

РУКОВОДСТВО ПОЛЬЗОВАТЕЛЯ

программы Fastener Doctor v.1.2



FASTENER DOCTOR

Оглавление

О программе.....	3
1 Список функций и примеры использования программы	5
2 Процедура работы.....	15
2.1 Схема работы программы.....	15
2.2 Описание процедуры работы	16
2.2.1 Подготовка модели в Patran	16
2.2.2 Создание BDF	17
2.2.3 Работа с программой.....	18
2.2.4 Описание настроек программы	18
2.2.5 Проигрывание сессионного файла	30
2.2.6 После проигрывания сессионного файла	30
3 Распознавание крепежа	31
3.1 Поддерживаемые типы сеток и крепежа.....	31
3.2 Устранение проблем с распознаванием крепежа	35
4 Известные проблемы и ограничения	38
5 Теоретическая справка	41
Список литературы	44

О программе

Что делает программа:

Fastener Doctor - программа для лечения и конвертации крепежа в моделях MSC Patran. С ее помощью инженеры могут автоматически преобразовать весь балочный крепеж в модели в крепеж Рутмана и наоборот, а также осуществить починку любых параметров крепежа, включая жесткости смятия и офсеты.

Правовая информация:

Эта программа распространяется по Универсальной общественной лицензии GNU. Полный текст лицензии поставляется вместе с программой и находится в директории программы в папке License, а также доступен по адресу: <http://www.gnu.org/licenses/>. Основные положения:

- Эта программа является свободным программным обеспечением: Вы можете распространять ее и/или изменять, соблюдая условия Универсальной общественной лицензии GNU, опубликованной Фондом свободного программного обеспечения, либо редакции 3, либо (на Ваше усмотрение) любой редакции, выпущенной позже.
- Эта программа распространяется в надежде на то, что она окажется полезной, но БЕЗ КАКИХ-ЛИБО ГАРАНТИЙ, включая даже подразумеваемую гарантию ТОВАРНОЙ ПРИГОДНОСТИ, либо ПРИГОДНОСТИ ДЛЯ ОПРЕДЕЛЕННЫХ ЦЕЛЕЙ. Ознакомьтесь с Универсальной общественной лицензией GNU для получения более подробной информации.

Контакты разработчика:

Copyright (C) 2018 Михаил Козлов.

Сайт проекта: <http://www.fastenerdoctor.ru/>

Адрес электронной почты для связи с разработчиком:

doctor.fastener@gmail.com

Системные требования:

- ОС: 64-разрядная Windows 7, 8, 8.1, 10.
- Установленный MATLAB (предпочтительно), либо GNU Octave.
- Оперативная память: необходимый объем зависит от размера загружаемой в программу из bdf файла модели. 4 Гб – минимальный объем (небольшие модели), 8 Гб – рекомендуемый объем (большие модели, ~1-2 млн. конечных элементов).

Информация для разработчиков:

- При условии соблюдения положений Универсальной общественной лицензии GNU на основе данной программы можно создавать другое ПО, основанное на чтении модели из bdf файла.
- Список поддерживаемых карточек находится в файле Read_BDF.m.
- Спецификации поддерживаемых в данной версии программы карточек актуальны с Nastran 2010 по Nastran 2018.

ВНИМАНИЕ!

Перед использованием программы ознакомьтесь с разделом
«Известные проблемы и ограничения»!

1 Список функций и примеры использования программы

Список функций программы:

1. Починка крепежа Рутмана:
 - Жесткости BUSH-элементов (металл, композит).
 - Системы координат в узлах.
 - Степени свободы RBAR.
 - Офсеты точек смятия.
 - «Пауки» в отверстиях.
2. Починка балочного крепежа:
 - Офсеты точек смятия.
 - «Пауки» в отверстиях.
3. Конвертация крепежа:
 - Балочный в Рутмана.
 - Рутмана в балочный.
4. Построение в Patran осей распознанного крепежа.
5. Преобразование сеток в местах установки крепежа.

Починка жесткостей BUSH-элементов

В случае крепежа Рутмана можно выполнить починку жесткостей BUSH-элементов в металле и в композите. Данная функция может использоваться для обновления жесткостей смятия в крепеже Рутмана после проведения в КЭ модели любых изменений в зонах крепежа, включая установку нового твердотельного кронштейна с другими толщинами (Рис. 3). При выполнении починки жесткостей BUSH-элементов также будет произведена починка систем координат в узлах болта.

Внимание! В текущей версии программы жесткости смятия в композите вычисляются приближенно, и методика их получения верна только в некоторых случаях (см. раздел «Теоретическая справка»).

Починка систем координат в узлах болта Рутмана

При починке систем координат во всех узлах болта Рутмана задаются правильные системы координат анализа и референсные системы координат. Данная функция позволит, например, устранить ошибки в случае, когда крепеж Рутмана был импортирован из другой модели, после чего была выполнена операция *Equivalence*, вследствие которой некоторые узлы крепежа были заменены узлами существующей сетки. В результате этого системы координат анализа в данных узлах окажутся неправильными, что приведет к неправильной работе RBAR в болте. Аналогичная ситуация возможна при установке крепежа Рутмана в отверстия твердотельных кронштейнов с помощью метода фиктивной сетки.

Починка/модификация степеней свободы RBAR

В случае крепежа Рутмана можно выполнить починку или модификацию степеней свободы RBAR (также автоматически будет произведена починка систем координат в узлах болта). Выполнение починки степеней свободы RBAR может понадобиться, если по каким-то причинам они окажутся неправильными. В этом случае программа присвоит всем RBAR в болте правильные степени свободы. Модификация степеней свободы RBAR может понадобиться, когда пользователь захочет изменить метод закрепления болта Рутмана от поворота вокруг своей оси. Данный параметр контролируется настройкой *RutFast_Axial_Constraint* (см. раздел «Описание настроек программы»). Закрепление может осуществляться:

- Посредством передачи вращательной степени свободы первым RBAR-элементом.

- Через граничное условие, задаваемое пользователем самостоятельно. (Внимание! В этом случае программа освободит стержень болта по осевому вращению. Пользователь должен сам задать граничное условие $R3 = 0$ в одном из узлов стержня болта).

Починка офсетов точек смятия

Пользователь может осуществить починку или удаление офсетов точек смятия в крепеже. Починка офсетов точек смятия нужна для того, чтобы:

- Пластина с офсетом не испытывала паразитный изгиб от действия силы смятия (Рис. 1).
- Длины сегментов стержней крепежа между ярусами соединения соблюдались, и изгиб крепежа моделировался корректно.

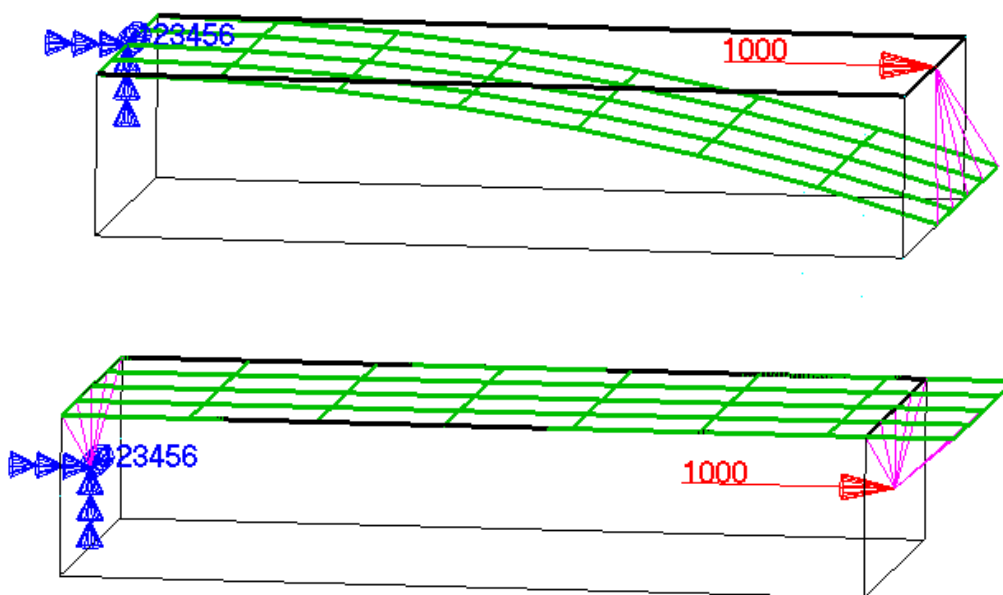


Рис. 1 Сверху – паразитный изгиб пластины с офсетом, когда силы смятия действуют на уровне элементов; снизу – отсутствие паразитного изгиба в пластине с офсетом, когда точки действия сил смятия располагаются на уровне срединной плоскости пластины

В результате починки офсетов точек смятия узлы крепежа переносятся на срединную плоскость пластины, а между узлом крепежа и соответствующим узлом пластины устанавливается RBE2, передающий все степени свободы.

Пользователь также может удалить все офсеты точек смятия в крепеже, если желает. При этом из модели будут удалены соответствующие RBE2, а узлы крепежа станут напрямую привязаны к узлам сетки.

На Рис. 2 показано исправление офсетов точек смятия на примере болта нулевой длины (такое возникает, когда для построения сеток выбраны смежные поверхности двух деталей).

