

## web 講習会コース：柔軟マルチボディダイナミクス・振動を学ぼう (ものづくりの高度化支援技術)

**ねらい：** ものづくりのための柔軟マルチボディダイナミクス・振動の基礎力と解析力を高める。運動する物体の運動方程式の立て方を学ぶ。技術者教育、社内教育に最適です。

### コース：

- ・コース基本単位 3 コマ\*； 3 時間、  
( \* 1 コマは 1 時間)

|              |                |
|--------------|----------------|
| 初級コース料金      | 13,200 円(消費税込) |
| 中級コース料金      | 16,500 円(消費税込) |
| 上級コース料金      | 19,800 円(消費税込) |
| スーパー・要望コース料金 | 23,100 円(消費税込) |

- ・コース時間割
  - (1) 時間割決定コース  
午後コース：14 時-17 時； コース開催日時表：[「柔軟マルチボディダイナミクス・振動を学ぼう改訂版 5 \(2022 年 3 月～2022 年 6 月\)」](#)に掲載。
  - (2) 時間希望コース  
上記(1)の開催日時表の時間帯での受講が困難な場合には、以下の時間帯での受講も可能です。具体的にご相談下さい。水曜日を除く月～金；午前コース 9:30-12:30、夜間コース 19:00-22:00。
  - (3) 出前出張コース  
ご希望により出張講義をいたします。日時、時間割、料金等は別途ご相談下さい。  
相談連絡先；[nobushim@motionlabo.com](mailto:nobushim@motionlabo.com) 担当者 清水 信行

・講師： 清水信行、他

### コースの組み立て：

- (a) MBD を学ぶための基礎準備コース
  - ・A コース；マルチボディダイナミクスのための基礎数学（初級・中級）
  - ・D コース；柔軟マルチボディダイナミクスのための基礎連続体力学（中級）
  - ・E コース；柔軟マルチボディダイナミクスのためのはり理論の基礎（初・中級）
- (b) 剛体 MBD を学ぶコース
  - ・B コース；剛体マルチボディダイナミクスの平面理論（初級）  
A1 コースを学んでから受講するのが好ましい。
  - ・C コース；剛体マルチボディダイナミクスの 3 次元理論（中級）
- (c) 柔軟 MBD を学ぶコース
  - ・F コース；FFRF による柔軟マルチボディダイナミクスの平面はり理論（中級）  
E1, E2 コースを学んでから受講するのが好ましい。
  - ・G コース；ANCF による柔軟マルチボディダイナミクスの平面はり理論（中級）
  - ・H コース；GEBF による柔軟マルチボディダイナミクスの平面はり理論（中級）
- (d) 中・上級柔軟 MBD を学ぶコース
  - ・I コース；柔軟マルチボディダイナミクスの GEBF による 3 次元理論（上級）・・・日程調整中（お問い合わせください）  
A2 および D1～D4 コースを学んでから受講するのが好ましい。

・Nコース; 柔軟マルチボディダイナミクス of ANCFによる3次元理論 (上級) ... 準備中 (お問い合わせください)

・Jコース; ひも、ロープなどの柔軟実務問題のアプローチ法と理論 (スーパー級、要望)

(e) 機械振動を学ぶコース... 新設コース (2021.04.15)

・Kコース; 機械振動の基本概念・線形周波数応答・一般応答特性 (初級)

・Lコース; 機械振動のマトリックス理論と固有振動数・モード形状 (初・中級)

・Mコース; 機械振動の応答関数理論と応答計算への適用 (初・中級) ... 準備中 (お問い合わせください)

## コース内容一覧:

### 1. マルチボディダイナミクスのための基礎数学(Aコース) (初級・中級)

剛体および柔軟体のマルチボディダイナミクス学習のための数学の基礎を学ぶ。

テキスト : pdf file にて配布

| Aコース<br>単元とタイトル            | コマ<br>数 | 費用<br>(円) | 内容 (キーワード)                                                                                                      |
|----------------------------|---------|-----------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| A1. 数学の基礎-1<br>剛体 MBD の数学  | 3       | 13,200    | ベクトルとマトリックス入門 ;<br>基準枠と座標、ベクトル、幾何ベクトルと代数ベクトル、内積、<br>外積、基底ベクトル、マトリックス、ベクトルとマトリックスの演算と<br>微分、例題と演習                |
| A2. 数学の基礎-2<br>柔軟体 MBD の数学 | 3       | 16,500    | テンソル入門 ;<br>基底ベクトル、2 階のテンソル、テンソル積、テンソルの<br>線形変換、ベクトルとテンソルの不変量、正規直交テンソル、線<br>形化と方向微分、テンソル解析、勾配と発散、積分定理、例題と<br>演習 |

