



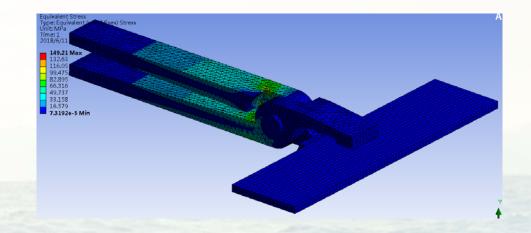
关注微信公众号,第一 时间获取最新视频资料 课程制作 张晔

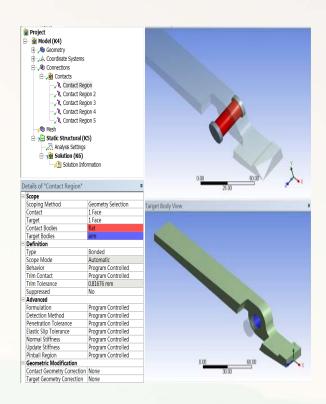
QQ交流群: 205237137

机械人读书笔记

# 本课重点内容

- 1. 了解接触设置
- 2. 一个常见的求解现象



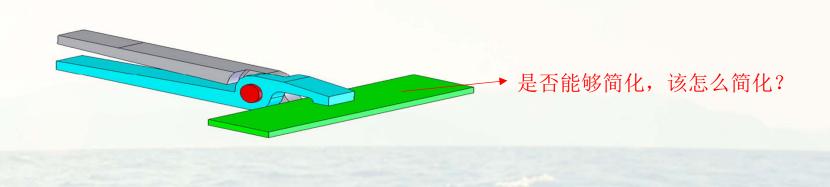


分析实例: 虎钳

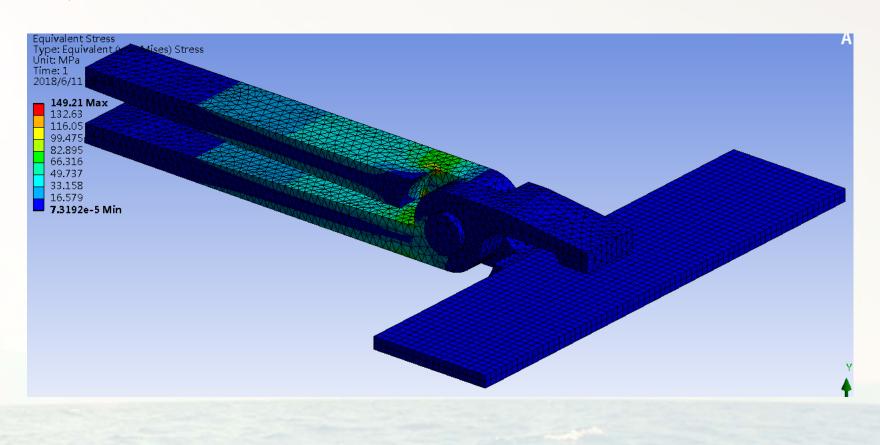
问题描述:分别将225N的"挤压"力作用在钳臂的末端,平板短边两侧固定。求

解模型,并查看位移和应力分布情况。

材 料: Structure Steel



## 神奇的默认设置(BONDED)



### 接触的分类

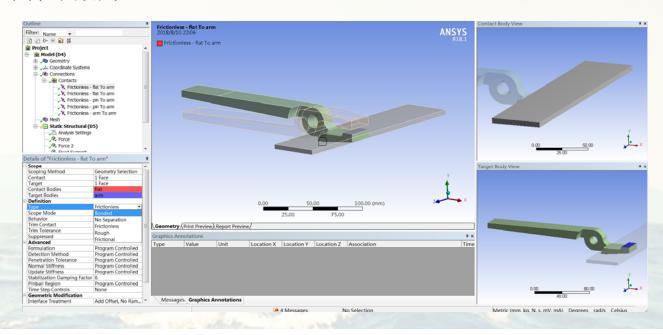
在接触类型(Type)选项中,软件共提供了绑定接触(Bonded)、不分离接触(No Separation)、无摩擦接触(Frictionless)、粗糙接触(Rough)和摩擦接触(Frictional)5种接触类型。

Scope	
Scoping Method	Geometry Selection
Contact	1 Face
Target	1 Face
Contact Bodies	flat
Target Bodies	arm
Definition	
Type	Frictionless 🔻
Scope Mode	Bonded
Behavior	No Separation
Trim Contact	Frictionless
Trim Tolerance	Rough
Suppressed	Frictional
Advanced	riictional

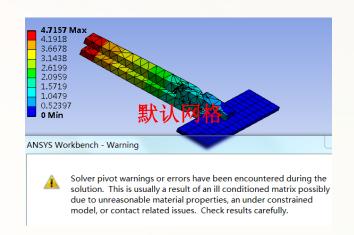
### 接触的分类

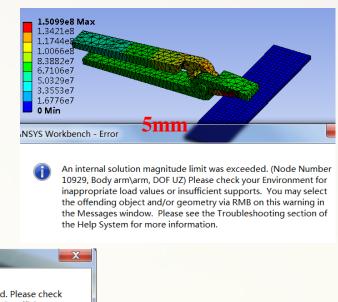
Bonded (绑定): 默认接触形式,不允许面或线间有相对滑动或分离,可以将此区域看做被连接在一起。

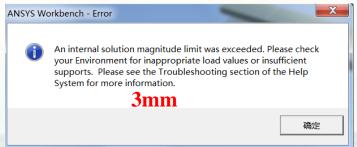
Frictionless (无摩擦): 这种接触形式代表单边接触,即如果出现分离则法向压力为零,同时假设摩擦系数为0。



#### 网格变化之后求解的模型每次都不一样!







网格改变、软件版本改变或者不同软件同样设置导致计算结果发生 巨大变化只能说明设置存在问题!