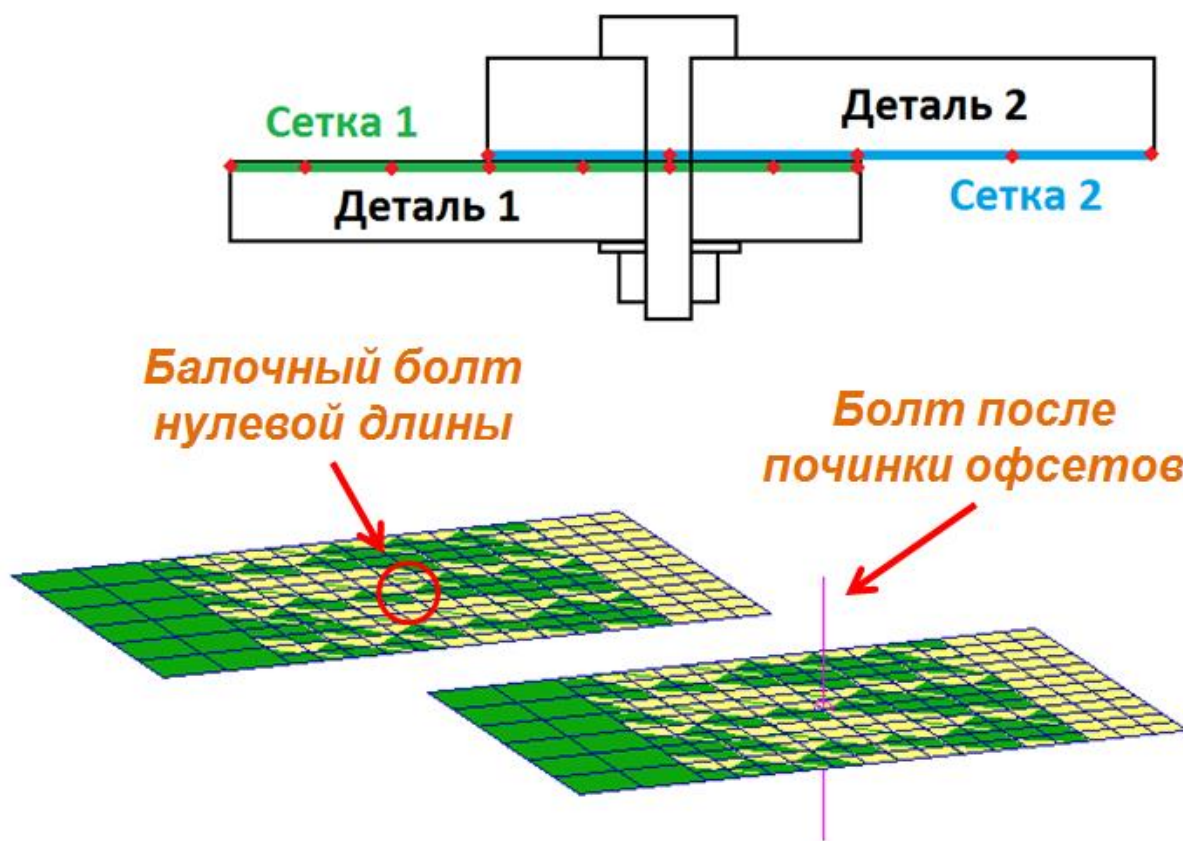


Рис. 2 Иллюстрация починки офсетов точек смятия на примере болта нулевой длины

Починка «пауков» в отверстиях

Крепеж может быть установлен в 2D/3D отверстия в сетке с помощью «пауков» из RBE2 или балочных элементов. Если в результате изменений в модели оказалось так, что центральный узел «паука» больше не находится в центре отверстия (например, к крепежу был присоединен новый кронштейн с измененными толщинами), то пользователь может осуществить починку

центрального узла «паука», в результате которой он будет перемещен в центр отверстия. Пример починки «паука» в твердотельном отверстии при изменении толщины пояса кронштейна показан на Рис. 3.

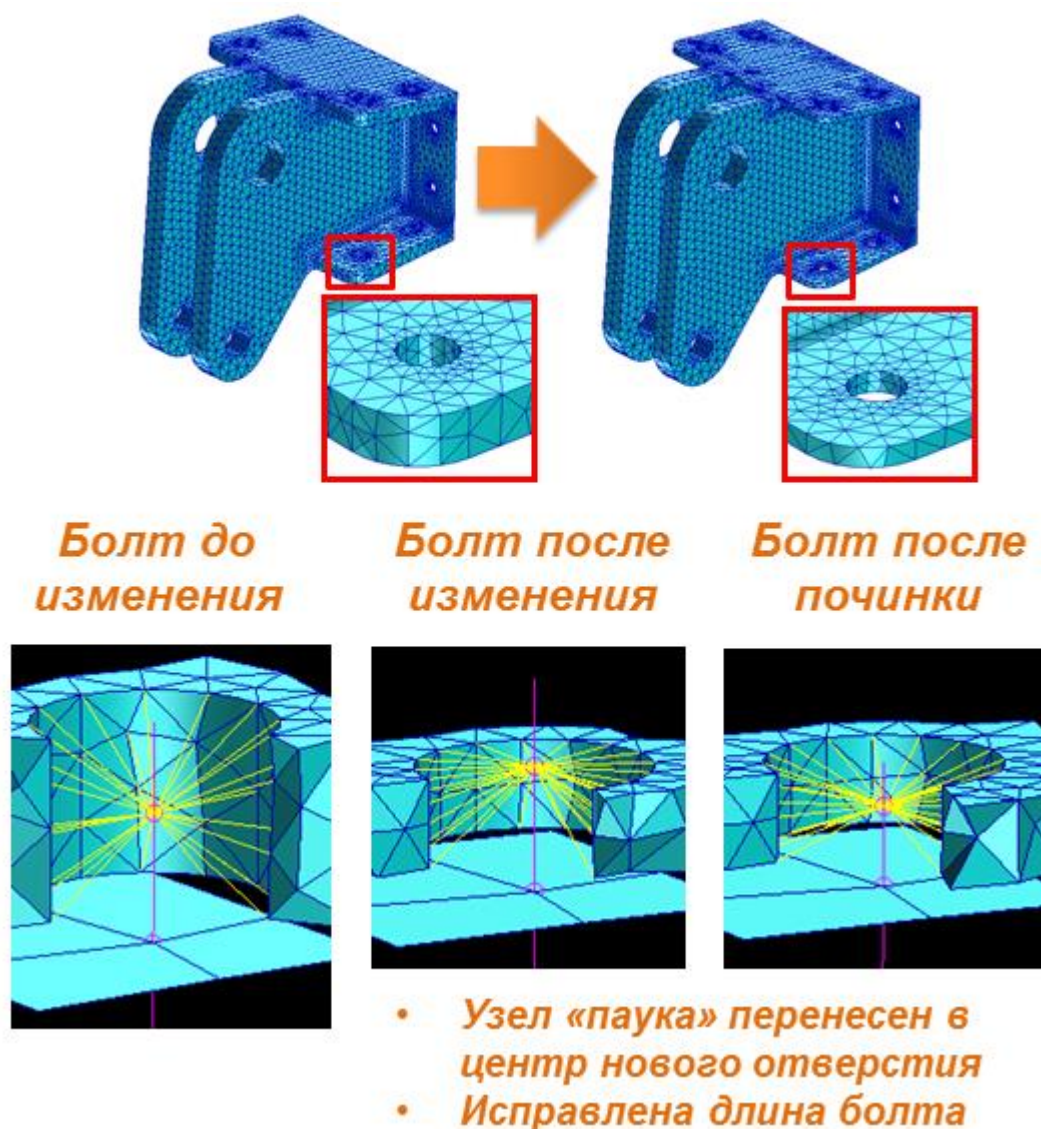


Рис. 3 Пример починки болта в твердотельном отверстии при изменении толщины пояса кронштейна

Конвертация крепежа

Программа позволяет конвертировать балочный крепеж в крепеж Рутмана, а также крепеж Рутмана в балочный крепеж. При этом в обоих случаях автоматически будет выполнена починка офсетов точек смятия. Пример конвертации балочного крепежа в крепеж Рутмана показан на Рис. 4.

Конвертация крепежа может применяться с целью упрощения установки крепежа Рутмана в КЭ модели. Для этого пользователь сначала расставляет в модели балочный крепеж, а затем использует программу Fastener Doctor для преобразования его в крепеж Рутмана.

Также существует практика использования в расчетах на потерю устойчивости балочного крепежа (т.к. при использовании крепежа Рутмана может появиться множество нефизичных или сомнительных мод потери устойчивости). В этом случае пользователь может воспользоваться программой Fastener Doctor для преобразования крепежа Рутмана в КЭ модели в балочный крепеж.

