 及 run_journal.exe 用法)

設定和建立 Journal 程式:

1. 錄製 Journal:

打開 NX,選擇 "Tools" > "Journal" > "Record"開始錄製。執行一系列操作 (如建模、裝配等),完成後選擇 "Tools" > "Journal" > "Stop Recording"停止錄製並保存 Journal 文件。

2. 編輯 Journal:

打開保存的 Journal 文件(通常為.py 或.cs 格式),可以使用任意文本編輯器進行編輯。增加或修改腳本內容以自動化特定任務。

3. 運行 Journal:

在 NX 中,選擇 "Tools" > "Journal" > "Play"。瀏覽並選擇要運行的 Journal 文件,點擊 "OK"執行。

**** 注意如果要錄製,NX 一打開不要先按新增檔案,直接先按 Record 錄製再新增檔案最後存完檔在按 Stop Recording****

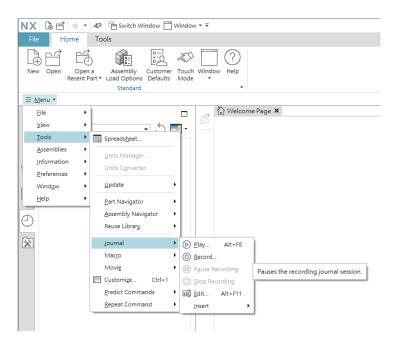


Figure 2: Journal 開始錄製

4 繪圖與程式

4.1 了解如何針對設計繪圖尺寸單位選擇

在 Siemens NX 1872 中選擇設計繪圖的尺寸單位的步驟:

1. 打開新文件:

啟動 Siemens NX 1872,選擇 File > New 開啟一個新文件。

2. 選擇模板:

在新文件對話框中選擇合適的模板(例如,Part、Assembly 或 Drawing),並在模板列表中選擇合適的模板。

3. 設置單位:

在選擇模板後,您會看到"單位"選項,您可以選擇所需的單位(例如,毫米、英寸等)。選擇合適的單位後,點擊"確定"完成設置。

4. 繪圖前設定:

File > Preferences > User Interface > Tools > Journal > Journal Language 中選 擇 python 並點擊下方 Apply

5. 修改現有文件單位:

如果您需要更改現有文件的單位,可以在 File > Preferences > Part 中找到 "Units" 選項,然後選擇所需的單位。

4.2 學習草圖建構、參數選用及長出特徵使用

在 Siemens NX 1872 中進行草圖建構和特徵建模的步驟:

1. 進入草圖模式:

在工具欄中選擇 Sketch, 然後選擇要繪製草圖的平面或面。

2. 草圖繪製:

使用線條、圓形、矩形等工具繪製草圖。確保草圖封閉並且所有線條都相連。

3. 參數選用:

為草圖中的幾何元素添加尺寸約束和幾何約束,以確保草圖的正確性和穩定性。

4. 長出特徵:

完成草圖後,使用 Extrude (拉伸)、Revolve (旋轉)、Sweep (掃掠)等工具將草圖長出為三維特徵。

5. 編輯特徵:

隨時可以通過編輯草圖或特徵來修改模型。雙擊草圖或特徵,然後進行相應的修 改。

4.3 學習如何完成零件組立

在 Siemens NX 1872 中進行零件組立的步驟:

1. 新建組立文件:

選擇 File > New, 然後選擇"Assembly"模板。

2. 添加零件:

在組立環境中,選擇 Assemblies > Add Component,瀏覽並選擇要添加的零件。

3. 定位零件:

使用 Assembly Constraints(組立約束)工具來定位和約束零件。常用的約束包括 Mate(貼合)、Align(對齊)、Insert(插入)等。

4. 調整組立:

根據需要調整零件的位置和約束,以確保組立正確且滿足設計需求。檢查干涉: 使用 Examine Geometry > Check Interference 工具檢查組立中的零件是否有干 涉。

4.4 了解零組件轉檔相關知識(如選用零組件座標系統、STL 格式及 尺寸比例)

零組件轉檔的相關知識和步驟:

1. 選用零組件座標系統:

在轉檔之前,確保零組件的座標系統設置正確。可以在 Modeling > Coordinate System 中設置或編輯座標系。

- 2. STL 格式轉檔
- 3. 導出 STL 文件:

選擇 File > Export > STL, 然後選擇要導出的零件或組立。

4. 設置參數:

在導出對話框中設置 STL 文件的參數,如文件名、存儲位置、單位和精度等。確保選擇合適的單位和尺寸比例,以保證導出的模型正確。

5. 尺寸比例:

在導出或轉檔時,確保設置的單位和比例與實際需求一致。如果需要更改比例,可以在 Scale 工具中進行調整。

6. 其他格式轉檔:

Siemens NX 1872 支持多種文件格式的導出(如 IGES、STEP、Parasolid 等),可以根據需要選擇合適的格式進行轉檔。在 File > Export 菜單中選擇相應的格式 並設置參數即可。

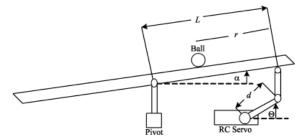


Fig. 2. Physical modelling of the ball movement on the platform

Figure 3: 参考資料 1.

