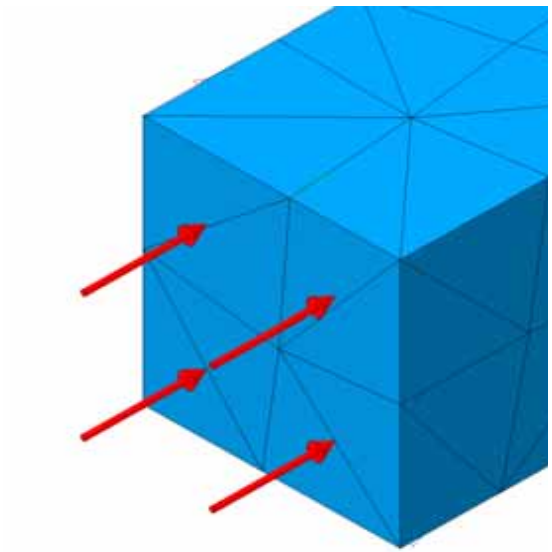
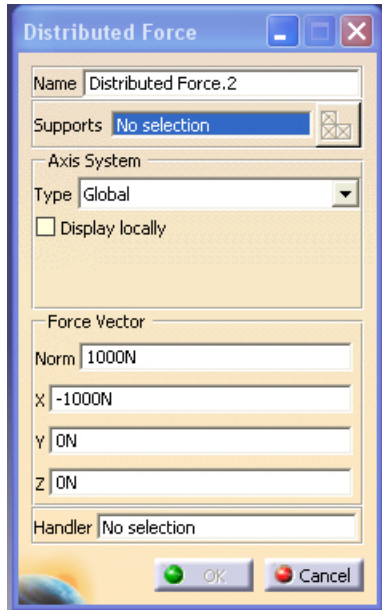
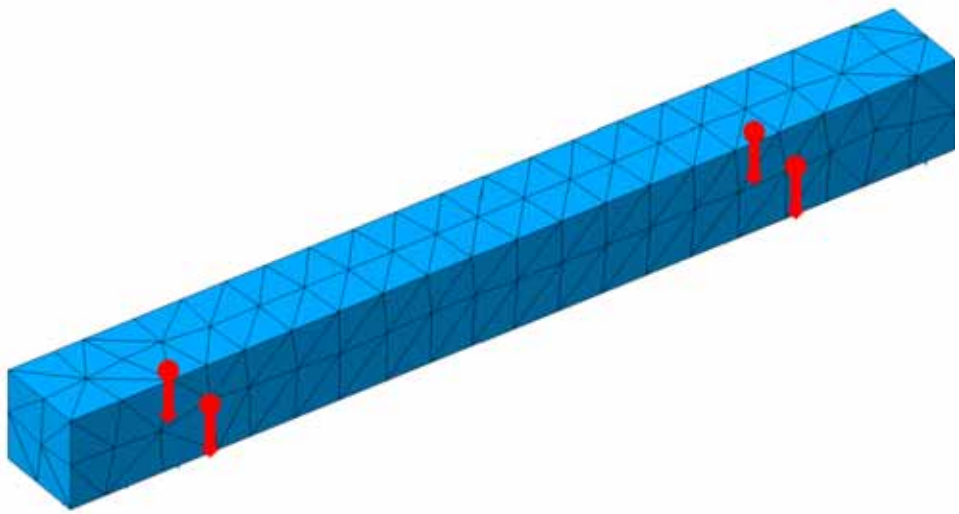
Distributed Force (kontinualno “raspodeljeno” opterećenje)

