

<<LMS Virtual.Lab Moti>>

图书基本信息

书名：<<LMS Virtual.Lab Motion入门与提高>>

13位ISBN编号：9787561227916

10位ISBN编号：7561227914

出版时间：2010-5

出版时间：西北工大

作者：万晓峰//刘岚

页数：237

版权说明：本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问：<http://www.tushu007.com>

## <<LMS Virtual.Lab Moti>>

### 内容概要

本书简要介绍了虚拟样机技术和多体系统动力学理论背景，并以LMS Virtual . LabMotion软件为蓝本，结合作者实际使用该软件的经历和体会，对软件主要功能和操作技巧进行了系统阐述。

其内容包括：虚拟样机技术、理论基础、LMS Virtual . Lab Motion界面及基本操作、多刚体建模基本模块、多体建模关键技术和模型调试技巧、设置求解参数、后处理功能以及相关应用实例。

本书主要面向机械类及相关专业的LMS VLrtual . Lab Motion用户，可作为理工院校相关专业高年级本科生和研究生学习LMS Virtual . Lab Motion的参考书，也可作为从事航空航天、国防工业、工程机械、车辆、船舶、机械制造等领域科学研究及产品开发的工程技术人员使用LMSVLrtual . LabMotion的参考书。

## &lt;&lt;LMS Virtual.Lab Moti&gt;&gt;

## 书籍目录

第1章 绪论 1.1 虚拟样机技术 1.2 LMS Virtual.Lab简介 1.2.1 LMS国际公司 1.2.2 LMS Virtual.Lab虚拟仿真平台 1.3 LMS Virtual.Lab Motion介绍 1.4 LMS Virtual.Lab安装 1.4.1 安装硬件要求和注意事项 1.4.2 Windows操作系统下的安装界面 1.4.3 一键式安装 1.4.4 分步式安装 1.4.5 LMS Virtual.Lab的卸载 1.5 软件许可证配置 1.5.1 匹配服务器信息 1.5.2 匹配FLEXID信息 1.5.3 配置License服务 1.6 软件初始化设置 1.6.1 许可证初始化设置 1.6.2 界面语言初始化设置

第2章 理论基础 2.1 多体系统动力学简介 2.2 有限元方法简介 2.3 子结构模态综合法 2.3.1 固定界面模态综合法 2.3.2 传统的Crai9.Bamton方法 2.3.3 修正的Crai9—Bamton方法 2.4 多体系统动力学方程的建立 2.4.1 广义坐标的选择 2.4.2 多刚体系统动力学方程的建立

第3章 LMS Virtual.Lab Motion界面及基本操作 3.1 用户交互界面 3.1.1 主菜单 3.1.2 特征树 3.1.3 罗盘坐标系 3.1.4 模型显示区 3.1.5 鼠标视图操作 3.1.6 用户定制 3.1.7 工具栏 3.2 工作平台 3.2.1 机构建模工作平台 3.2.2 CAD建模工作平台 3.3 文件管理 3.3.1 模型文件类型 3.3.2 创建分析模型 3.3.3 创建CAD模型 3.3.4 分析模型存储 3.3.5 打开分析模型 3.4 坐标系 3.4.1 几何坐标系 3.4.2 机构坐标系.....

第4章 LMS Virtual.Lab Motion多刚体动力学建模第5章 LMS Virtual.Lab Motion建模相关技术 第6章 设置求解第7章 后处理第8章 LMS Virtual.Lab Motion应用实例

编辑推荐

版权说明

本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问:<http://www.tushu007.com>