

SOLIDWORKS

SOLIDWORKS® 公司原版系列培训教程
CSWP 全球专业认证考试培训教程



2016版

SOLIDWORKS® Simulation 基础教程

[美] DS SOLIDWORKS®公司 著

陈超祥 胡其登 主编

杭州新迪数字工程系统有限公司 编译



SOLIDWORKS®公司

官方授权

与新版软件同步推出

 **机械工业出版社**
CHINA MACHINE PRESS

练习素材 免费下载

DS SOLIDWORKS

SOLIDWORKS® 公司原版系列培训教程
CSWP 全球专业认证考试培训教程



2016版

SOLIDWORKS® Simulation 基础教程

[美] DS SOLIDWORKS®公司 著

陈超祥 胡其登 主编

杭州新迪数字工程系统有限公司 编译



机械工业出版社
CHINA MACHINE PRESS

《SOLIDWORKS® Simulation 基础教程》(2016 版)是根据 DS SOLIDWORKS®公司发布的《SOLIDWORKS® 2016: SOLIDWORKS® Simulation》编译而成的,是使用 Simulation 软件对 SOLIDWORKS 模型进行有限元分析的入门培训教程。本书提供了基本的有限元求解方法,是机械工程师快速有效地掌握 Simulation 应用技术的必备资料。本书在介绍软件使用方法的同时,还对有限元的相关理论知识进行了讲解。本教程有配套练习文件,详见“本书使用说明”。

本书在保留了英文原版教程精华和风格的基础上,按照中国读者的阅读习惯进行编译,配套教学资料齐全,适于企业工程设计人员和大专院校、职业技术学院相关专业师生使用。

图书在版编目(CIP)数据

SOLIDWORKS® Simulation 基础教程:2016 版/美国 DS SOLIDWORKS®公司著;陈超祥,胡其登主编. —4 版. —北京:机械工业出版社,2016.8

ISBN 978-7-111-54455-5

I. ①S… II. ①美…②陈…③胡… III. ①计算机辅助设计-应用软件-教材 IV. ①TP391.72

中国版本图书馆 CIP 数据核字(2016)第 172501 号

机械工业出版社(北京市百万庄大街 22 号 邮政编码 100037)

策划编辑:宋亚东 责任编辑:宋亚东

责任印制:常天培 责任校对:胡艳萍

北京京丰印刷厂印刷

2016 年 7 月第 4 版·第 1 次印刷

210mm×285mm·20.5 印张·605 千字

0 001—5 000 册

标准书号:ISBN 978-7-111-54455-5

定价:69.80 元

凡购本书,如有缺页、倒页、脱页,由本社发行部调换

电话服务

网络服务

服务咨询热线:010-88361066

机工官网:www.cmpbook.com

读者购书热线:010-68326294

机工官博:weibo.com/cmp1952

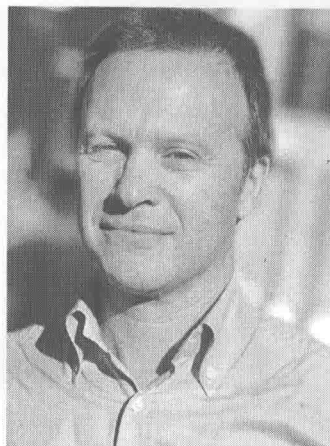
010-88379203

金书网:www.golden-book.com

封面无防伪标均为盗版

教育服务网:www.cmpedu.com

序



尊敬的中国地区 SOLIDWORKS 用户：

DS SOLIDWORKS®公司很高兴为您提供这套最新的 DS SOLIDWORKS®公司中文原版系列培训教程。我们对中国市场有着长期的承诺，自从 1996 年以来，我们就一直保持与北美地区同步发布 SOLIDWORKS 3D 设计软件的每一个中文版本。

我们感觉到 DS SOLIDWORKS®公司与中国用户之间有着一种特殊的关系，因此也有着一份特殊的责任。这种关系是基于我们共同的价值观——创造性、创新性、卓越的技术，以及世界级的竞争能力。这些价值观一部分是由公司的共同创始人之一李向荣 (Tommy Li) 所建立的。李向荣是一位华裔工程师，他在定义并实施我们公司的关键性突破技术以及在指导我们的组织开发方面起到了很大的作用。

作为一家软件公司，DS SOLIDWORKS®致力于带给用户世界一流水平的 3D 解决方案(包括设计、分析、产品数据管理、文档出版与发布)，以帮助设计师和工程师开发出更好的产品。我们很荣幸地看到中国用户的数量在不断增长，大量杰出的工程师每天使用我们的软件来开发高质量、有竞争力的产品。

目前，中国正在经历一个迅猛发展的时期，从制造服务型经济转向创新驱动型经济。为了继续取得成功，中国需要最佳的软件工具。

SOLIDWORKS 2016 是我们最新版本的软件，它在水产品设计过程自动化及改进产品质量方面又提高了一步。该版本提供了许多新的功能和更多提高生产率的工具，可帮助机械设计师和工程师开发出更好的产品。

现在，我们提供了这套中文原版培训教程，体现出我们对中国用户长期持续的承诺。这些教程可以有效地帮助您把 SOLIDWORKS 2016 软件在驱动设计创新和工程技术应用方面的强大威力全部释放出来。

