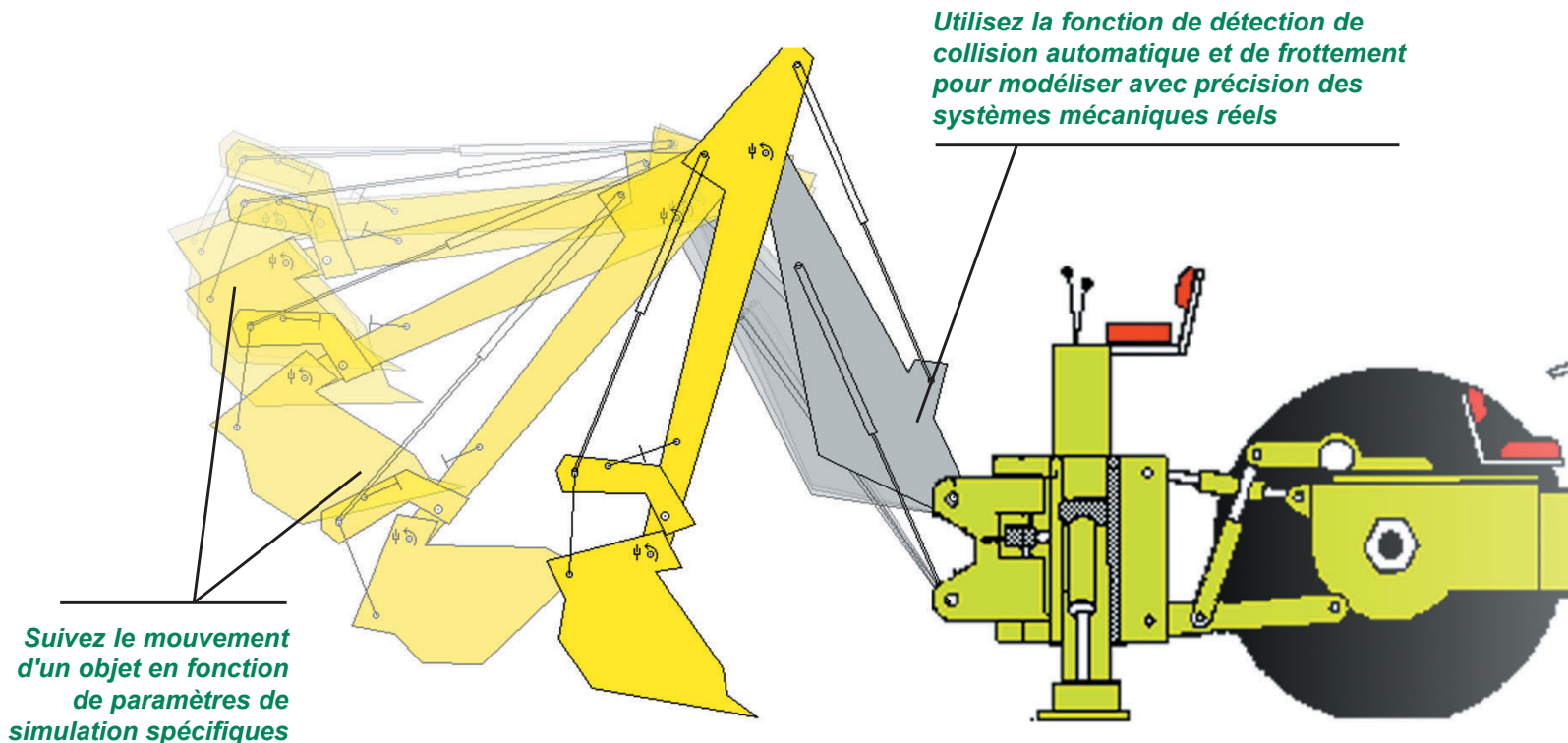


Working Model® 2D

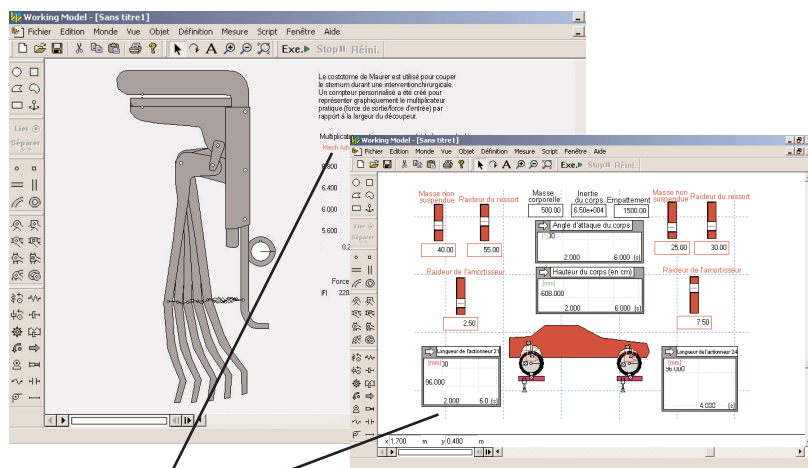
L'outil d'ingénierie assistée par ordinateur en deux dimensions le plus répandu dans le monde