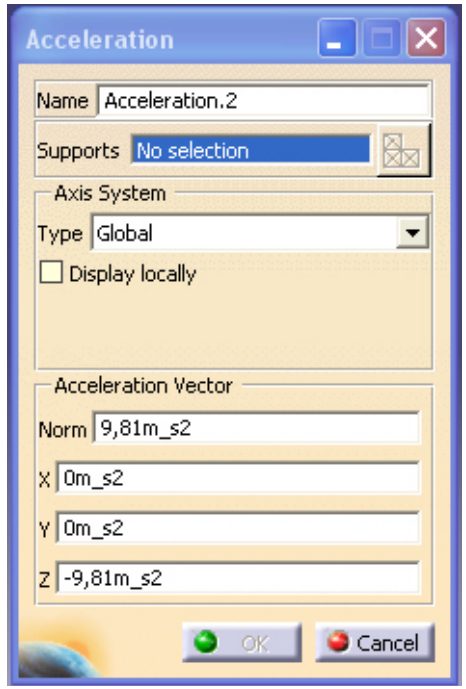




- Kontinualno opterećenje koje se zadaje u vidu projekcija rezultante na ose globalnog ili lokalnog koordinatnog sistema.
- Program po automatizmu vrši ravnomernu raspodelu opterećenja na odabrani nosač.
- Nosač opterećenja može biti bilo koje teme, ivica ili površina realnog modela, kao i virtuelni element.

Acceleration (ubrzanje)

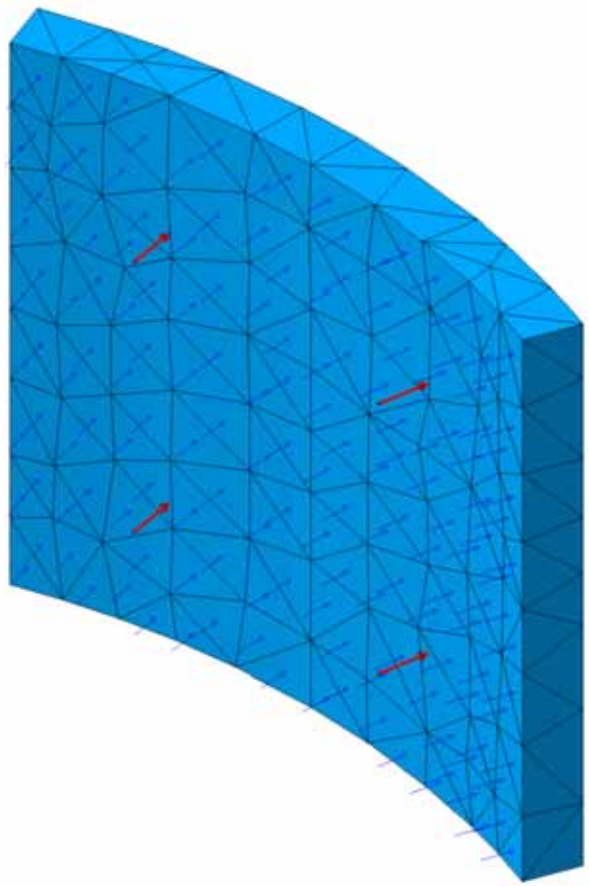




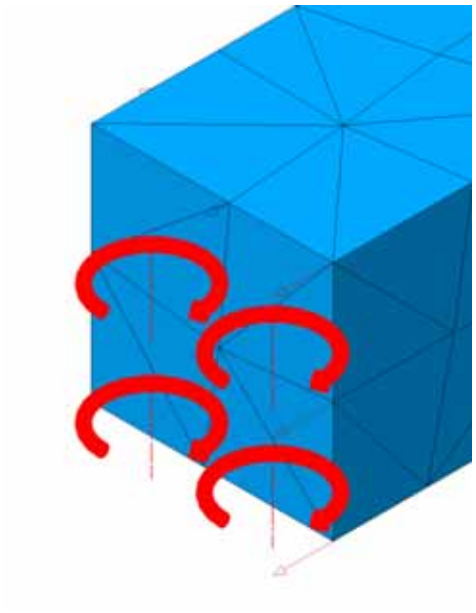
- Ubrzanje koje se zadaje u vidu projekcija rezultante na ose globalnog ili lokalnog koordinatnog sistema.
- Pre zadavanja ubrzanja obavezno je dodeliti materijal modelu, kako bi program na osnovu gustine i zapremine mogao da izračuna masu istog.
- Nosač zapreminske sile dobijene zadavanjem ubrzanja može biti 1D, 2D ili 3D telo (Part Body).