我们为 SOLIDWORKS 能够帮助提升中国的产品设计和开发水平而感到自豪。现在您拥有了最好的软件工具以及配套教程，我们期待看到您用这些工具开发出创新的产品。

此致

敬礼！

Gian Paolo Bassi

DS SOLIDWORKS®公司首席执行官

2016 年 1 月



陈超祥 先生 现任 DS SOLIDWORKS®公司亚太区资深技术总监

陈超祥先生早年毕业于香港理工学院机械工程系,后获英国华威克大学制造信息工程硕士及香港理工大学工业及系统工程博士学位。多年来,陈超祥先生致力于机械设计和 CAD 技术应用的研究,曾发表技术文章 20 余篇,拥有多个国际专业组织的专业资格,是中国机械工程学会机械设计分会委员。陈超祥先生曾参与欧洲航天局“猎犬 2 号”火星探险项目,是取样器 4 位发明者之一,拥有美国发明专利(US Patent 6, 837, 312)。

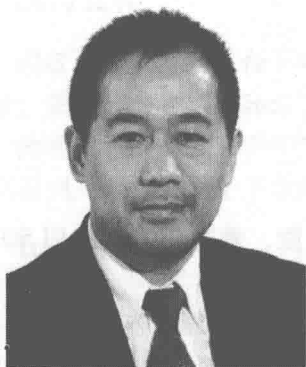
前言

DS SOLIDWORKS®公司是一家专业从事三维机械设计、工程分析、产品数据管理软件研发和销售的国际性公司。SOLIDWORKS 软件以其优异的性能、易用性和创新性,极大地提高了机械设计工程师的设计效率和质量,目前已成为主流 3D CAD 软件市场的标准,在全球拥有超过 210 万的用户。DS SOLIDWORKS®公司的宗旨是:To help customers design better products and be more successful——让您的设计更精彩。

“SOLIDWORKS®公司原版系列培训教程”是根据 DS SOLIDWORKS®公司最新发布的 SOLIDWORKS 2016 软件的配套英文版培训教程编译而成的,也是 CSWP 全球专业认证考试培训教程。本套教程是 DS SOLIDWORKS®公司唯一正式授权在中国大陆出版的原版培训教程,也是迄今为止出版的最为完整的 SOLIDWORKS®公司原版系列培训教程。

本套教程详细介绍了 SOLIDWORKS 2016 软件和 Simulation 软件的功能,以及使用该软件进行三维产品设计、工程分析的方法、思路、技巧和步骤。值得一提的是,SOLIDWORKS 2016 软件不仅在功能上进行了 600 多项改进,更加突出的是它在技术上的巨大进步与创新,从而可以更好地满足工程师的设计需求,带给新老用户更大的实惠!

《SOLIDWORKS® Simulation 基础教程》(2016 版)是根据 SOLIDWORKS®公司发布的《SOLIDWORKS® 2016: SOLIDWORKS Simulation》编译而成的,是使用 Simulation 软件对 SOLIDWORKS 模型进行有限元分析的入门教程。本书提供了基本的有限元求解方法,并对有限元的相关理论知识进行了讲解。



胡其登 先生 现任 DS SOLIDWORKS®公司大中国区技术总监

胡其登先生毕业于北京航空航天大学，先后获得“计算机辅助设计与制造（CAD/CAM）”专业工学学士、工学硕士学位。毕业后一直从事 3D CAD/CAM/PDM/PLM 技术的研究与实践、软件开发、企业技术培训与支持、制造业企业信息化的深化应用与推广等工作，经验丰富，先后发表技术文章 20 余篇。在引进并消化吸收新技术的同时，注重理论与企业实际相结合。在给数以百计的企业进行技术交流、方案推介和顾问咨询等工作的过程中，对如何将 3D 技术成功应用到中国制造业企业的问题上，形成了自己的独到见解，总结出了推广企业信息化与数字化的最佳实践方法，帮助众多企业从 2D 平滑地过渡到了 3D，并为企业推荐和引进了 PDM/PLM 管理平台。作为系统实施的专家与顾问，在帮助企业成功打造为 3D 数字化企业的实践中，丰富了自身理论与实践的知识体系。

胡其登先生作为中国最早使用 SOLIDWORKS 软件的工程师，酷爱 3D 技术，先后为 SOLIDWORKS 社群培训培养了数以百计的工程师。目前负责 SOLIDWORKS 解决方案在大中国区全渠道的技术培训、支持、实施、服务及推广等全面技术工作。

本套教程在保留了原版教程精华和风格的基础上，按照中国读者的阅读习惯进行编译，使其变得直观、通俗，让初学者易上手，让高手的设计效率和质量更上一层楼！

本套教程由 DS SOLIDWORKS®公司亚太区资深技术总监陈超祥先生和大中国区技术总监胡其登先生共同担任主编，由杭州新迪数字工程系统有限公司副总经理陈志杨负责审校。承担编译、校对和录入工作的有蒋成、黄伟、李明浩、熊康、叶伟、张曦、周忠等杭州新迪数字工程系统有限公司的技术人员。杭州新迪数字工程系统有限公司是 DS SOLIDWORKS®公司的密切合作伙伴，拥有一支完整的软件研发队伍和技术支持队伍，长期承担着 SOLIDWORKS 核心软件研发、客户技术支持、培训教程编译等方面的工作。在此，对参与本书编译的工作人员表示诚挚的感谢。