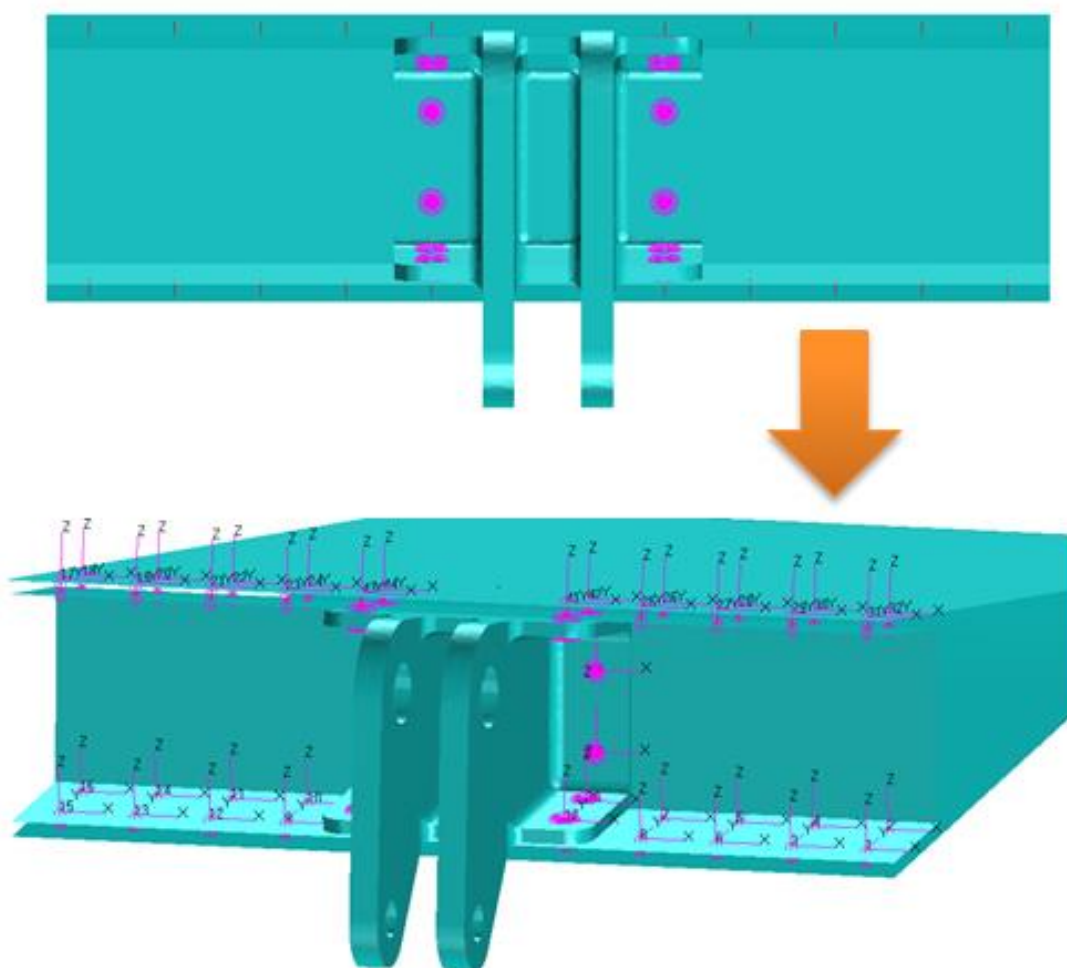


Рис. 4 Пример конвертации балочного крепежа в крепеж Рутмана

Построение в Patran осей распознанного крепежа

В диагностических целях можно выполнить построение в Patran с помощью линий осей крепежа, распознанного программой. Пример построения осей крепежа показан на Рис. 5.

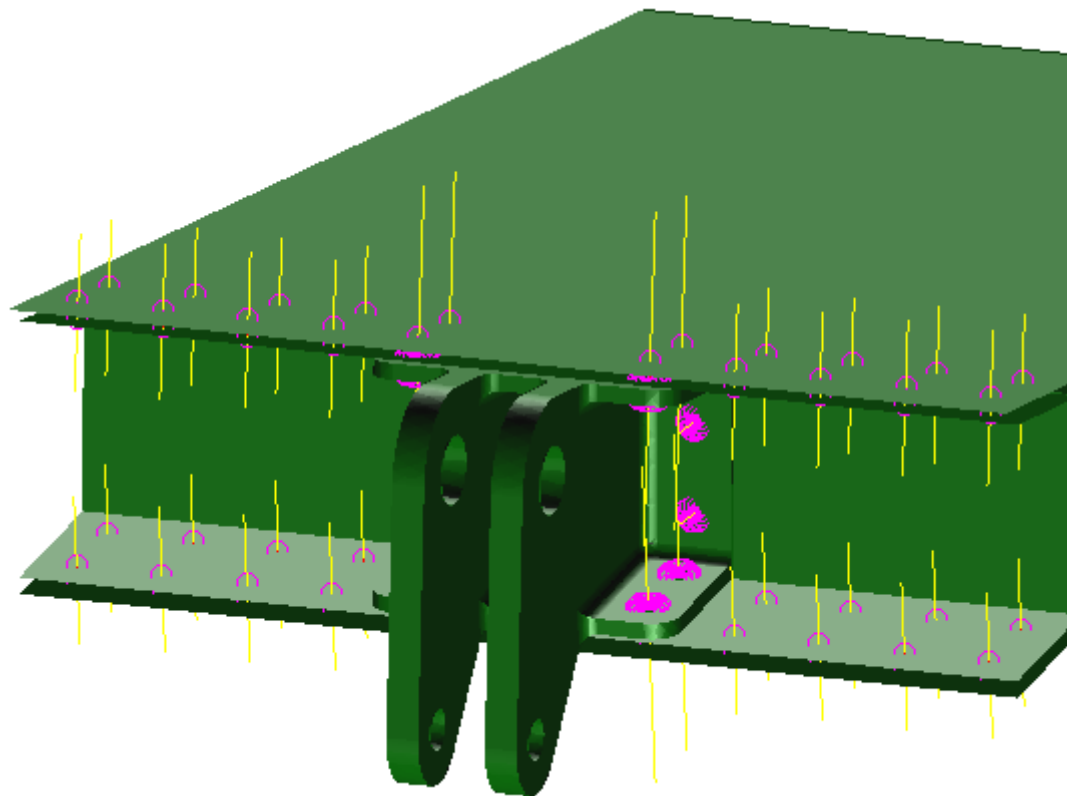


Рис. 5 Построение осей распознанного крепежа

Преобразование сеток в местах установки крепежа

Программа Fastener Doctor позволяет изменять сетку в местах установки крепежа. Можно выполнять взаимное преобразование родственных сеток (Рис. 6 – Рис. 8). На Рис. 9 показан пример установки локального усиления из RBE2 в сетке из оболочечных элементов.

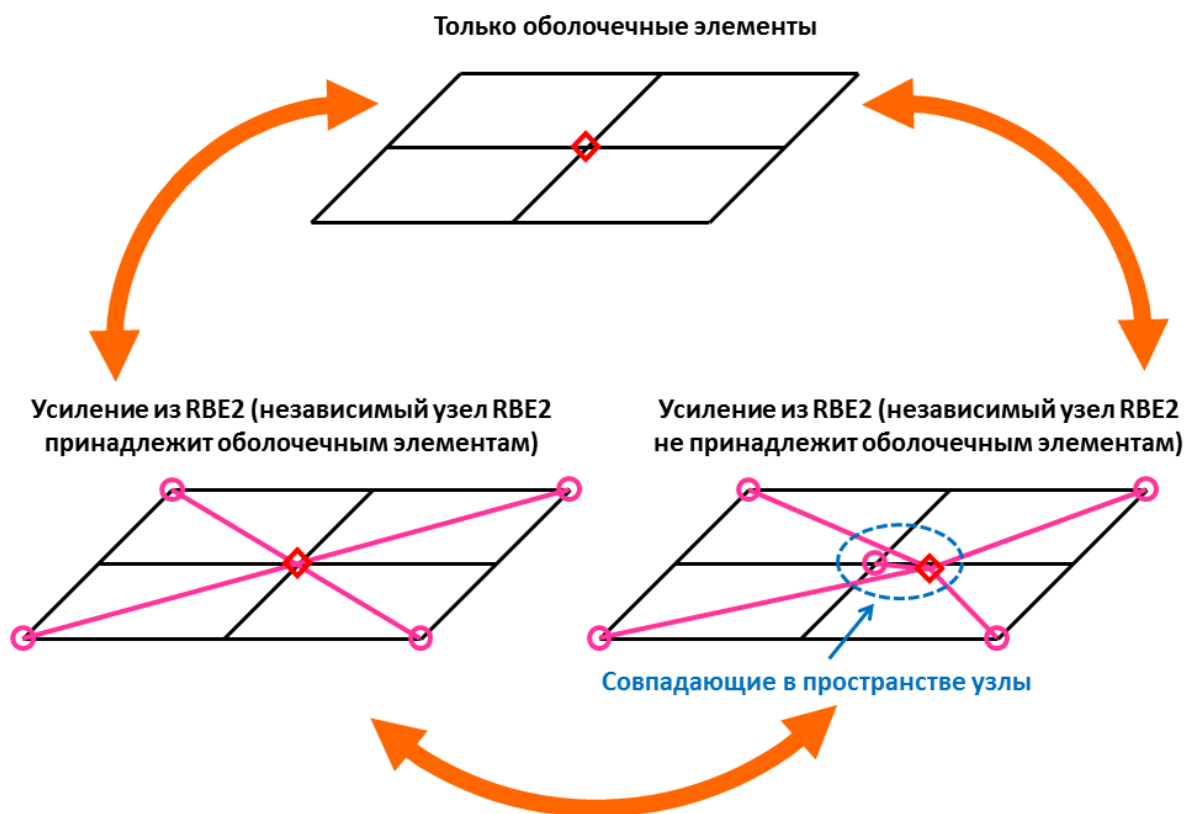


Рис. 6 Возможные взаимные преобразования сеток из оболочечных элементов



Рис. 7 Возможные взаимные преобразования сеток в случае явного отверстия в сетке из оболочечных элементов

