

연결구속조건

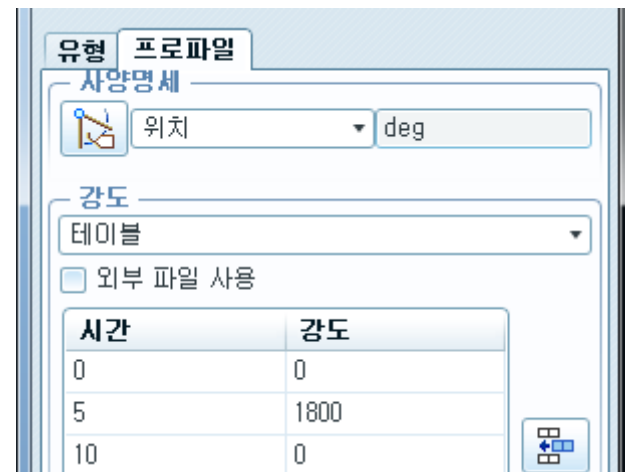
- 강성 : 3가지 구속조건에 의한 고정 (nut)
 - 어셈블리 조건과 동일
- 핀 : 제자리 회전 운동 (Bolt)
 - 축과 축을 선택하여 연결 (ASM 축(front-right) 생성, bolt 축 – ASM 축)
 - 축과 수직인 평면과 평면을 선택하여 연결 (bolt TOP – ASM TOP)
- 슬라이더 : 회전하지 않는 직선운동 (nut) – 노란 사각 박스
 - 축과 축을 선택하여 연결 (nut 축 – ASM 축)
 - 축과 평행인 평면과 평면을 연결 (nut RIGHT- ASM RIGHT)
- 원통 : 회전운동과 직선운동 (bolt) – 노란 원통
 - 축과 축을 선택하여 연결 (bolt 축 – ASM 축)
- 평면 : 평면상의 이동운동 (nut)
 - 평면과 평면을 선택하여 연결 (nut TOP – ASM TOP)
 - 회전형상은 잡아주지 못함

연결구속조건

- 볼 : 3가지 회전운동 (ball1)
 - 점과 점을 선택하여 연결 (ASM에 데이텀 점 생성, 점-점 연결)
- 용접 : 좌표계에 의한 고정 (ball1)
 - 좌표계와 좌표계를 선택
- 베어링 : 회전운동 (ball2)
 - 축(또는 모서리)과 점을 선택하여 연결 (ASM 축 – ball2 의 PNT0)
 - 회전 형상은 잡아주지 못함
- 일반 : 평면에 의해 직선운동 + 1축에 의해 회전운동 (nut)
 - 평면과 평면을 선택하여 연결 (RIGHT – ASM RIGHT)
 - 회전 형상은 잡아주지 못함 (RIGHT 평면에 수직인 축에 의한 회전)
- 슬롯 : 커브를 따라가는 운동 (ball2)
 - 여러 개의 커브와 점을 선택하여 연결 (스케치 TOP/ 스플라인, 커브-ball2 PNT0)
 - 회전형상은 잡아주지 못함 – 별도 구속조건 필요

연결 예제 - 1

- 볼트와 너트 연결 (1)
 - 볼트 : 회전운동 - 핀조건 (볼트 축 - ASM 축, TOP- ASM TOP)
 - 너트 : 직선운동 - 슬라이더 조건 (너트 축 - ASM 축, 너트 RIGHT - ASM RIGHT)
 - 볼트와 너트 연결 : 슬롯 조건 (너트에서 배치 - 새로운 셋, 볼트 골 - 너트 점)
 - 볼트 회전에 따라 너트가 이동함
- 볼트와 너트 연결 (2)
 - 너트 : 고정 : 조립고정 (기본)
 - 볼트 : 회전운동 + 직선운동 : 원통조건 (볼트 축 - ASM 축)
 - 볼트와 너트 연결 : 슬롯 조건 (볼트에서 배치 - 새로운 셋, 볼트 골 - 너트 점)
 - 볼트의 회전에 따라 볼트가 이동
- 볼트의 원통조건에 모터 삽입
 - 응용프로그램 > 메커니즘
 - 서보모터 > 대칭이동,
 - 프로파일, 위치, 테이블



연결 예제 - 2/3

- 크랭크 축 page 392 – 402
 - 헤드 : head_asm, 전체 : piston_asm
 - 헤드 : 슬라이더 조건, 크랭크축 : 핀, 헤드-콘로드 : 핀, 콘로드-크랭크 축 : 핀
- 트러스 구조 page 403 – 409
 - Truss_1, Truss_2 베어링 연결
- 펀칭 (동역학적 메커니즘)
- 풀리
- 볼 자유낙하