由于时间仓促，书中难免存在不足之处，恳请广大读者批评指正。

陈超祥 胡其登

2016 年 1 月

本书使用说明

关于本书

本书的目的是让读者学习如何使用 SOLIDWORKS 软件的多种高级功能，着重介绍了使用 SOLIDWORKS 软件进行高级设计的技巧和相关技术。

SOLIDWORKS 2016 是一个功能强大的机械设计软件，而书中章节有限，不可能覆盖软件的每一个细节和各个方面，所以只重点给读者讲解应用 SOLIDWORKS 2016 进行工作所必需的基本技能和主要概念。本书作为在线帮助系统的一个有益的补充，不可能完全替代软件自带的在线帮助系统。读者在对 SOLIDWORKS 2016 软件的基本使用技能有了较好的了解之后，就能够参考在线帮助系统获得其他常用命令的信息，进而提高应用水平。

前提条件

读者在学习本书前，应该具备如下经验：

- 机械设计经验。
- 使用 Windows 操作系统的经验。
- 已经学习了《SOLIDWORKS®零件与装配体教程》(2016 版)。
- 已经学习了 Simulation 在线指导教程,可以通过单击菜单【帮助】/【SOLIDWORKS Simulation 在线指导教程】/【教程】在线学习。

编写原则

本书是基于过程或任务的方法而设计的培训教程，并不专注于介绍单项特征和软件功能。本书强调的是完成一项特定任务所应遵循的过程和步骤。通过对每一个应用实例的学习来演示这些过程和步骤，读者将学会为了完成一项特定的设计任务应采取的方法，以及所需要的命令、选项和菜单。

知识卡片

除了每章的研究实例和练习外，书中还提供了可供读者参考的“知识卡片”。这些知识卡片提供了软件使用工具的简单介绍和操作方法，可供读者随时查阅。

使用方法

本书的目的是希望读者在有 SOLIDWORKS 使用经验的教师指导下，在培训课中进行学习。希望通过教师现场演示本书所提供的实例，学生跟着练习的这种交互式的学习方法，使读者掌握软件的功能。

读者可以使用练习题来应用和练习书中讲解的或教师演示的内容。本书设计的练习题代表了典型的设计和建模情况，读者完全能够在课堂上完成。应该注意到，学生的学习速度是不同的，因此，书中所列出的练习题比一般读者能在课堂上完成的要多，这确保了学习能力强的读者也有练习可做。

标准、名词术语及单位

SOLIDWORKS 软件支持多种标准，如中国国家标准 (GB)、美国国家标准 (ANSI)、国际标准 (ISO)、德国国家标准 (DIN) 和日本国家标准 (JIS)。本书中的例子和练习基本上采用了中国国家标准

准（除个别为体现软件多样性的选项外）。为与软件保持一致，本书中一些名词术语和计量单位未与国家标准保持一致，请读者使用时注意。

练习文件

读者可以从网络平台下载本教程的练习文件，具体方法是：扫描封底的“机械工人之家”微信公众号，关注后输入“2016SJ”即可获得下载地址。

读者也可以从 SOLIDWORKS 官方网站下载，网址是 www.solidworks.com/trainingfilessolidworks，您将会看到一个专门用于下载练习文件的链接，这些练习文件都是有数字签名并且可以自解压的文件包。

Windows® 7

本书所用的截屏图片是 SOLIDWORKS 2016 运行在 Windows® 7 时制作的。

格式约定

本书使用以下的格式约定：

约 定	含 义	约 定	含 义
【插入】/【凸台】	表示 SOLIDWORKS 软件命令和选项。 例如【插入】/【凸台】表示从下拉菜单【插入】中选择【凸台】命令	 注意	软件使用时应注意的问题
 提示	要点提示	操作步骤 步骤 1 步骤 2 步骤 3	表示课程中实例设计过程的各个步骤
 技巧	软件使用技巧		

色彩问题

SOLIDWORKS 2016 英文原版教程是采用彩色印刷的，而我们出版的中文教程则采用黑白印刷，所以本书对英文原版教程中出现的颜色信息做了一定的调整，尽可能地方便读者理解书中的内容。

更多 SOLIDWORKS 培训资源

my.solidworks.com 提供更多的 SOLIDWORKS 内容和服务，用户可以在任何时间、任何地点，使用任何设备查看。用户也可以访问 my.solidworks.com/training，按照自己的计划和节奏来学习，以提高 SOLIDWORKS 技能。

用户组网络

SOLIDWORKS 用户组网络（SWUGN）有很多功能。通过访问 swugn.org，用户可以参加当地的会议，了解 SOLIDWORKS 相关工程技术主题的演讲以及更多的 SOLIDWORKS 产品，或者与其他用户通过网络进行交流。

目 录

序

前言

本书使用说明

绪论 有限元简介	1
0.1 SOLIDWORKS Simulation 概述	1
0.2 有限元分析概述	1
0.3 建立数学模型	2
0.4 建立有限元模型	3
0.5 求解有限元模型	3
0.6 结果分析	3
0.7 FEA 中的误差	4
0.8 有限单元	4
0.8.1 SOLIDWORKS Simulation 中的单元 类型	4
0.8.2 在实体和壳单元中选择	6
0.8.3 实体及壳单元中的草稿品质与高 品质	6
0.9 自由度	7
0.10 FEA 计算	7
0.11 FEA 结果解释	7
0.12 测量单位	8
0.13 SOLIDWORKS Simulation 的使用限制	9
0.14 总结	10

