

## 1 ДЕНЬ

1. Модификатор Подвижное тело (ПТ)
  - 1.1. Круг задач с использованием Подвижного тела
  - 1.2. Возможности моделирования
2. Движение ПТ по заданному закону
  - 2.1. Определение ПТ
  - 2.2. Массово-инерционные характеристики
  - 2.3. Загрузка геометрической модели ПТ
  - 2.4. Требования к геометрическим моделям ПТ на основе импортированных объектов
  - 2.5. Практика**
  - 2.6. Работа с геометрическими моделями: трансформация, замена, установка свойств
  - 2.7. Глобальная СК и ЛСК
    - 2.7.1. Опорная точка
    - 2.7.2. Начальное положение
    - 2.7.3. Центр вращения
  - 2.8. Задание закона движения
    - 2.8.1. Постоянная скорость
    - 2.8.2. Скорость в зависимости от времени
  - 2.9. Параметризация (при помощи редактора формул)
  - 2.10. Определение траектории
    - 2.10.1. Характеристики на ПТ
    - 2.10.2. Угловое положение
  - 2.11. Ограничители
  - 2.12. Время движения
  - 2.13. Задание шага по времени
  - 2.14. Настройка вида тел
  - 2.15. Работа с документацией
3. **Практика**
4. Движение ПТ под действием сил
  - 4.1. Задание сил и моментов
  - 4.2. Степени свободы
  - 4.3. Ограничители движения
5. Связь с CFD
  - 5.1. Задание гидросил

- 5.2.Задание ГУ на ПТ
- 5.3.Взаимодействие с расчетной сеткой
- 5.4.Обновление тела, особенности построения сетки при обновлении тела
- 5.5.Искусственная сжимаемость
- 5.6.Использование ПТ без движения
- 6. **САМОСТОЯТЕЛЬНАЯ РАБОТА**
- 7. Многотельная динамика
  - 7.1.Задание сочлененного механизма (через редактор формул).
- 8. **САМОСТОЯТЕЛЬНАЯ РАБОТА**