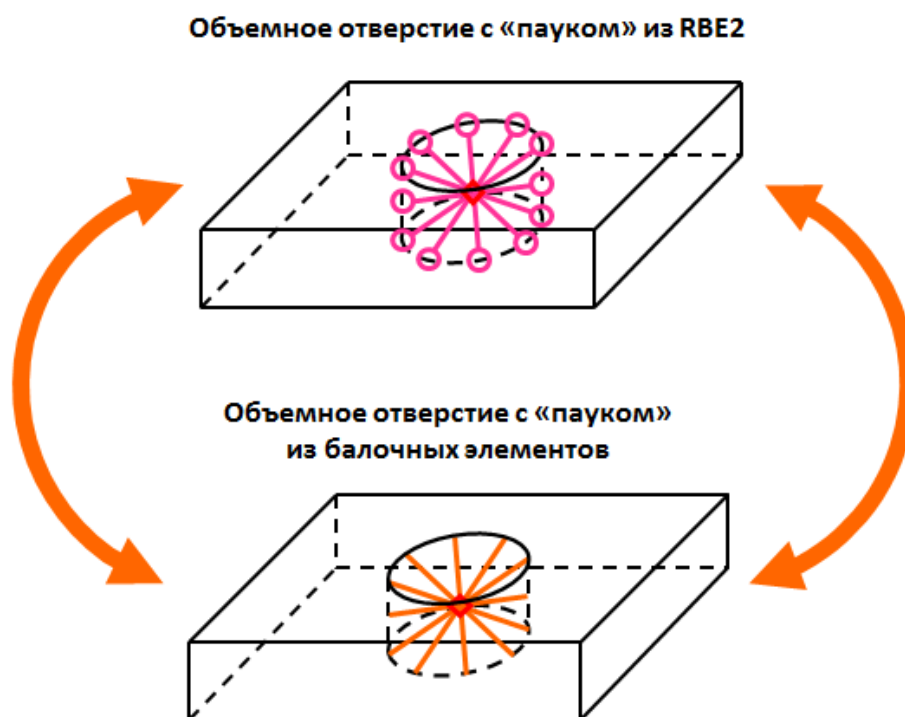


Рис. 8 Возможные взаимные преобразования сеток в случае явного отверстия в сетке из твердотельных элементов

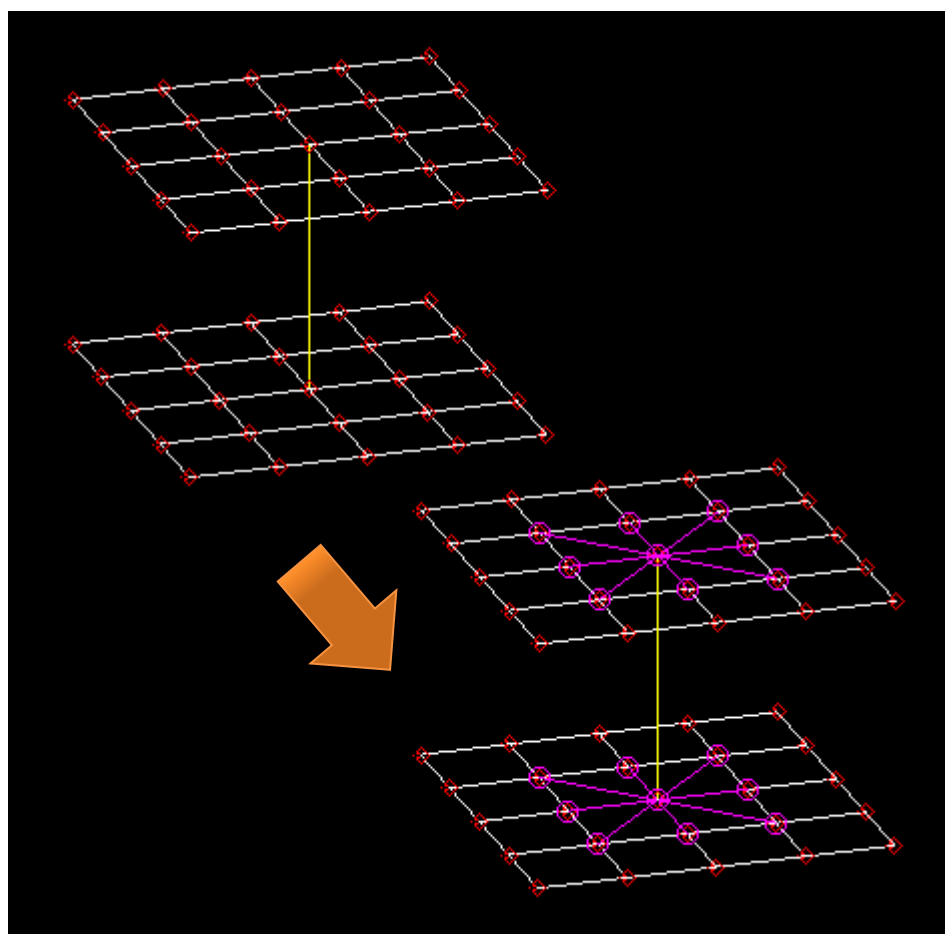


Рис. 9 Пример установки локального усиления из RBE2

Иное использование программы

При условии соблюдения положений Универсальной общественной лицензии GNU на основе данной программы можно создавать другие инструменты для MSC Patran, основанные на чтении модели из bdf файла.

2 Процедура работы

2.1 Схема работы программы

Схема работы программы приведена на Рис. 10.



Рис. 10 Схема работы программы

Работа с программой состоит из следующих этапов:

1. Пользователь создает файл BDF со всей моделью или ее частью.
2. Программа Fastener Doctor считывает файл BDF, воссоздает у себя в памяти модель, находит в ней крепеж и выполняет необходимые действия.
3. Внесение изменений в базу Patran осуществляется с помощью проигрывания полученного в результате работы программы сессионного файла.

2.2 Описание процедуры работы

2.2.1 Подготовка модели в Patran

- В MSC Patran должна быть создана конечно-элементная модель, и в ней расставлен крепеж любого вида (балочный, Рутмана, либо оба вида).
- Поддерживаемые типы крепежа и сеток, куда устанавливается крепеж, рассмотрены в разделе «Поддерживаемые типы сеток и крепежа».
- Распознаваемый программой крепеж Рутмана в оболочечной сетке может быть расставлен с помощью утилиты Fastener Builder (Рис. 16), а также с помощью утилиты Fastener Builder (shells solids) (Рис. 16), если в ней используется настройка Plate-to-Plate-Contact > Rigid. Однако рекомендуется не пользоваться второй утилитой при создании болтов Рутмана (см. раздел "Известные проблемы и ограничения").
- Для элементов, граничащих с болтом, должны быть созданы материалы и назначены property set'ы.
- Стержни крепежа не должны быть кривыми (максимальный допускаемый излом составляет 1°).
- Внимание! Программа будет неправильно работать на болтах, установленных в скошенные трехмерные отверстия (когда отверстие «просверлено» не по нормали к детали, Рис. 14). Необходимо избегать такого крепежа.
- Если крепеж установлен в 2D отверстие, и от центральной точки отверстия к его кромке ведет RBE2, либо «паук» из балок, то все лучи RBE2/«паука» из балок должны вести только на контур отверстия и не захватывать узлы за контуром отверстия.
- Если крепеж установлен в 3D отверстие, и от центральной точки отверстия к его стенке ведет RBE2, либо «паук» из балок, то все лучи RBE2/«паука» из балок должны вести только на стенку отверстия и не захватывать узлы за стенкой отверстия.

- Крепеж Рутмана с симметрией (Рис. 15) не поддерживается и не распознается программой.
- Если в модели существует болт, установленный в проушину, то с большой осторожностью переделывайте его в болт Рутмана, так как теория смятия Рутмана описывает только случай расстановки крепежа в регулярные зоны (скрепление пластинок), и работа болта в проушине с использованием жесткостей смятия, вычисленных по методике Рутмана, будет описываться некорректно.

2.2.2 Создание BDF

- Программа распознает и изменяет только тот крепеж, который был экспортирован в bdf.
- BDF файл должен быть создан в Patran.
- При создании bdf файла нужно всегда выставлять необходимые настройки точности, чтобы не терялись цифры после запятой (Write stored precision – в Patran 2011; Card format > Large – в Patran 2014).
- BDF файл должен быть формата unsorted (настройка по умолчанию в Patran). Формат sorted файла bdf не поддерживается и никак не обнаруживается программой. Его использование приведет к непредвиденным последствиям.
- В нормальном случае можно экспортировать в BDF всю модель целиком. Если модель очень большая (много элементов), то рекомендуется сохранять в bdf только ту часть модели, где располагаются болты, над которыми необходимо произвести операции. Вместе с каждым болтом должен быть сохранен кусок сетки, окружающий его со всех сторон. Требуется хотя бы один ряд элементов вокруг болта.
- При создании bdf в Translation parameters не нужно ставить галочку напротив параметра Convert cbars to cbeams.

- При создании bdf в Translation parameters не нужно ставить галочку напротив параметра Write continuation markers.
- Если нагрузка в модели раздается через RBE3, то эти RBE3 необходимо убирать из группы, из которой формируется bdf, если они попадают на зону крепежа.
- Если крепеж установлен в такую часть модели, где между shell-оболочками, соединенными болтом, есть объемные элементы (например, явно моделирующие соты в сэндвиче, либо сухарь между обшивками агрегата), то в таких случаях объемные элементы между оболочками не нужно экспортировать в bdf (иначе данный крепеж не распознается).

2.2.3 Работа с программой

- Запустите MATLAB, либо GNU Octave.
- Откройте в MATLAB / GNU Octave файл FASTENER_DOCTOR.m.
- Задайте необходимые настройки.
- Запустите программу нажатием клавиши F5 и дождитесь окончания ее выполнения. Информация о выполнении программы появляется в командном окне MATLAB / GNU Octave.
- Сессионный файл с результатами выполнения программы будет создан в той же папке, где располагается bdf файл.

2.2.4 Описание настроек программы

Настройки программы задаются в соответствующем разделе файла FASTENER_DOCTOR.m.