第1章 分析流程	11
1.1 模型分析的关键步骤	11
1.2 实例分析: 平板	11
1.3 SOLIDWORKS Simulation 的界面	12
1.4 SOLIDWORKS Simulation 选项	14
1.5 预处理	16
1.5.1 新建算例	16
1.5.2 夹具	18
1.5.3 外部载荷	19
1.5.4 符号的大小及颜色	21
1.5.5 预处理总结	21
1.6 划分网格	22
1.6.1 标准网格	22

1.6.2 基于曲率的网格	23
1.6.3 基于混合曲率的网格	23
1.6.4 网格密度	23
1.6.5 网格大小	23
1.6.6 圆中最小单元数	23
1.6.7 比率	23
1.6.8 网格质量	24
1.7 后处理	26
1.7.1 结果图解	26
1.7.2 编辑图解	26
1.7.3 波节应力与单元应力	27
1.7.4 显示向量图解选项	27
1.7.5 修改结果图解	27
1.7.6 其他图解	29
1.8 多个算例	35
1.8.1 创建新的算例	35
1.8.2 复制参数	35
1.8.3 检查收敛与精度	37
1.8.4 结果总结	38
1.8.5 与解析解比较	38
1.9 报告	39
1.10 总结	40
1.11 提问	40
练习 1-1 支架	41
练习 1-2 压缩弹簧刚度	47
练习 1-3 容器把手	49

第2章 网格控制、应力集中与边界条件	51
2.1 网格控制	51
2.2 实例分析: L形支架	51
2.3 不带圆角的支架分析	52
2.3.1 运行所有算例	54
2.3.2 局部网格精细化分析	54
2.3.3 网格控制	54

2.3.4 结果比较	57	4.3.1 软弹簧	98
2.3.5 应力奇异性	57	4.3.2 惯性卸除	98
2.4 带圆角的支架分析	58	4.4 总结	99
2.4.1 压缩配置	58	第5章 带接头的装配体分析及网格细化	100
2.4.2 自动过渡	59	5.1 连接零部件	100
2.5 实例分析: 焊接支架	62	5.2 接头	100
2.6 理解边界条件的影响	63	5.3 实例分析: 万向节	101
2.7 总结	64	5.4 项目描述	102
2.8 提问	64	5.5 第一部分: 使用草稿品质的粗糙网格 进行分析	102
练习 2-1 C 形支架	64	5.5.1 远程载荷	103
练习 2-2 骨形扳手	70	5.5.2 螺栓的紧密配合	106
第3章 带接触的装配体分析	74	5.5.3 螺栓预载	106
3.1 接触缝隙分析	74	5.5.4 局部相触面组	109
3.2 实例分析: 虎钳	74	5.5.5 旋转和轴向刚度	112
3.3 使用全局接触的虎钳分析	75	5.6 第二部分: 使用高品质网格分析	116
3.3.1 零部件接触	76	5.6.1 在薄壁特征上需要的实体单元数量	117
3.3.2 观察装配体结果	79	5.6.2 高宽比例图解	117
3.3.3 手柄接触	80	5.6.3 雅可比	119
3.3.4 所需的力	81	5.7 总结	123
3.4 使用局部接触的虎钳分析	81	练习 5-1 链扣 (第一部分)	123
3.4.1 局部接触	81	练习 5-2 链扣 (第二部分)	134
3.4.2 局部接触类型	81	练习 5-3 升降架装配体	136
3.4.3 无穿透局部接触条件	83	练习 5-4 带有基座的分析 (选做)	142
3.4.4 接触应力	86	练习 5-5 点焊——实体网格	142
3.5 总结	86	练习 5-6 螺栓接头	147
3.6 提问	86	第6章 兼容/不兼容网格	151
练习 双环装配体	87	6.1 兼容/不兼容网格划分: 接合接触	151
第4章 对称和自平衡装配体	90	6.2 实例分析: 转子	151
4.1 冷缩配合零件	90	6.2.1 项目描述	151
4.2 实例分析: 冷缩配合	90	6.2.2 兼容网格	151
4.2.1 项目描述	90	6.2.3 不兼容网格	154
4.2.2 对称	90	6.2.4 不兼容接合选项	155
4.2.3 关键步骤	91	6.2.5 周期性对称	158
4.2.4 特征消隐	91	6.2.6 讨论	159
4.2.5 刚体模式	92	6.3 总结	160
4.2.6 冷缩配合接触条件	93	练习 手钳	160
4.2.7 在局部坐标系中图解显示结果	94	第7章 薄件分析	170
4.2.8 定义圆柱坐标系	94	7.1 薄件	170
4.2.9 保存所有图解	97	7.2 实例分析: 带轮	170
4.2.10 “什么错”特征	98		
4.3 带软弹簧的分析	98		