4.5 PID 控制

參考 cd2024 ball balancing platform control ref.7z⁵ 中的第二篇 cd2024_A real time control system for balancing a ball on a platform with FPGA parallel implementation 在檔案中

- R 球的半徑 (0.08 m)
- m 球的質量 (0.1 kg)
- *d* 伺服馬達的延伸長度 (0.0090 m)
- g 自由落體的加速度 (9.81 m/s²)
- L 從平台末端到中間的距離 (0.0530 m)
- J 實心球的轉動慣量 $J=\frac{2}{5}mR^2=2.56\times 10^{-4}\,\mathrm{kg\cdot m^2}$
- r 從球的中心到平台邊緣的距離
- Θ 伺服馬達的旋轉角度
- θ 板的旋轉角度

傳遞函數

實心球系統的傳遞函數 T(s) 如下:

 $^{^5}$ 嚴家明教授. (2024, April 25). 協同產品設計實習專案. https://mde.tw/cd2024/blog/2024-cd-midterm.html

$$T(s) = \frac{R(s)}{\Theta(s)} = -\frac{mg\frac{d}{L}}{\left(\frac{J}{R^2} + m\right)s^2} \left(\frac{m}{\text{rad}}\right)$$
(1)

計算

步驟 1: 確定各個參數的值

$$R = 0.08 \,\mathrm{m}$$

 $m = 0.1 \,\mathrm{kg}$
 $d = 0.0090 \,\mathrm{m}$
 $g = 9.81 \,\mathrm{m/s^2}$
 $L = 0.0530 \,\mathrm{m}$
 $J = 2.56 \times 10^{-4} \,\mathrm{kg \cdot m^2}$

步驟 2: 代入公式

$$T(s) = \frac{R(s)}{\Theta(s)} = -\frac{mg\frac{d}{L}}{\left(\frac{J}{R^2} + m\right)s^2}$$
 (2)

步驟 3: 計算具體數值

$$mg\frac{d}{L} = 0.1 \times 9.81 \times \frac{0.0090}{0.0530} \approx 0.166$$

 $\frac{J}{R^2} + m = \frac{2.56 \times 10^{-4}}{(0.08)^2} + 0.1 \approx 0.1 + 0.04 = 0.14$

步驟 4: 將數值代入公式

$$T(s) = \frac{R(s)}{\Theta(s)} = -\frac{0.166}{0.14s^2} \approx -\frac{1.186}{s^2}$$
(3)

最終公式

$$T(s) = \frac{R(s)}{\Theta(s)} = -\frac{1.186}{s^2} \tag{4}$$

5 CoppeliaSim 與場景模擬

5.1 了解如何轉入 CoppeliaSim,如何選擇合用的尺寸及比例

轉入 CoppeliaSim 並選擇合適的尺寸及比例的步驟:

1. 導入模型:

在 CoppeliaSim 中,通過菜單 File > Import > mesh 選擇所需的文件格式(例如 STL),導入模型。

2. 設置尺寸及比例:

使用 Assembly Constraints (組立約束)工具來定位和約束零件。常用的約束包括 Mate (貼合)、Align (對齊)、Insert (插入)等。CoppeliaSim 場景單位為 (m)

5.2 了解如何進行場景組件的座標系統轉換

進行場景組件的座標系統轉換的步驟:

1. 選擇組件:

在場景中選擇需要轉換的組件。

2. 打開座標系統轉換工具:

使用右鍵菜單 Edit > shape reference frame > relocate to xxxx 選擇座標工具。

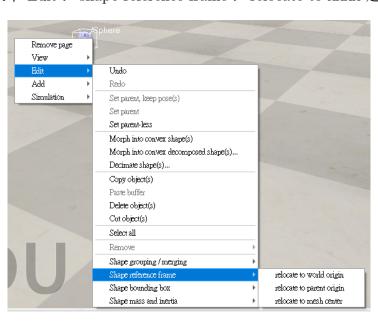


Figure 4: 座標系統轉換工具

3. 設置新座標系:

object 新的座標系參數(如位置、旋轉角度等),然後應用變換。

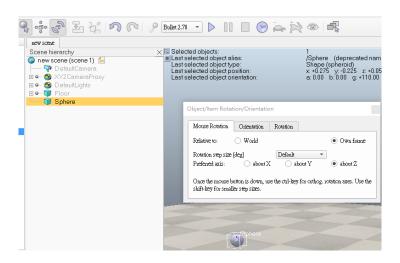


Figure 5: 位置、旋轉角度

5.3 了解開放式機構及封閉式機構的場景如何設置

設置開放式機構及封閉式機構場景的步驟:

1. 開放式機構:

這類機構通常是指機械臂或其他運動連接不閉合的機構。在 CoppeliaSim 中,使用 Joint 元件和 Link 來設置這些機構,並確保每個連接點的自由度設置正確。

2. 封閉式機構:

這類機構通常具有閉環結構。在 CoppeliaSim 中,使用 Joint 元件和 Link 來設置機構,並通過 Dynamics 模塊設置關節間的約束條件,確保運動連接閉合。

5.4 認識場景存檔的三種格式 (binary 與 XML 間的轉換及應用) 及 應用時機

CoppeliaSim 支持以下三種場景存檔格式:

1. Binary 格式:

這是 CoppeliaSim 的默認格式,文件擁有.ttt 擴展名。適用於場景數據量大,需要高效存取的情況。

2. XML 格式:

文件擁有.xml 擴展名。這種格式便於手動編輯和查看場景數據,適用於需要進行場景數據調整或與其他軟件進行數據交換的情況。

3. 混合格式:

部分數據存儲為 binary, 部分數據存儲為 XML。適用於需要兼顧存取效率和數據可讀性的情況。

5.5 瞭解如何運用 Web-based 場景模擬串流

運用 Web-based 場景模擬串流的方法:

1. 先前設置

打開 CoppeliaSim,確定 Module > Connectivity > visualization stream and ZMQ remote API server (running)

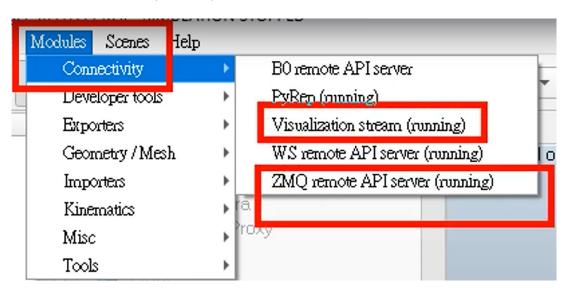


Figure 6: 先前設置

確定 ip 位置打開命令框輸入 ipconfig /all 確定 ip 位置

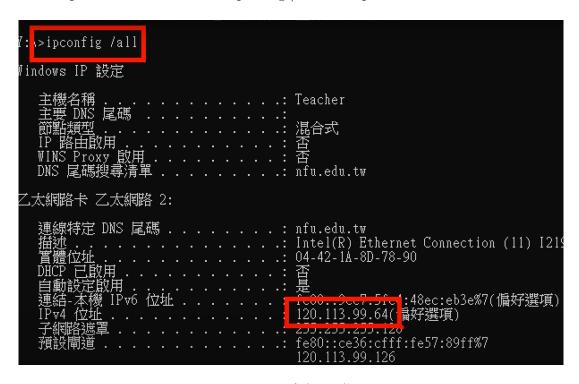


Figure 7: 確定 ip 位置

允許 Windows 防火牆開放 port 23000-23050 封包進出參考 Solvespace model 2d for cd2024 w6.7z ⁶

2. 設置模擬的場景

打開 CoppeliaSim,並加載您要進行模擬的場景。 打開程式檔更改為 ip 位置

```
client = RemoteAPIClient ('120.113.99.64', 23000)
#client = RemoteAPIClient (2001:288.6004:17.2023:cda:4:6', 23000)
```

Figure 8: 更改為程式 ip 位置

3. 訪問場景

打開您的網絡瀏覽器(例如 Chrome、Firefox)。在地址欄中輸入 http://< 您的計算機 IP 地址 >:<端口號 >,例如 http://120.113.99.64:23020 您將看到 CoppeliaSim 的 Web 界面,並且可以在其中查看和控制場景。

 $^{^6}$ 嚴家明教授. (2024, May 09). 協同產品設計實習 W12 內容. https://mde.tw/cd2024/blog/2024-cd-w12-practice.html