Параметры базы Patran

В данном разделе настроек задаются следующие порядковые номера объектов в базе Patran. Их необходимо знать для создания новых объектов в базе в процессе проигрывания сессионного файла.

Необходимо задать:

- Следующий номер узла в базе Patran (Где смотреть: Elements -> Create -> Node -> значение поля Node ID List).
- Следующий номер элемента в базе Patran (Где смотреть: Elements -> Create -> Element -> значение поля Element ID List).
- Следующий номер MPC в базе Patran (Где смотреть: Elements -> Create -> MPC -> значение поля MPC ID).
- Следующий номер кривой в базе Patran (Где смотреть: Geometry -> Create -> Curve -> значение поля Curve ID List).
- Следующий номер системы координат в базе Patran (Где смотреть: Geometry -> Create -> Coord -> значение поля Coord ID List).
- Следующий номер property set с префиксом FD в базе Patran (Где смотреть: Properties -> Create -> список property set'ов. Пример: если FD_000000325 последний в базе, то нужно задать 326. Если таких property set'ов в базе нет, то нужно задать 1).

Параметры ввода-вывода

В данном разделе указывается рабочая папка (папка, где располагается bdf файл) и имя bdf файла. Имя bdf файла можно указывать как с расширением, так и без него. В рабочей папке будет создан сессионный файл с результатами выполнения программы.

Конфигурирование заданий

В данном разделе настраиваются действия, выполняемые программой. Определенная группа действий называется заданием. В программе существуют следующие пять типов заданий:

1. Починка болтов Рутмана.
2. Починка балочных болтов.
3. Конвертация крепежа.
4. Построение осей распознанного крепежа в Patran с помощью линий.

5. Преобразование сеток в местах установки крепежа.

За один запуск программы можно выполнить сразу несколько заданий. То, какие задания и в каком порядке будут выполнены при запуске программы, определяется параметром Task_Order. Он может принимать значения в виде строки, состоящей из последовательности цифр, обозначающих номер задания. Если цифра отсутствует, то задание соответствующего типа не будет выполняться. Например, если Task_Order = '241', то последовательно будут выполнены задание №2, задание №4, а затем задание №1.

Задание каждого типа можно детально сконфигурировать, указывая в разделе его настроек различные параметры. Например, можно выбрать, что именно чинить при починке крепежа Рутмана. Описание параметров и их возможные значения приведены в Табл. 1 – Табл. 8.

Табл. 1 Параметры починки крепежа Рутмана

Название параметра	Возможные значения	Описание
RutFast_Repair_Bush	TRUE	Починка ориентации и жесткостей BUSH-элементов (также будет произведена починка систем координат в узлах болта).
	FALSE	Жесткости BUSH-элементов останутся без изменений.
RutFast_Repair_Offsets	TRUE	Починка офсетов точек смятия (узлы крепежа переносятся на срединную плоскость пластины, а между узлом крепежа и соответствующим узлом пластины устанавливается RBE2, передающий все степени свободы).
	FALSE	Офсеты точек смятия останутся без изменений.
	REMOVE	Удаление офсетов точек смятия (из модели будут удалены соответствующие RBE2, а узлы крепежа станут напрямую привязаны к узлам сетки).
RutFast_Repair_2D_Holes	TRUE	Центральный узел MPC или «паука» из балочных элементов будет перенесен в центр 2D отверстия (Есть ограничения! См. раздел «Известные проблемы и ограничения»).
	FALSE	Центральный узел MPC или «паука» из балок останется без изменений.
RutFast_Repair_3D_Holes	TRUE	Центральный узел MPC или «паука» из балочных элементов будет перенесен в центр 3D отверстия (Есть ограничения! См. раздел «Известные проблемы и ограничения»).
	FALSE	Центральный узел MPC или «паука» из балок останется без изменений.
RutFast_Repair_Coord	TRUE	Починка систем координат анализа и референсных систем координат в узлах болта. При этом если у узла болта меняется система координат анализа, то степени свободы, передаваемые соответствующим ему RBAR, перезадаются в новой системе координат.
	FALSE	Починка систем координат производиться не будет, если только не производится починка жесткостей смятия или степеней свободы RBAR.
RutFast_Repair_RBAR_DOFs	TRUE	Починка/модификация степеней свободы RBAR (также будет произведена починка систем координат в узлах болта). Если параметр

		RutFast_Axial_Constraint установлен в значение RBAR_DOF, то степени свободы RBAR будут модифицированы таким образом, что закрепление болта Рутмана от поворота вокруг своей оси будет осуществляться посредством передачи вращательной степени свободы первым RBAR-элементом. Если параметр RutFast_Axial_Constraint установлен в значение USER_BC, то степени свободы RBAR будут модифицированы таким образом, что закрепление болта Рутмана от поворота вокруг своей оси должно будет осуществляться через граничное условие, задаваемое пользователем самостоятельно. В этом случае программа освободит стержень болта по осевому вращению. Пользователь должен будет сам задать граничное условие $R3 = 0$ в одном из узлов стержня болта.
	FALSE	Починка производиться не будет. Степени свободы RBAR останутся без изменений.

Табл. 2 Параметры починки балочного крепежа

Название параметра	Возможные значения	Описание
BarFast_Repair_Offsets	TRUE	Починка офсетов точек смятия (узлы крепежа переносятся на срединную плоскость пластины, а между узлом крепежа и соответствующим узлом пластины устанавливается RBE2, передающий все степени свободы).
	FALSE	Офсеты точек смятия останутся без изменений.
	REMOVE	Удаление офсетов точек смятия (из модели будут удалены соответствующие RBE2, а узлы крепежа станут напрямую привязаны к узлам сетки).
BarFast_Repair_2D_Holes	TRUE	Центральный узел MPC или «паука» из балочных элементов будет перенесен в центр 2D отверстия (Есть ограничения! См. раздел «Известные проблемы и ограничения»).
	FALSE	Центральный узел MPC или «паука» из балок останется без изменений.

BarFast_Repair_3D_Holes	TRUE	Центральный узел MPC или «паука» из балочных элементов будет перенесен в центр 3D отверстия (Есть ограничения! См. раздел «Известные проблемы и ограничения»).
	FALSE	Центральный узел MPC или «паука» из балок останется без изменений.

Табл. 3 Параметры конвертации крепежа

Название параметра	Возможные значения	Описание
Fastener_Conversion	ALL_BAR_TO_RUTMAN	Конвертация балочного крепежа в крепеж Рутмана (также будет произведена починка офсетов точек смятия). При этом если параметр RutFast_Axial_Constraint установлен в значение RBAR_DOF, то степени свободы RBAR будут установлены таким образом, что закрепление болта Рутмана от поворота вокруг своей оси будет осуществляться посредством передачи вращательной степени свободы первым RBAR-элементом. Если параметр RutFast_Axial_Constraint установлен в значение USER_BC, то степени свободы RBAR будут установлены таким образом, что закрепление болта Рутмана от поворота вокруг своей оси должно будет осуществляться через граничное условие, задаваемое пользователем самостоятельно. В этом случае программа освободит стержень болта по осевому вращению. Пользователь должен будет сам задать граничное условие $R3 = 0$ в одном из узлов стержня болта.
	ALL_RUTMAN_TO_BAR	Конвертация крепежа Рутмана в балочный крепеж (также будет произведена починка офсетов точек смятия).

Табл. 4 Параметры построения осей распознанного крепежа

Название параметра	Возможные значения	Описание
Bolt_Shank_Length_Multiplier	Числовое значение > 0. Рекомендуемый диапазон значений: от 2,0 до 5,0.	Параметр задает множитель, на который будет умножена длина стержня болта. В Patran на месте каждого распознанного стержня болта будет построена линия полученной длины.

Табл. 5 Параметры преобразования сеток в местах установки крепежа

Название параметра	Возможные значения	Описание
Convert_Mesh_From	PLATE PLATE_RBE2_PARALLEL PLATE_RBE2_SEQUENTIAL RBE2_2D_HOLE BAR_SPIDER_2D_HOLE RBE2_3D_HOLE BAR_SPIDER_3D_HOLE	Код исходного типа сеток, над которыми будут осуществляться преобразования (см. Табл. 6 для подробного описания).
Convert_Mesh_To	Согласно матрице возможных преобразований сеток (Табл. 7) в зависимости от значения параметра Convert_Mesh_From.	Код типа сетки, в который необходимо конвертировать исходный тип. Можно выполнять взаимное преобразование сеток в пределах одной группы совместимости (см. Табл. 6). Сетки типов PLATE_RBE2_PARALLEL и PLATE_RBE2_SEQUENTIAL можно также преобразовывать сами в себя, меняя при этом вид RBE2 с помощью параметра Quad_RBE2_Stiffen_Strategy. Все возможные варианты преобразования сеток собраны в Табл. 7. Если «паук» из RBE2 конвертируется в «паук» из балочных элементов, то исходный RBE2 будет удален

		из модели. Если «паук» из балочных элементов конвертируется в «паук» из RBE2, то исходные балочные элементы будут удалены из модели.
Quad_RBE2_Stiffen_Strategy	EDGE DIAGONAL ALL_DIR	Стратегия раскидывания лучей RBE2 на прямоугольные оболочечные элементы, примыкающие к точке установки болта: EDGE – вдоль ребер, DIAGONAL – вдоль диагоналей, ALL_DIR – вдоль ребер и диагоналей (см. Рис. 11). Данная настройка используется, когда выполняются преобразования сетки в пределах группы 1 (см. Табл. 6), в результате которых устанавливается или модифицируется RBE2, служащий для усиления сетки в месте установки крепежа. Если к точке установки крепежа примыкают треугольные оболочечные элементы, то лучи RBE2 для таких элементов будут раскинuty вдоль их ребер. Если в месте установки крепежа используются оболочечные элементы второго порядка, то лучи RBE2 будут раскинuty только на их угловые узлы.
Bar_Spider_PSet_Name	Строка из латинских символов, удовлетворяющая правилам названий объектов в Patran.	Название имеющегося в модели property set, к которому будут привязаны созданные балочные элементы при конвертации «пауков» из RBE2 в «пауки» из балок. ВНИМАНИЕ! Для конвертации RBE2 в «паук» из балок необходимо, чтобы в bdf файле существовал хотя бы один балочный элемент, имеющий данный property set!