7.3 第一部分:采用实体单元划分网格	171	9.1.5 横梁接点类型	227
7.4 第二部分:细化实体网格	174	9.1.6 渲染横梁轮廓	229
7.5 实体与壳单元的比较	174	9.1.7 横截面的第一方向及第二方向	230
7.6 第三部分:壳单元——中面曲面	175	9.1.8 弯矩和剪力图表	232
7.6.1 细壳与粗壳的比较	176	9.2 总结	235
7.6.2 壳网格颜色	177	9.3 提问	235
7.6.3 更改网格方向	178		
7.6.4 壳单元对齐	178	第10章 混合网格——实体、梁和壳单元	236
7.6.5 自动重新对齐壳曲面	179	10.1 混合划分网格	236
7.6.6 应用对称约束	181	10.2 实例分析:颗粒分离器	236
7.6.7 变形结果	184	10.2.1 项目描述	236
7.7 结果比较	185	10.2.2 关键步骤	236
7.8 实例分析:搁栅吊件	185	10.3 总结	245
7.9 总结	190	练习 10-1 柜子	245
7.10 提问	191	练习 10-2 框架结构刚度	251
练习 7-1 支架	191		
练习 7-2 使用外侧/内侧表面的壳网格	195	第11章 设计情形	253
练习 7-3 边焊缝接头	198	11.1 设计算例	253
练习 7-4 容器把手焊缝	203	11.2 实例分析:悬架设计	253
第8章 混合网格——壳体和实体	205	11.2.1 项目描述	253
8.1 混合网格	205	11.2.2 关键步骤	253
8.1.1 接合壳体和实体网格	206	11.3 第一部分:多载荷情形	254
8.1.2 混合网格支持的分析类型	206	11.3.1 多个设计算例	255
8.2 实例分析:压力容器	206	11.3.2 设计情形结果	258
8.2.1 项目描述	206	11.4 第二部分:几何修改	261
8.2.2 分析装配体	206	11.5 总结	265
8.2.3 模型准备	207	练习 矩形平台	265
8.2.4 材料	209		
8.2.5 体积模量和切变模量	211	第12章 热应力分析	270
8.2.6 连接有间隙实体	211	12.1 热应力分析简述	270
8.2.7 失败诊断	214	12.2 实例分析:双层金属带	270
8.2.8 小特征网格划分	214	12.2.1 项目描述	270
8.3 总结	218	12.2.2 材料属性	271
8.4 提问	218	12.2.3 输入温度	275
练习 混合网格分析	218	12.2.4 平均应力	276
		12.2.5 提问	281
第9章 壳单元——传送架分析	224	12.3 在局部坐标系中检查结果(选做)	281
9.1 项目描述	224	12.4 保存变形后的模型	282
9.1.1 单元选择	224	12.5 总结	282
9.1.2 梁单元	224		
9.1.3 连接及断开的接点	226	第13章 自适应网格	283
9.1.4 横梁接点位置	227	13.1 自适应网格概述	283

13.2 实例分析：悬臂支架	283	14.1 小位移与大位移分析的比较	296
13.2.1 项目描述	283	14.2 实例分析：夹钳	296
13.2.2 几何体准备	284	14.3 第一部分：小位移线性分析	297
13.3 h-自适应算例	286	14.3.1 结果讨论	298
13.3.1 h-自适应选项	287	14.3.2 小位移及大位移分析中的 接触结果	298
13.3.2 h-自适应图解	289	14.4 第二部分：大位移非线性分析	299
13.3.3 收敛图表	289	14.4.1 永久变形	300
13.3.4 回顾 h-自适应求解	289	14.4.2 SOLIDWORKS Simulation Premium ...	300
13.3.5 应变能误差并非应力误差	291	14.5 总结	300
13.4 p-自适应算例	291	14.6 提问	301
13.4.1 p-自适应求解方法	291	附录	302
13.4.2 h-单元与 p-单元的概念	292	附录 A 网格划分与解算器	302
13.4.3 方法比较	294	附录 B 用户帮助	311
13.5 h-单元与 p-单元总结	294		
13.6 总结	295		
第 14 章 大位移分析	296		

绪论 有限元简介

0.1 SOLIDWORKS Simulation 概述

SOLIDWORKS Simulation 是一款基于有限元（即 FEA 数值）技术的设计分析软件，是 SRAC 开发的工程分析软件产品之一。SRAC 是 DS SOLIDWORKS®公司的子公司，成立于 1982 年，是将有限元分析带入微型电脑的先驱。1995 年，SRAC 开始与 DS SOLIDWORKS®公司合作开发了 COSMOSWorks 软件，从而进入了工程界主流有限元分析软件的市场，成为了 DS SOLIDWORKS®公司的金牌产品之一。同时，它作为嵌入式分析软件与 SOLIDWORKS 无缝集成，迅速成为顶级销售产品。整合了 SOLIDWORKS CAD 软件的 COSMOSWorks 软件在商业上取得了成功，并于 2001 年获得了 Dassault Systemes (DS SOLIDWORKS®母公司) 的认可。2003 年，SRAC 公司与 DS SOLIDWORKS®公司合并。从 2009 年开始，COSMOSWorks 被重命名为 SOLIDWORKS Simulation。

SOLIDWORKS 是一款参数化、基于特征的参数化 CAD 系统软件。和许多最初在 UNIX 环境中开发，后来才向 Windows 系统开放的 CAD 系统不同，SOLIDWORKS 与 SOLIDWORKS Simulation 从一开始就是专为 Windows 操作系统开发的，所以相互整合是完全可行的。

SOLIDWORKS Simulation 有不同的程序包或应用软件以适应不同用户的需要。除了 SOLIDWORKS SimulationXpress 程序包是 SOLIDWORKS 的集成部分之外，所有的 SOLIDWORKS Simulation 软件程序包都是插件式的。不同程序包的主要功能如下：