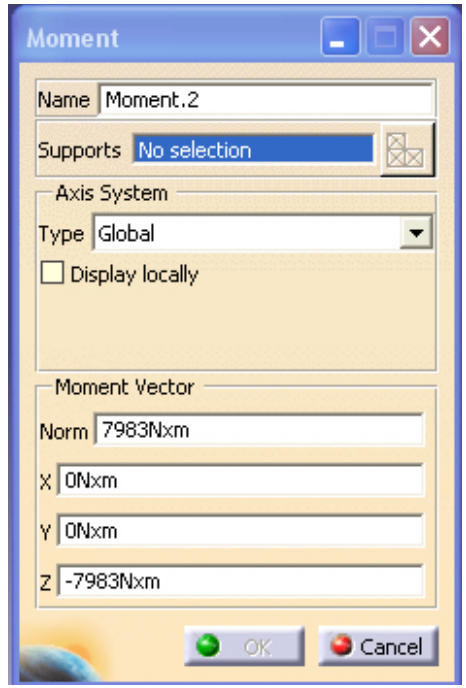
Pressure (pritisak)

- Uniformno skalarno polje pritiska koje se može primeniti samo na realne površine modela.
- Karakteriše ga činjenica da je sila u svakoj tački odabrane površine upravna na istu.
- Ukupna sila koja deluje na odabranu površ dobija se kao proizvod zadatog pritiska i površine odabrane površi.



Moment (moment sprega sila)

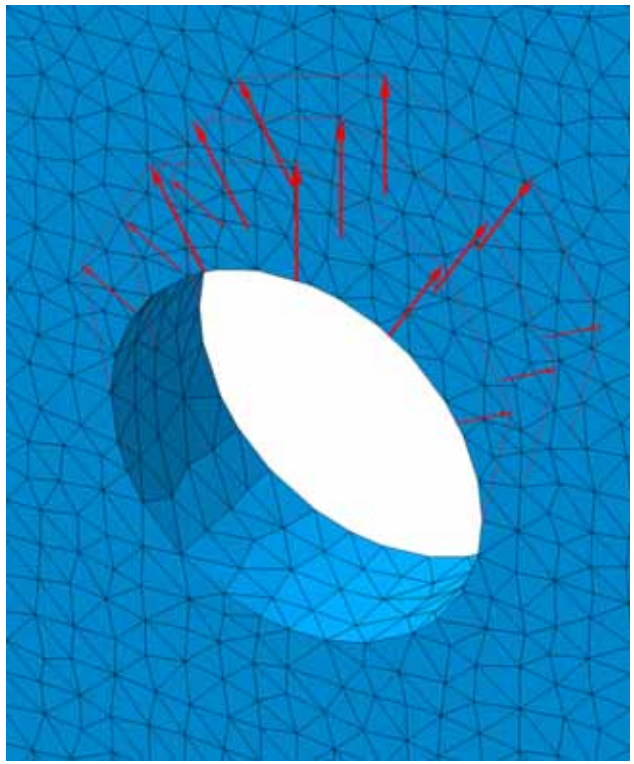




- Moment sprega sila koji se zadaje u vidu projekcija rezultante na ose globalnog ili lokalnog koordinatnog sistema.
- Program po automatizmu vrši razbijanje momenta na spregove sila u odgovarajućim čvorovima mreže KE na odabranom nosač.
- Nosač opterećenja može biti bilo koje teme, ivica ili površina realnog modela, kao i virtuelni element.