Табл. 6 Таблица кодов сеток

Группа совместимости	Код сетки	Пример	Описание
----------------------	-----------	--------	----------

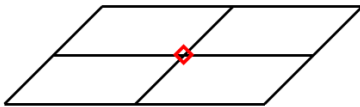
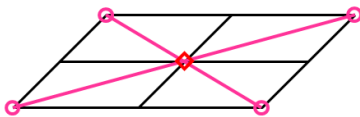
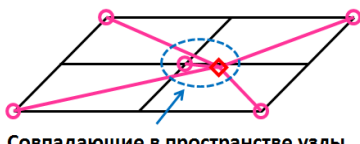
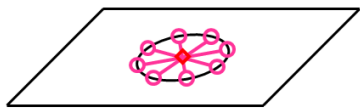
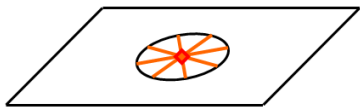
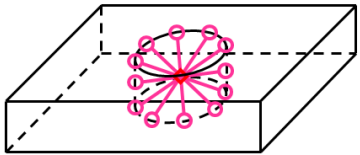
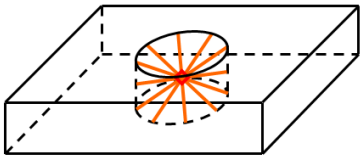
1	PLATE		Сетка из оболочечных элементов.
1	PLATE_RBE2_PARALLEL		Сетка из оболочечных элементов с локальным усилением из RBE2 (независимый узел RBE2 принадлежит оболочечным элементам).
1	PLATE_RBE2_SEQUENTIAL	 Совпадающие в пространстве узлы	Сетка из оболочечных элементов с локальным усилением из RBE2 (независимый узел RBE2 не принадлежит оболочечным элементам).
2	RBE2_2D_HOLE		Явное отверстие в сетке из оболочечных элементов с «пауком» из RBE2.
2	BAR_SPIDER_2D_HOLE		Явное отверстие в сетке из оболочечных элементов с «пауком» из балочных элементов.
3	RBE2_3D_HOLE		Явное отверстие в сетке из твердотельных элементов с «пауком» из RBE2.
3	BAR_SPIDER_3D_HOLE		Явное отверстие в сетке из твердотельных элементов с «пауком» из балочных элементов.

Табл. 7 Матрица возможных преобразований сеток

Целевой тип сетки Исходный тип сетки	PLATE	PLATE_RBE2_PARALLEL	PLATE_RBE2_SEQUENTIAL	RBE2_2D_HOLE	BAR_SPIDER_2D_HOLE	RBE2_3D_HOLE	BAR_SPIDER_3D_HOLE
PLATE		●	●				
PLATE_RBE2_PARALLEL	●	●	●				
PLATE_RBE2_SEQUENTIAL	●	●	●				
RBE2_2D_HOLE					●		
BAR_SPIDER_2D_HOLE				●			
RBE2_3D_HOLE							●
BAR_SPIDER_3D_HOLE						●	

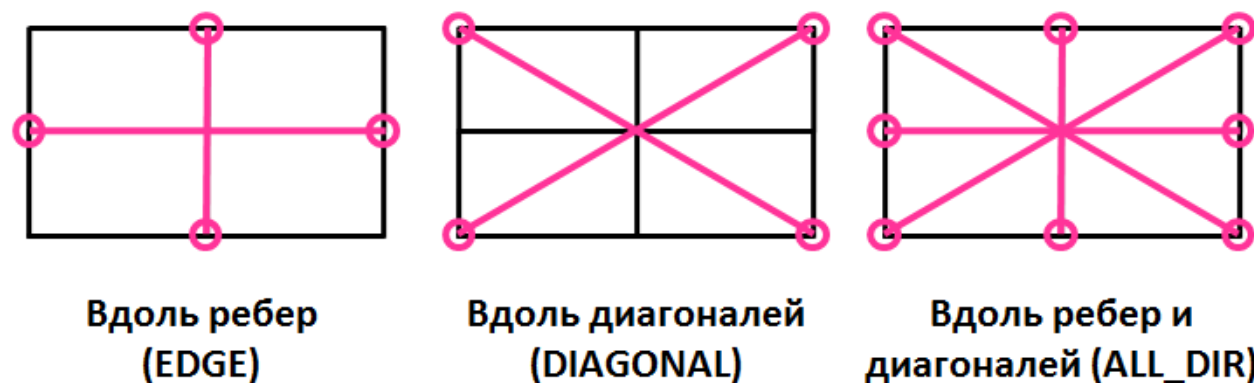


Рис. 11 Стратегия раскидывания лучей RBE2 на прямоугольные оболочечные элементы, задаваемая параметром Quad_RBE2_Stiffen_Strategy

Табл. 8 Дополнительные параметры заданий

Название параметра	Возможные значения	Описание
RutFast_Axial_Constraint	RBAR_DOF	Метод закрепления болта Рутмана от поворота вокруг своей оси посредством передачи вращательной степени свободы первым RBAR-элементом. Данная настройка используется при починке крепежа Рутмана, когда параметр RutFast_Repair_RBAR_DOFs установлен в значение TRUE, а также при конвертации крепежа, когда параметр Fastener_Conversion установлен в значение ALL_BAR_TO_RUTMAN.
	USER_BC	Метод закрепления болта Рутмана от поворота вокруг своей оси через граничное условие, задаваемое пользователем самостоятельно. В этом случае программа освободит стержень болта по осевому вращению. Пользователь должен будет сам задать граничное условие $R3 = 0$ в одном из узлов стержня болта. Данная настройка используется при починке крепежа Рутмана, когда

		параметр RutFast_Repair_RBAR_DOFs установлен в значение TRUE, а также при конвертации крепежа, когда параметр Fastener_Conversion установлен в значение ALL_BAR_TO_RUTMAN.
--	--	--

2.2.5 Проигрывание сессионного файла

- **Сделайте резервную копию базы Patran перед запуском сессионного файла!**
- Откройте в Patran базу, из которой был создан bdf.
- Установите нужную текущую группу в Patran (все новые объекты во время проигрывания сессионного файла будут созданы в текущей группе).
- Запустите сессионный файл из меню: File > Session > Play.
- После запуска сессионного файла и до завершения его выполнения не пытайтесь производить никаких действий в окне Patran!
- В командной строке Patran отображается прогресс выполнения сессионного файла в процентах.
- Как только проигрывание сессионного файла завершится, рекомендуется первым же делом сохранить базу, и только потом начинать совершать первые действия в графическом окне.

2.2.6 После проигрывания сессионного файла

- Программа Fastener Doctor создает property set'ы PBUSH с префиксом FD. Не добавляйте самостоятельно в эти property set'ы другие элементы, а также не меняйте в них систему координат. Программа считает, что с каждым таким property set'ом связан ровно один элемент, и используемая для ориентации CBUSH система координат больше нигде не используется.
- После проигрывания в Patran сессионного файла необходимо вручную удалить неиспользуемые системы координат и пустые property set'ы без элементов. Программа автоматически удаляет только те объекты, которые создала сама – property set'ы с префиксом FD и соответствующие системы координат. «Чужие» property set'ы и системы координат программа не трогает, так как с ними могут быть ассоциированы объекты, не вошедшие в bdf.

3 Распознавание крепежа

3.1 Поддерживаемые типы сеток и крепежа

Программа Fastener Doctor автоматически распознает крепеж в модели, загруженной из bdf файла. В текущей версии программы поддерживаются следующие типы крепежа, схематично показанные на Рис. 12:



Рис. 12 Поддерживаемые в текущей версии программы типы крепежа

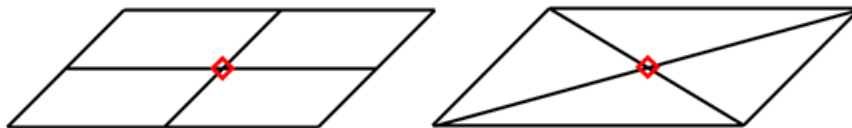
Балочный крепеж представляет собой последовательность из одного или более балочных элементов круглого сечения, обладающих одним property set и соединяющих два или более яруса сетки в модели.

Крепеж Рутмана, поддерживаемый в данной версии программы, представляет собой конструкцию из bar-элементов, bush-элементов и MPC типа RBAR, соответствующую правилам построения крепежа из работы [1].

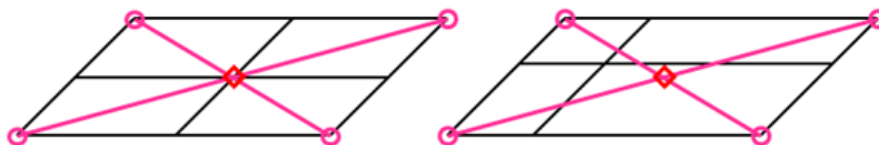
Между узлом крепежа на каждом ярусе сетки и соответствующим узлом сетки дополнительно может располагаться RBE2 с одним зависимым узлом, передающий все степени свободы и служащий для смещения точки смятия на срединную плоскость яруса сетки (см. раздел «Список функций и примеры использования программы»).