- SOLIDWORKS SimulationXpress：能对带有简单载荷和支撑的零件进行静态分析。
- SOLIDWORKS Simulation：能对零件和装配体进行静力分析。
- SOLIDWORKS Simulation Standard：能对零件和装配体进行静力分析和疲劳分析。
- SOLIDWORKS Simulation Professional：能进行零件和装配体的静态、热传导、扭曲、频率、跌落测试、优化和疲劳分析。
- SOLIDWORKS Simulation Premium：具有 SOLIDWORKS Simulation Professional 的所有功能，外加非线性功能和动力学分析。

在本书中，通过一系列综合了有限元分析基础的课程来介绍 SOLIDWORKS Simulation Professional。读者在学习这些内容之前必须具备一定的有限单元法基础，并了解 SOLIDWORKS Simulation 课程的内容。建议读者按照课程的顺序学习，并同时要注意前面课程提到的解释和步骤在后面章节不会再重复。学习每一个后续的章节必须熟悉前面章节讨论过的软件功能和有限元知识。后面章节的内容都要使用到前面章节的技巧和经验。

在开始本课程之前，让我们再深入了解一下有限元分析以及它的工作原理，这样便可以建立起关于 SOLIDWORKS Simulation 的基本技能。

0.2 有限元分析概述

在数学术语中，FEA 也称之为有限单元法，是一种求解关于场问题的一系列偏微分方程的数值方法。这种类型的问题涉及许多工程学科，如机械设计、声学、电磁学、岩土力学、流体动力学等。在机械工程中，有限元分析被广泛地应用在结构、振动和传热问题上。

FEA 不是唯一的数值分析工具, 在工程领域还有其他的数值方法, 如有限差分法、边界元法和有限体积法。然而由于 FEA 的多功能性和高数值性能, 它占据了绝大多数工程分析的软件市场, 而其他方法则被归入小规模应用。使用 FEA, 通过不同方法理想化几何体, 能够分析任何形状模型, 并得到预期的精度。当使用现代的商业软件, 例如 SOLIDWORKS Simulation 时, FEA 理论、数值问题公式和求解方法对用户是完全透明的。

作为一个强有力的工程分析工具, FEA 可以解决从简单到复杂的各种问题。一方面, 设计工程师使用 FEA 在产品研发过程中分析设计改进, 由于时间和可用的产品数据的限制, 需要对所分析的模型作许多简化。另一方面, 专家们使用 FEA 来解决一些非常深奥的问题, 如车辆碰撞动力学、金属成形和生物结构分析。

不管项目多复杂或是应用领域多广, 无论是结构、热传导或是声学分析, 所有 FEA 的第一步总是相同的, 都是从几何模型开始。在本课程中, 即为 SOLIDWORKS 的零件和装配件。我们给这些模型分配材料属性, 定义载荷和约束, 再使用数值近似方法, 将模型离散化以便分析。

离散化过程也就是网格划分过程, 即将几何体剖分成相对小且形状简单的实体, 这些实体称为有限单元。单元称为“有限”的, 是为了强调这样一个事实: 它们不是无限的小, 而是与整个模型的尺寸相比之下适度的小。

当使用有限单元工作时, FEA 求解器将把单个单元的简单解合成对整个模型的近似解来得到期望的结果 (如变形或应力)。

因此, 应用 FEA 软件分析问题时, 有以下三个基本步骤:

- 1) 预处理: 定义分析类型 (静态、热传导、频率等), 添加材料属性, 施加载荷和约束, 网格划分。
- 2) 求解: 计算所需结果。
- 3) 后处理: 分析结果。

在应用 SOLIDWORKS Simulation 时, 也遵循以上三个步骤。

通过对 FEA 方法的了解, 列出下列步骤:

- 1) 建立数学模型。
- 2) 建立有限元模型。
- 3) 求解有限元模型。
- 4) 结果分析。

0.3 建立数学模型

SOLIDWORKS Simulation 对来自 SOLIDWORKS 的零件和装配件的几何模型进行分析。该几何模型必须能用正确的、适度小的有限单元进行网格划分。对于小的概念, 并不是指它的单元尺寸, 而是通过网格中单元的数量来表示。这种对网格的要求有着极其重要的含义。必须确保 CAD 几何模型的网格划分, 并且确保产生的网格能得到我们感兴趣的数据, 如位移、应力、温度分布等。

通常情况下, 需要修改 CAD 几何模型以满足网格划分的要求。这种修改可以采取特征消隐、理想化或清除的方法, 详述如下:

1. **特征消隐** 特征消隐指合并或消除在分析中认为不重要的几何特征, 如外圆角、圆边、标志等。
2. **理想化** 理想化是更具有积极意义的工作, 它可能会偏离 CAD 几何模型原型, 如将一个薄壁模型用一平面来代替。
3. **清除** 清除有时是必须的, 因为可划分网格的几何模型必须满足比实体建模更高的要求。可以使用 CAD 质量控制工具来检查问题所在。例如, 在 CAD 模型中, 细长面或多重实体会造成网格划分的困难甚至无法划分网格。

我们并不只是为了达到网格划分这个单一目的。通常情况下，对能够进行正确网格划分的模型采取简化，是为了避免由于网格过多而导致分析过程太慢。修改几何模型是为了简化网格从而缩短计算时间。成功的网格划分不仅依赖于几何模型的质量，而且依赖于对 FEA 软件分网技术的娴熟使用。