5.6 學習如何建立場景控制程式(internal Lua、Python、Remoteapi Python、IPv4 Websocket&ZMQ vs IPv6 Websocket&ZMQ) 建立場景控制程式的方法:

1. 設 Internal Lua:

CoppeliaSim 內置支持 Lua 腳本語言。使用內部編輯器編寫和運行 Lua 腳本來控制場景中的各種行為。

2. Python:

CoppeliaSim 支持通過 Python 腳本進行控制。使用外部編輯器編寫 Python 腳本,然後通過 CoppeliaSim 的 API 接口進行調用。

3. Remote API Python:

通過 CoppeliaSim 的遠程 API 接口,使用 Python 控制場景。這種方法適合需要在 CoppeliaSim 外部進行複雜計算或集成其他軟件的情況。

4. IPv4 Websocket & ZMQ:

使用 IPv4 通訊協議,通過 Websocket 或 ZMQ (ZeroMQ) 進行場景控制。這種方法適合需要在網絡上進行實時數據交換和場景控制的情況。

5. IPv6 Websocket & ZMQ:

使用 IPv6 通訊協議,通過 Websocket 或 ZMQ 進行場景控制。這種方法適合需要使用 IPv6 網絡進行數據交換和控制的情況。

6 了解如何協同整理資料、編寫網誌、建立網際簡報及結 案報告

6.1 協同整理資料

協同整理資料是團隊合作中至關重要的步驟,確保所有成員對項目的進展和資料保持一致了解。以下是一些基本方法:

1. 版本控制:

使用版本控制系統如 Git,或協同工具自帶的版本控制功能,跟蹤文件的變更歷史。可以利用 GitHub Codespaces 和 Replit 這類平台來協同編程和開發。

2. 文件命名規則:

設定統一的文件命名規則,方便搜尋和管理。

3. 定期同步:

定期進行資料同步,確保所有成員手中的資料是最新的。

6.2 編寫網誌

網誌是分享項目進展、技術細節和心得體會的重要途徑。以下是編寫網 誌的基本步驟:

1. 確定主題:

選擇一個與項目相關且具有吸引力的主題。

2. 撰寫草稿:

組織文章結構,撰寫草稿,確保邏輯清晰、內容充實。使用 Replit 可以方便地協同編寫和編輯草稿。

3. 加入媒體:

適當插入圖片、圖表或視頻,增加文章的可讀性和吸引力。

4. 校對和編輯:

檢查語法和拼寫錯誤,優化表達方式,確保文章質量。

5. 發布和推廣:

選擇合適的平台(如公司官網、技術博客等)發布網誌,並在社交媒體上進行推廣。

6.3 建立網際簡報

網際簡報是一種在線展示項目進展和成果的方式。以下是建立網際簡報的基本步驟:

1. 選擇工具:

選擇如 Google Slides、Microsoft PowerPoint、Prezi 等工具來創建簡報。

2. 設計模板:

選擇或設計一個符合項目風格的簡報模板。

3. 組織內容:

將簡報分成不同部分(如介紹、方法、結果、結論),確保邏輯清晰。

4. 添加媒體:

加入圖片、視頻、圖表等多媒體內容,增強簡報的視覺效果和說服力。

5. 練習展示:

在正式展示前,進行多次練習,確保對內容的熟悉和展示的流暢。

6.4 結案報告

結案報告是總結項目過程和成果的重要文件。以下是撰寫結案報告的基本步驟:

1. 封面頁:

包含報告標題、項目名稱、日期和作者信息。

2. 目錄:

列出報告的主要章節和頁碼,便於查找。

3. 引言:

簡要介紹項目背景、目標和範圍。

4. 方法:

詳細描述項目過程中的方法和技術細節。

5. 結果:

展示項目成果,包括數據、圖表和分析結果。

6. 討論和結論:

分析結果的意義,總結項目經驗,提出改進建議或未來工作方向。

7. 附錄:

附上相關的附加資料,如原始數據、程式碼或其他參考資料。

結案報告是總結項目過程和成果的重要文件。以下是撰寫結案報告的基本步驟: 在撰寫技術報告時,使用 LaTeX 可以幫助生成專業且格式一致的文檔。以下是一些基本的 LaTeX 使用指南:

1. LaTeX 模板:

選擇或設計一個符合項目需求的模板。

2. 基本語法:

學習 LaTeX 的基本語法,如標題、段落、列表、表格、圖片等。

3. 數學公式:

使用 LaTeX 的數學模式來編寫精確的數學公式。

4. 文檔編譯:

使用如 Overleaf、TeXShop 等工具來編譯 LaTeX 文檔,生成 PDF 文件。