Один крепежный элемент соединяет два или более яруса сетки в модели. Структуру окружающей крепеж сетки на k -ом соединяемом ярусе назовем присоединенной топологией k -го яруса сетки. В текущей версии программы поддерживаются следующие типы присоединенной топологии, схематично показанные на Рис. 13:

а) Сетка из оболочечных элементов



б) Сетка с локальным усилением из RBE2



в) Плоские отверстия («паук» из RBE2 / BAR)



г) Объемные отверстия («паук» из RBE2 / BAR)

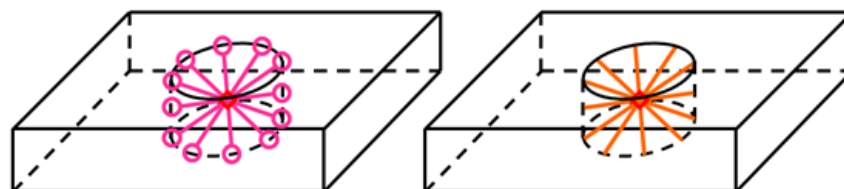


Рис. 13 Поддерживаемые в текущей версии программы типы присоединенной топологии

Каждый элемент крепежа в модели на каждом ярусе может быть связан с любым из перечисленных выше типов присоединенной топологии.

Крепеж может быть установлен в сетку из оболочечных элементов, задаваемых карточками CTRIA3, CTRIA6, CQUAD4, CQUAD8 (Рис. 13а). При этом элемент крепежа на ярусе такого типа крепится к единственному узлу сетки. Оболочечные элементы должны иметь один и тот же property set,

задаваемый карточками PCOMP, PCOMPG либо PSHELL. Карточки PCOMP, PCOMPG и PSHELL могут ссылаться на материалы, задаваемые карточками MAT1, MAT2, MAT8. У элементов вокруг крепежа должна быть согласованная ориентация и одинаковые офсеты.

Крепеж может быть установлен в сетку из оболочечных элементов, локально усиленных с помощью RBE2 (Рис. 13б). Оболочечные элементы могут задаваться карточками CTRIA3, CTRIA6, CQUAD4, CQUAD8. Оболочечные элементы должны иметь один и тот же property set, задаваемый карточками PCOMP, PCOMPG либо PSHELL. Карточки PCOMP, PCOMPG и PSHELL могут ссылаться на материалы, задаваемые карточками MAT1, MAT2, MAT8. У элементов вокруг крепежа должна быть согласованная ориентация и одинаковые офсеты. Элемент крепежа на ярусе такого типа должен крепиться к независимому узлу RBE2. Независимый узел RBE2 может как одновременно являться одним из узлов оболочечных элементов, так и существовать отдельно. У RBE2 может быть любое число зависимых узлов на сетке из оболочечных элементов, большее или равное двум. Один из зависимых узлов RBE2 может находиться в той же точке пространства, что и независимый узел. Степени свободы зависимых узлов RBE2 должны быть 123456.

Крепеж может быть установлен в явные отверстия в сетке из оболочечных элементов, в которых расположен «паук» из RBE2, либо из балок (Рис. 13в). Оболочечные элементы могут быть заданы карточками CTRIA3, CTRIA6, CQUAD4, CQUAD8. Они должны иметь один и тот же property set, задаваемый карточками PCOMP, PCOMPG либо PSHELL. Карточки PCOMP, PCOMPG и PSHELL могут ссылаться на материалы, задаваемые карточками MAT1, MAT2, MAT8. У элементов вокруг крепежа должна быть согласованная ориентация и одинаковые офсеты. Если «паук» задан с помощью RBE2, то степени свободы зависимых узлов RBE2 должны быть 123456. Если «паук» задан с помощью балок, то балки должны иметь один и тот же property set, не совпадающий с property set стержня крепежа и

заданный одной из карточек PBAR, PBARL, PBEAM, PBEAML, PBMSECT, PBRSECT, PBCOMP с нулевыми офсетами и отсутствующими Pinned DOFs. Элемент крепежа на ярусе такого типа должен крепиться к центральному узлу «паука».

Крепеж может быть установлен в явные отверстия в сетке из твердотельных элементов, в которых расположен «паук» из RBE2, либо из балок (Рис. 13г). Твердотельные элементы могут быть заданы карточками CHEXA (8 или 20 узлов), CPENTA (6 или 15 узлов), CTETRA (4 или 10 узлов). Они должны иметь один и тот же property set, задаваемый карточкой PSOLID. Карточка PSOLID должна ссылаться на материал, задаваемый карточкой MAT1. Если «паук» задан с помощью RBE2, то степени свободы зависимых узлов RBE2 должны быть 123456, либо 123. Если «паук» задан с помощью балок, то балки должны иметь один и тот же property set, не совпадающий с property set стержня крепежа и заданный либо с помощью одной из карточек PBAR, PBARL, PBEAM, PBEAML, PBMSECT, PBRSECT, PBCOMP с нулевыми офсетами и отсутствующими Pinned DOFs, либо с помощью карточки PROD. Элемент крепежа на ярусе такого типа должен крепиться к центральному узлу «паука».

3.2 Устранение проблем с распознаванием крепежа

Проверить распознанный программой Fastener Doctor крепеж можно с помощью построения в Patran его осей (см. раздел «Список функций и примеры использования программы»).

Если в результате выполнения программы какие-то из элементов крепежа в модели оказались не распознаны, то рекомендуется проверить крепеж на выполнение следующих обязательных условий (в списке приведены далеко не все условия, а лишь наиболее вероятные причины):

Недостаточность информации в bdf

- Программа распознает только тот крепеж, который был экспортирован в bdf.
- Вокруг каждого элемента крепежа на каждом ярусе должен иметься кусок окружающей его со всех сторон сетки. Требуется хотя бы один ряд оболочечных/твердотельных элементов.
- Для элементов, окружающих крепеж, должны быть созданы материалы и назначены property set'ы (иначе они не попадут в bdf).

Лишние элементы модели в bdf

- Если нагрузка в модели раздается посредством RBE3, то данные RBE3 необходимо убирать из группы, из которой формируется bdf, если их лучи попадают на зону крепежа.
- Если крепеж установлен в такую часть модели, где между shell-оболочками, соединенными болтом, есть объемные элементы (например, явно моделирующие соты в сэндвиче, либо сухарь между обшивками агрегата), то в таких случаях объемные элементы между оболочками не нужно экспортировать в bdf.

Неподдерживаемый тип крепежа

- Крепеж Рутмана с симметрией не поддерживается и не распознается программой.
- Крепеж Рутмана с GAP-элементами из работ [2,3] не поддерживается программой.
- Крепеж Рутмана, установленный в сетку из твердотельных элементов способами их работ [2,3], не поддерживается программой.

Стержни крепежа

- Стержни крепежа должны состоять из балок круглого сечения.
- Все балочные элементы в стержне элемента крепежа должны иметь одинаковый property set.
- Property set стержней крепежа должен задаваться карточками PBAR, PBARL, PBEAM, PBEAML.
- У балочных элементов должны быть нулевые офсеты.
- У балочных элементов не должно быть задано pinned DOFs.
- Стержни крепежа не должны быть кривыми (максимальный допускаемый излом составляет 1°).

Присоединенная топология

- Присоединенная топология сетки на каждом ярусе болта должна соответствовать одному из поддерживаемых типов (см. раздел «Поддерживаемые типы сеток и крепежа»).
- У всех элементов, окружающих болт на каком-либо ярусе, должен быть одинаковый property set.
- У всех оболочечных элементов, окружающих болт на каком-либо ярусе, должны быть сонаправленные нормали (в пределах 15°).

- У всех оболочечных элементов, окружающих болт на каком-либо ярусе, должны быть сонаправленные вектора ориентации материала (в пределах 15°), если материал не изотропный.
- У всех оболочечных элементов, окружающих болт на каком-либо ярусе, должен быть одинаковый офсет.
- Нормали оболочечных элементов, окружающих болт на каком-либо ярусе, могут отклоняться от оси болта не более чем на 20° .
- Если крепеж установлен в 3D отверстие, то соответствующим твердотельным элементам должен быть присвоен изотропный материал.
- Узлы на кромке 2D отверстия должны быть равноудалены от стержня болта в пределах заданного отклонения.
- Узлы на стенке 3D отверстия должны быть равноудалены от стержня болта в пределах заданного отклонения.

Дополнительные возможности

Разработчиком программы предусмотрена диагностическая функция **Where_Is_My_Bolt (Element_number)**, которая вызывается вручную. Ее аргумент – это номер одного из конечных элементов стержня болта, который не был распознан. Функция выводит диагностическое сообщение о причине не распознавания болта. Сообщения, выводимые данной функцией, показывают точную причину, однако могут быть непонятны большинству пользователей, так как использовались разработчиком в процессе отладки программы и содержат отсылки к участкам кода, где не был пройден определенный фильтр. Разработчик рассмотрит возможность сделать сообщения, выводимые данной функцией, понятными пользователям в будущих версиях программы, если со стороны пользователей будет потребность в использовании данной функции.

4 Известные проблемы и ограничения

- Sorted формат файла bdf не поддерживается и никак не обнаруживается программой; его использование приведет к непредвиденным последствиям.
- В текущей версии программы не поддерживается разбор параметров сечений балок произвольной формы в карточках PBRSECT, PBMSECT. Также не считываются карточки SET1, SET3, POINT, POINTAX, задающие параметры сечения. Данная проблема никак не влияет на работу программы, так как предполагается, что стержни крепежа не задаются карточками PBRSECT, PBMSECT.
- Continuation markers в bdf файле не поддерживаются. При создании bdf в Translation parameters не нужно ставить галочку Write continuation markers.
- Программа будет неправильно работать на болтах, установленных в скошенные трехмерные отверстия (когда отверстие «просверлено» не по нормали к детали, Рис. 14). Необходимо избегать такого крепежа.