Utilisez la fonction de détection de collision automatique et de frottement pour modéliser avec précision des systèmes mécaniques réels

Suivez le mouvement d'un objet en fonction de paramètres de simulation spécifiques

- Simulation et analyse puissantes de mouvements dynamiques et cinématiques en deux dimensions basées sur la physique
- Apport de solutions précises aux problèmes de simulation de mouvements d'ingénierie complexes
- Économie de temps et d'argent grâce à l'absence de prototypages coûteux et de défaillances de produits



Enregistrez et affichez les données de simulation en temps réel

Working Model 2D - Caractéristiques

FORMAT 2D PRIS EN CHARGE

Format de fichier DXF

PROPRIÉTÉS ET CARACTÉRISTIQUES DE L'OBJET MASSIQUE

- Types d'objets massiques : cercle, boîte, polygone et lisse (bordures B-Spline)
- Masse, densité, géométrie, centre d'inertie, moment d'inertie, vitesse et vitesse angulaire, charge électrostatique et plus
- Suivi de la trajectoire du mouvement d'un objet massique
- Détection de collision automatique et réponse
- Frottement statique et cinétique appliqué automatiquement

CONTRAINTES

- Axe, rigide, guide, guide claveté et liaisons guidées curvilignes
- Tiges, câbles, poulies et engrenages
- Ressort/amortisseur linéaire et rotatif

PILOTES DE MOUVEMENT

- Moteur
- Actionneur
- Force
- Couple

Les contraintes et les pilotes peuvent être définis par entrée numérique ou d'équation dans l'utilitaire de formules, ou avec les données tabulaires.

SYSTÈMES D'UNITÉS ET FORMULES

Système international, système anglo-saxon, système CGS ou système défini par l'utilisateur

PARAMÈTRES MESURABLES

- Position
- Vitesse
- Accélération
- Moment
- Moment angulaire
- Force de contrainte et couple
- Force gravitationnelle, électrostatique et de l'air
- Énergie cinétique, énergie et puissance du potentiel de gravité

Enregistrer et afficher les données de simulation en temps réel avec des compteurs graphique et numérique.

COMMANDES DE SIMULATION

Exécuter, Arrêter, Réinitialiser, Exécuter pas à pas ou Suspendre la simulation à tout moment.

Vérifier la précision d'une simulation en modifiant les étapes d'intégration et d'animation ainsi que les limites de configuration.

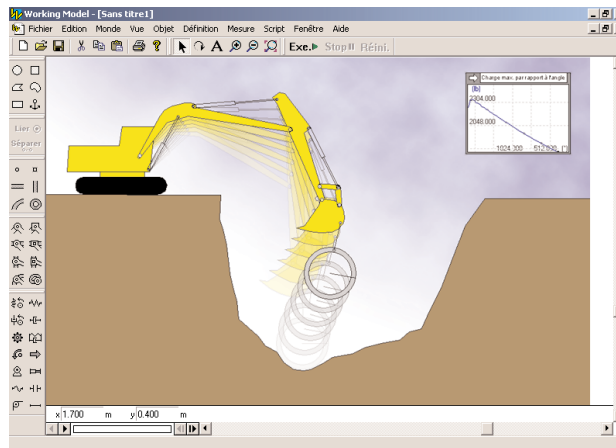
Superposer plusieurs simulations.

COMMANDES INTERACTIVES

- Liaison DDE avec Excel et MatLab
- Langage de script complet du style « Visual Basic » avec débogueur intégré
- Boutons Menu et Script
- Mode « Lecteur » pour la création de contenu

VISUALISATION

- Suivi de la trajectoire du mouvement d'un objet massique ou de son centre d'inertie
- Attacher des graphiques aux objets massiques
- Les images sur les objets massiques pivotent
- Affichage du centre d'inertie du système
- Cadres de référence en mouvement multiples



SCRIPTS

- Optimiser
- Créer une contrainte
- Modèle de document
- Zoom maximal
- Mesurer la distance entre des points
- Retourner le polygone
- Exécution de fichiers multiples
- Frottement de l'axe
- Frottement de la liaison
- Amortisseur de la liaison
- Rotor Flex-Beam
- Cisaillement et moment de flexion

SORTIE

- Fichiers vidéo AVI pour lecture
- Compteur de données, des simulations au fichier des données tabulaires

IMPRESSION

- Imprimer une image de votre simulation ou des données de compteur

WORKING MODEL 2D CONFIGURATION NÉCESSAIRE

- Microsoft Windows NT® 4.0 ou Windows 95/98/Me/2000/XP
- Ordinateur avec processeur Pentium
- 16 Mo de RAM minimum
- Carte vidéo et écran couleur 16 bits
- Lecteur de CD-ROM

MSC Software

66 Bovet Road, Suite 200
San Mateo, CA 94402 États-Unis
650-574-7777
Télécopie : 650-574-7541
wm.info@workingmodel.com