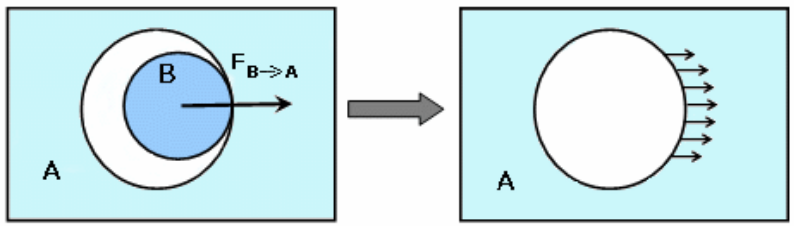
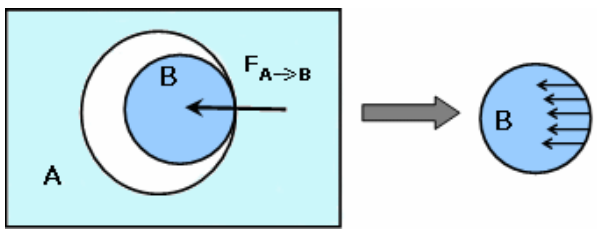
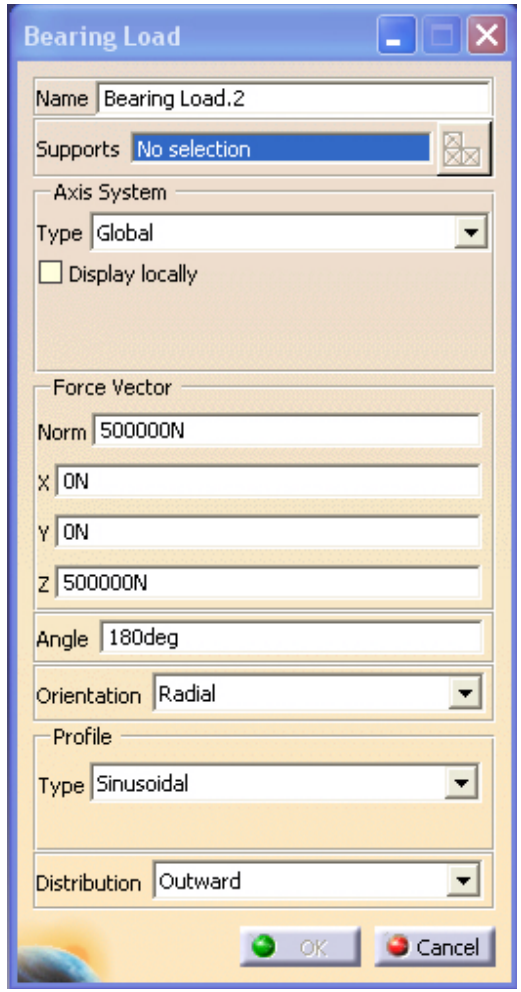
Bearing load (kontaktno opterećenje cilindričnih površina)

- Kontaktno opterećenje koje se zadaje u vidu projekcija rezultante na ose globalnog ili lokalnog koordinatnog sistema.
- Nosač opterećenja može biti samo cilindrična površina realnog modela.
- Moguće je varirati ugaonu širinu zone na koju deluje opterećenje. Ponuđeni ugao raspodele je 180°, kojim se simulira neizvesno naleganje cilindričnih elemenata u kontaktu (na primer bolcna i otvora). Uglom manjim od 180° simulira se zazor, dok se uglom većim od 180° simulira preklop.



Bearing load (kontaktno opterećenje cilindričnih površina)

- **“Orientation” omogućava korisniku da odabere jedan od dva načina raspodele (distribucije) opterećenja:**
  1) Radijalnu - vektori sila u svim čvorovima KE mreže upravni su na odabranu cilindričnu površinu (preporučuje se za simulaciju kontakta)
  2) Paralelnu - vektori sila u svim čvorovima KE mreže paralelni su vektoru rezultantne (zadate) sile.
- **“Distribution” omogućava korisniku dve opcije:**
  1) “Outward” – B gura A



  2) “Inward” – A gura B