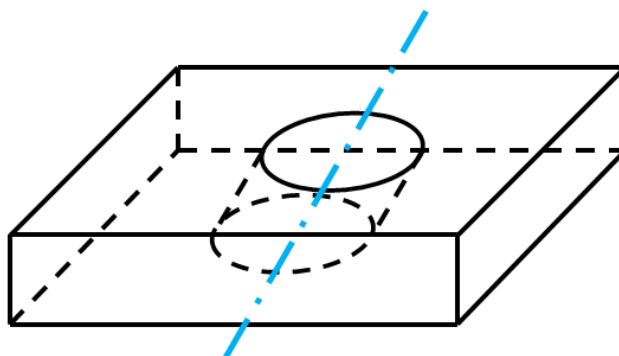


Рис. 14 Скошенное трехмерное отверстие

- Ориентация материала для оболочечных элементов второго порядка может вычисляться не точно (для элементов второго порядка используется тот же алгоритм, что и для элементов первого порядка). Однако это не должно приводить к сколь-нибудь заметным ошибкам.

- Жесткости смятия в композите вычисляются приближенно, и методика их получения верна только в некоторых случаях (см. раздел «Теоретическая справка»).
- Крепеж Рутмана с симметрией (Рис. 15) не поддерживаются и не распознаются программой. Разработчик не планирует добавлять его поддержку.

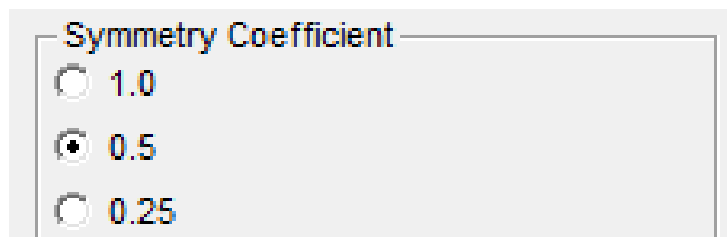


Рис. 15 Установка крепежа Рутмана с симметрией

- Если в Patran ориентация bar-элементов в property set задана с помощью Field, и эти элементы составляют стержень балочного болта, то при его конвертации в болт Рутмана два новых созданных балочных элемента в начале и в конце стержня болта останутся без присвоенной ориентации. Причина этого в том, что в bdf файле нет информации о том поле ориентации, которое использовалось в базе Patran, и пополнить его новыми элементами в данной ситуации невозможно.

Решением данной проблемы, если она появилась, является задание ориентации балочных элементов в таком болте вручную.

Например, такая проблема может появиться, если изначально в базе имелся крепеж Рутмана, созданный с помощью второй стандартной утилиты в Patran – Fastener Builder (shells solids), Рис. 16, – она создает Field для задания ориентации балочных элементов. Затем этот крепеж с помощью программы Fastener Doctor был конвертирован в балочный, а после этого снова в крепеж Рутмана.

Чтобы избежать появления данной проблемы, не используйте утилиту Fastener Builder (shells solids) для создания крепежа Рутмана. Вместо этого либо устанавливайте балочный крепеж и конвертируйте его в крепеж Рутмана с помощью программы Fastener Doctor, либо

используйте для создания крепежа Рутмана утилиту Fastener Builder (Рис. 16).

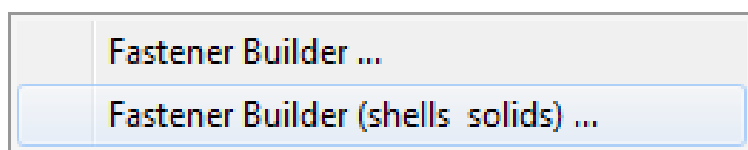


Рис. 16 Стандартные утилиты Patran для установки крепежа Рутмана

5 Теоретическая справка

Жесткости смятия в композите

В данной работе жесткости смятия вычисляются следующим образом. Матрица жесткости ламината вычисляется в осях, в которых задана ориентация элементов (как правило, это оси ортотропии ламината). При этом учитывается положение нейтральной плоскости ламината в каждом направлении с помощью двух отдельных расчетов матриц жесткости (из расчета матрицы жесткости с учетом нейтральной плоскости для направления 1 берутся члены A_{11} и D_{11} ; из расчета матрицы жесткости с учетом нейтральной плоскости для направления 2 – члены A_{22} и D_{22}).

$$\begin{bmatrix} N_x \\ N_y \\ N_{xy} \\ M_x \\ M_y \\ M_{xy} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} & A_{16} & B_{11} & B_{12} & B_{16} \\ A_{12} & A_{22} & A_{26} & B_{12} & B_{22} & B_{26} \\ A_{16} & A_{26} & A_{66} & B_{16} & B_{26} & B_{66} \\ B_{11} & B_{12} & B_{16} & D_{11} & D_{12} & D_{16} \\ B_{12} & B_{22} & B_{26} & D_{12} & D_{22} & D_{26} \\ B_{16} & B_{26} & B_{66} & D_{16} & D_{26} & D_{66} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \varepsilon_x^0 \\ \varepsilon_y^0 \\ \varepsilon_{xy}^0 \\ k_x \\ k_{xy} \\ k_{xy} \end{bmatrix}$$

Жесткости пластины при поступательном смятии – это члены матрицы жесткости A_{11} и A_{22} ; жесткости пластины при вращательном смятии – это члены матрицы жесткости D_{11} и D_{22} (повороту крепежа вокруг оси 1 соответствует жесткость D_{22} , а вокруг оси 2 – жесткость D_{11}).

Поступательные и вращательные жесткости смятия крепежной точки вычисляются следующим образом:

$$S_i^{bt} = \frac{1}{\frac{1}{E^f t} + \frac{1}{A_{ii}}}, \quad S_i^{br} = \frac{1}{\frac{12}{E^f t^3} + \frac{1}{D_{ii}}}, \quad i = 1, 2$$

где E^f – модуль упругости болта, t – толщина пластины. В случае пластин из металла данные жесткости повторяют формулы Рутмана из работы [3].

В рамках описанного выше подхода жесткости смятия в композите вычисляются приближенно, и методика их получения верна только в некоторых случаях. Причины этого следующие:

- Элемент CBUSH в Nastran – это линейный оператор, ставящий в соответствие каждому вектору силы смятия вектор перемещений смятия. В ПКМ такое соответствие задается нелинейным оператором. Поэтому правильное поведение крепежа в ПКМ нельзя задать в модели заранее и на все возможные расчетные случаи, так как для этого потребуется нелинейный CBUSH, в котором жесткости задаются как функция от направления силы.
- Вариант для Patran / Nastran – это подход с итерациями для нахождения жесткостей CBUSH, описанный в работе [3]. Однако он приводит к тому, что для каждого расчетного случая, фактически, создается отдельная КЭ модель. Вычисляемые в данной работе жесткости можно рассматривать как первую итерацию данного процесса.
- В ПКМ перемещение смятия, в отличие от металла, не совпадает с направлением действия силы смятия (Рис. 17). Совпадение достигается лишь в том случае, когда сила смятия действует вдоль одного из направлений ортотропии материала. Методика, примененная в данной работе, корректно описывает поведение крепежа только в этом случае. Поэтому в ходе расчетов требуется контролировать получаемые направления сил смятия.

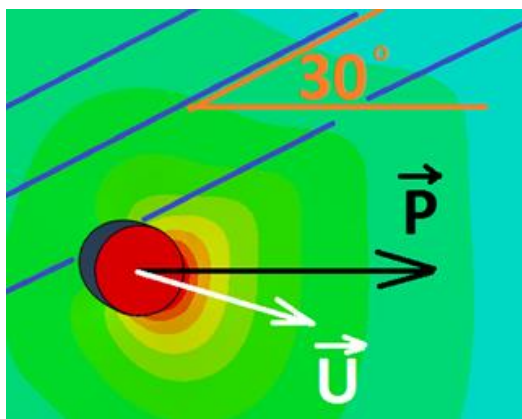


Рис. 17 Несоответствие направления перемещений смятия направлению действия силы смятия в композите

- Методика получения жесткостей смятия лишь по одному числу из матрицы жесткости ламината хорошо работает для изотропного материала (металл), но является весьма приближенной для ПКМ, где для корректного описания процесса деформирования не достаточно лишь членов A_{11} , A_{22} и D_{11} , D_{22} . Необходимо иметь более сложные аналитические методы расчета жесткостей смятия от элементов крепежа для анизотропных пластин.

Список литературы

- [1] A. Rutman, A. Viisoreanu, J. A. Parady. Fasteners Modeling for MSC.Nastran Finite Element Analysis. Paper No. 2000-01-5585. Proceedings of the 2000 World Aviation Conference, San Diego, CA, October 2000.
- [2] A. Rutman, C. Boshers, L. Pearce, J. Parady. Fastener Modeling for Joining Parts Modeled by Shell and Solid Elements. Paper No. 2007-08. Proceedings of the 2007 Americas Virtual Product Development Conference, Detroit, MI, October, 2007.
- [3] A. Rutman, C. Boshers, L. Pearce, J. Parady. Fastener Modeling for Joining Composite Parts. Paper No. AM-VPD09-006. 2009 Americas Virtual Product Development Conference, April 21-22, 2009, Phoenix, AZ.