

## アジェンダ

<b>第1章 機構解析入門</b> <ol style="list-style-type: none"><li>1. ダイナミックシミュレーションとは</li><li>2. 機構解析の理論</li><li>3. ワークフローとテクニカル TIPS</li></ol>	<ol style="list-style-type: none"><li>2. アセンブリ拘束を修正して冗長性を取り除く</li><li>3. 力を定義する</li><li>4. ジャッキの結果をエクセルのワークシートへエクスポート</li></ol>
<b>第2章 ジョイントの作成</b> <ol style="list-style-type: none"><li>1. ジョイントについて</li><li>2. ジョイントの種類</li><li>3. 自動と手動のジョイントを作成(演習)</li><li>4. ジョイント座標系を変更して自動ジョイントにする方法</li><li>5. ジョイント作成のためのガイドライン</li></ol>	<b>第7章 バイクサスペンションのバネ剛性を決定</b> <ol style="list-style-type: none"><li>1. アセンブリ拘束を自動的にジョイントへ変換</li><li>2. 入力グラフを使って後軸にかかる外力作成</li><li>3. 未知力の計算を実行してメカニズムの平衡状態を測定</li><li>4. スプリングの長さを決定してスプリングの動きを表現</li></ol>
<b>第3章 カムバブルのシミュレーションの検証</b>	
<b>第4章 様々なジョイントを作成</b> <ol style="list-style-type: none"><li>1. 拘束を自動的にアップデート</li><li>2. 標準ジョイントの作成</li><li>3. 2D接触ジョイントの作成</li><li>4. シミュレーションを実施</li></ol>	<b>第8章 非冗長性のモデルを作成</b> <ol style="list-style-type: none"><li>1. 冗長性について</li><li>2. 冗長性の定義</li><li>3. 冗長性の場所を特定</li><li>4. 変更した拘束の冗長を修復</li></ol>
<b>第5章 軌跡からカムのパーツを作成</b> <ol style="list-style-type: none"><li>1. アセンブリ拘束から自動的にジョイントを作成</li><li>2. バブルの初期の閉鎖位置を設定</li><li>3. 時間/位置のデータをインポート</li><li>4. シャフトに対するフォロアのトレースを作成</li><li>5. フォロアのトレースをスケッチにエクスポート</li><li>6. エクスポートしたトレースからカムのパーツを作成</li></ol>	<b>第9章 リンク アーム最適化</b> <ol style="list-style-type: none"><li>1. アセンブリ拘束から自動的にジョイントを作成</li><li>2. 荷重とジョイントの特性を定義</li><li>3. 荷重の最大値を応力解析へエクスポート</li></ol>
<b>第6章 アクチュエータの力の挙動を特定</b> <ol style="list-style-type: none"><li>1. アセンブリから自動的にジョイントを作成</li></ol>	演習問題 <ol style="list-style-type: none"><li>1. 荷重とジョイントの特性を定義する</li><li>2. ワイパーアセンブリの駆動トルクを計算する</li><li>3. ダイナミックシミュレーションの結果を応力解析に利用する</li></ol>