准备好能够划分网格、但尚未划分网格的模型后，就来确定材料属性、载荷、支撑和约束，并确定分析类型。

以上过程完成了数学模型的创建。注意创建数学模型不是 FEA 特有的。FEA 到目前为止还没真正开始。建立数学模型的流程如图 0-1 所示。

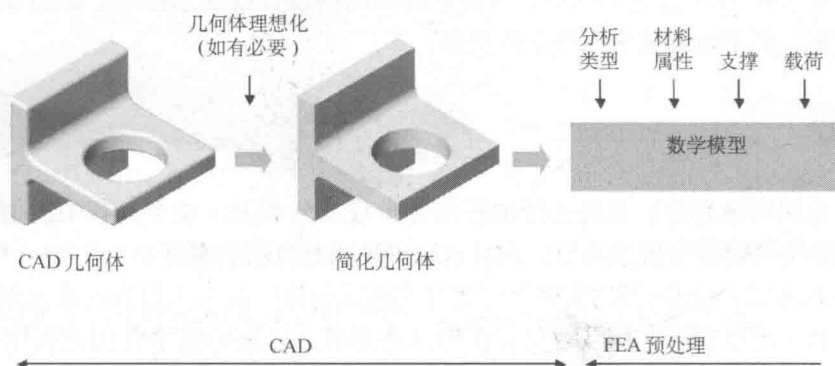


图 0-1 建立数学模型的流程

0.4 建立有限元模型

通过离散化过程，将数学模型剖分成有限单元，这一过程称为网格划分。离散化在视觉上即是将几何模型划分成网格。然而，载荷和支撑在网格完成后也需要离散化，离散化的载荷和支撑将施加到有限单元网格的节点上。建立有限元模型的流程如图 0-2 所示。

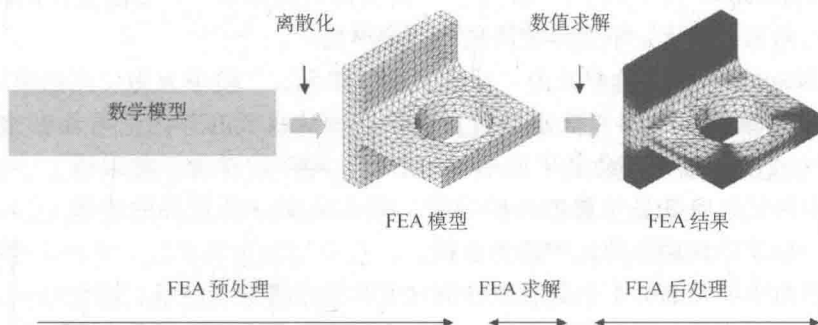


图 0-2 建立有限元模型的流程

0.5 求解有限元模型

创建了有限元模型后，我们使用 SOLIDWORKS® Simulation 的求解器来计算出一些感兴趣的数据。

0.6 结果分析

总的说来，结果分析是最困难的一步。有限元分析提供了非常详细的数据，这些数据可以用各种格式表达。对结果的正确解释需要我们熟悉理解各种假设、简化约定以及前面三步（建立数学模型、

建立有限元模型、求解有限元模型) 产生的误差。

0.7 FEA 中的误差

创建数学模型和离散化成有限元模型会产生不可避免的误差。形成数学模型会导致建模误差, 也称为理想化误差。离散数学模型会带来离散误差, 并且在求解过程中会产生数值误差。

这三种误差, 只有离散误差是 FEA 特有的。也只有这个误差能够在使用 FEA 方法时被控制。影响数学模型的建模误差是在 FEA 之前引入的, 只能通过正确的建模技术来控制。数值误差是在计算过程中积累的, 难于控制, 但幸运的是它们通常都很小。

0.8 有限单元

离散化过程(也叫网格划分)是将连续的模型剖分成有限单元。这个过程中所创建的单元的类型取决于几何模型的类型和设定分析的类型, 有时这取决于我们自己的偏好。

SOLIDWORKS Simulation 用四面体实体单元划分实体几何体, 而用三角形壳单元划分几何面。为什么要局限于四面体和三角形呢? 这是因为只有使用这些形状, 才能对几乎任何几何实体或面进行可靠的网格划分。其他形状的单元, 如六面体(块状), 在目前的网格划分技术水平下不能创建可靠的网格。这种局限性不是 SOLIDWORKS Simulation 网格划分特有的, 可靠的块单元自动网格划分目前还没有发明出来。

在进行下一步之前, 需要澄清一个重要的术语。我们在 CAD 术语中所称的实体几何体, 在 FEA 中称为实体体积。实体单元是用来划分这些实体体积的。“实体”这个词有许多含义, 它在 CAD 术语中作为“实体几何体”, 而在 FEA 术语中作为“实体单元”。

0.8.1 SOLIDWORKS Simulation 中的单元类型

SOLIDWORKS Simulation 中有 4 种单元类型: 一阶实体四面体单元、二阶实体四面体单元、一阶三角形壳单元和二阶三角形壳单元, 下文将依次描述这些单元。

SOLIDWORKS Simulation 称一阶单元为“草稿品质”单元, 二阶单元为“高品质”单元。

1. 一阶实体四面体单元 一阶(草稿品质)实体四面体单元在体内沿着面和边缘模拟一阶(线性)位移场。一阶(线性)位移场命名了该单元的名称, 即一阶单元。如果读者能够从材料力学中回忆起应变是位移的一阶导数, 那么应变(从位移的导数中求出)和应力在一阶实体四面体单元中均为常数。

每个一阶实体四面体单元都有 4 个节点, 分别对应四面体的 4 个角点。每个节点有 3 个自由度, 意味着节点位移可完全由 3 个位移分量来表示。关于自由度的详细阐述将在稍后讲解。变形前后的一阶实体四面体单元如图 0-3 所示。

一阶单元的边是直线, 面是平面。在单元加载变形后, 这些边和面必须仍保持直线和平面。

由一阶单元组成的网格, 其模拟出的真实复杂的位移和应力场是有严重局限性的; 并且, 直线和平面不能正确地模拟曲面形几何模型。

图 0-4 显示了一个使用一阶实体四面体单元构成的肘形几何体, 显然用直线和平面模拟曲面形的几何模型是失败的。

为了示范, 我们使用了很大的(与模型尺寸相比较而言)单元来划分网格, 这样的网格对任何分析来说都是不够精细的。

2. 二阶实体四面体单元 二阶(高品质)实体四面体单元模拟了二阶(抛物线形)位移场以及相应

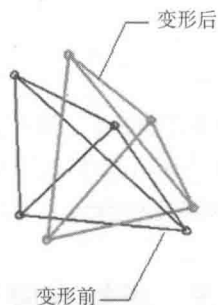


图 0-3 变形前后的一阶实体四面体单元

的一阶应力场（注意抛物线形函数的导数是线性函数）。二阶位移场命名了该单元的名称：二阶单元。

每个二阶实体四面体单元有 10 个节点（4 个角点和 6 个中间节点），并且每个节点有 3 个自由度。

当单元因加载而变形时，如果单元需要模拟曲线型几何模型，则二阶单元的边和面就可以是曲线形。变形前后的二阶实体四面体单元如图 0-5 所示。

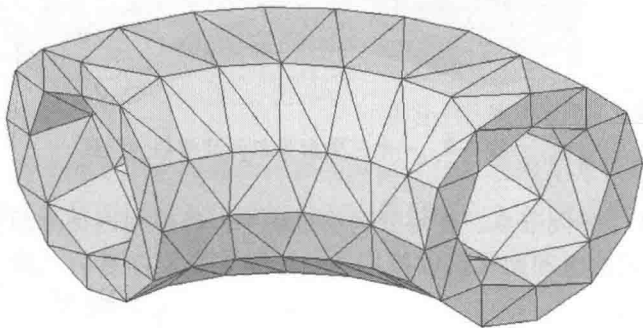


图 0-4 一阶实体四面体单元网格划分结果

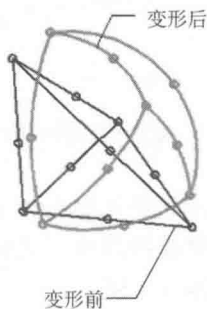


图 0-5 变形前后的二阶实体四面体单元

因此，图 0-6 显示同样的肘形几何体，这些单元能够很好地模拟其曲线形状。

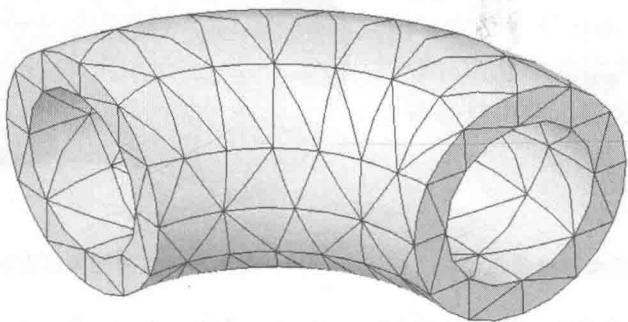


图 0-6 二阶实体四面体单元网格划分结果

为了示范，我们使用很大的（与模型尺寸相比较而言）单元来划分网格。对于分析来说，即使是二阶单元，这些网格也是不够精细的，尽管与一阶单元相比，它对网格的精细程度要求较低。

为了获得精确的应力结果，建议大家在沿壁厚方向使用两层的二阶单元。

由于二阶实体四面体单元具有较好的绘图能力和模拟二阶位移场的能力，在大多数情况下 SOLIDWORKS Simulation 采用它进行分析，即使它比一阶单元需要更多的计算量。

3. 一阶三角形壳单元 类似于一阶实体单元，一阶三角形壳单元沿其面和边模拟线性位移场，以及常数应变和应力。当单元变形时，一阶壳单元的直边仍保持为直线。

每个一阶壳单元有 3 个节点（分布在角点上），并且每个节点有 6 个自由度，这意味着它的位移可完全由 3 个平移分量和 3 个转动分量描述。变形前后的一阶三角形壳单元如图 0-7 所示。

如果用中面代表肘形几何体，并将该面用一阶壳单元进行网格划分，注意到曲面形几何体仍然不够精确。

这个结果类似于之前用一阶单元模拟曲面形几何体的不精确的结果，如图 0-8 所示。

与一阶实体单元相似，这些壳单元对于真实的分析来说太大了。在图 0-8 中，不同的颜色用来表示单元的顶面（棕色）和底面（绿色）。方向和颜色是任意的，可以通过“反向”加以改变。在任何情况下，它们都不代表模型的方向或几何体。

4. 二阶三角形壳单元 二阶（高品质）三角形壳单元模拟二阶位移场和一阶（线性）应力场。