### 2. 剛体マルチボディダイナミクスの平面理論(Bコース) (初級)

2次元の平面問題のマルチボディダイナミクスの理論を学ぶ。

テキスト : pdf file にて配布

| Bコース<br>単元とタイトル                | コマ<br>数 | 費用<br>(円) | 内容 (キーワード)                                                                                                                    |
|--------------------------------|---------|-----------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| B1. 2次元キネマティクス-1<br>キネマティクスの基礎 | 3       | 13,200    | 剛体の運動学 ;<br>質点の運動学、剛体の運動学、物体の座標、物体の速度、物<br>体の加速度、座標と自由度、拘束式、いろいろなジョイント、回転<br>ジョイント、並進ジョイント、歯車のペア、カム、例題と演習                     |
| B2. 2次元キネマティクス-2<br>モデル化と定式化   | 3       | 13,200    | 基準枠によるジョイント拘束式の記述 ;<br>モデル化と定式化の手順、ジョイントの種類、ジョイントの拘束<br>方程式、回転ジョイント、並進ジョイント、駆動拘束、速度と加速<br>度拘束のヤコビアン、機械システムのヤコビアン構成法、例題と<br>演習 |
| B3. 2次元ダイナミクス-1<br>ダイナミクスの基礎   | 3       | 13,200    | 剛体の動力学 ;<br>質点と質点系のダイナミクス、剛体のダイナミクス、並進運動<br>方程式、回転運動方程式、質量と慣性モーメント、作用力、力要<br>素、反力、ラグランジュ乗数法、例題と演習                             |
| B4. 2次元ダイナミクス-2<br>モデル化と定式化    | 3       | 13,200    | 拘束のある機械システムの運動方程式の記述 ;<br>拘束のない剛体、拘束された剛体、拘束のない剛体系、拘束<br>された剛体系、機械システムの運動方程式の構成法・記述、反<br>力、可変振り子、ピストン・クランク機構、例題と演習            |

### 3. 剛体マルチボディダイナミクスの3次元理論(Cコース) (中級)

3次元の空間問題に対するマルチボディダイナミクスの理論を学ぶ。

テキスト : pdf file にて配布 (コロナ社、マルチボディダイナミクス(1) —基礎理論— の本に基づく)

| Cコース<br>単元とタイトル<br>(本の章との対応)            | コマ<br>数 | 費用<br>(円) | 内容 (キーワード)                                                                                           |
|-----------------------------------------|---------|-----------|------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| C1. 3次元キネマティクス-1<br>座標と位置<br>(3章と4章)    | 3       | 16,500    | 座標と自由度および位置と姿勢 ;<br>座標と自由度、一般化座標、拘束、直交座標と拘束、座標変換、座標変換マトリックス、位置と位置ベクトル、回転姿勢の表現、回転の角度表現                |
| C2. 3次元キネマティクス-2<br>速度と加速度<br>(5章)      | 3       | 16,500    | 角速度・速度および角加速度・加速度 ;<br>角速度、座標変換マトリックスの時間微分と角速度、角速度ベクトルの性質、速度、角速度と回転角の時間微分、角加速度                       |
| C3. 3次元キネマティクス-3<br>仮想変位と拘束式<br>(7章と8章) | 3       | 16,500    | 仮想変位と変分および剛体系の拘束式 ;<br>仮想変位と仮想回転、速度と角速度の変分量、二つのベクトル間の拘束式、二つの物体間の拘束式、球ジョイント、回転ジョイント、絶対拘束、駆動拘束、拘束式の導関数 |
| C4. 3次元ダイナミクス-1<br>質量と慣性マトリックス<br>(10章) | 3       | 16,500    | 力学の基本特性 ;<br>質量の幾何、慣性マトリックス、運動量、角運動量、力とトルク、力要素、ばね、ダンパ、アクチュエータ、接触・摩擦                                  |
| C5. 3次元ダイナミクス-2<br>ダランベールの原理<br>(11章)   | 3       | 16,500    | ダランベールの原理とラグランジュの方程式 ;<br>仮想仕事、仮想仕事の原理、一般化座標と一般化力、ダランベールの原理、ラグランジュの方程式、拘束のあるラグランジュの方程式               |
| C6. 3次元ダイナミクス-3<br>多体系の運動方程式<br>(13章)   | 3       | 16,500    | 多体系の運動方程式 ;<br>剛体のダイナミクス、多剛体系のダイナミクス、拘束のない多剛体系、拘束のある多剛体系の変分方程式、拘束のある多剛体系の運動方程式、ラグランジュ乗数              |

### 4. 柔軟マルチボディダイナミクスのための基礎連続体力学(Dコース) (中級)

柔軟体のマルチボディダイナミクスのための連続体力学の基礎を学ぶ。

テキスト : pdf file にて配布 (Bonet & Wood の本に基づく)

| Dコース<br>単元とタイトル<br>(本の章・節との対応)                   | コマ<br>数 | 費用<br>(円) | 内容 (キーワード)                                                                |
|--------------------------------------------------|---------|-----------|---------------------------------------------------------------------------|
| D1. 連続体力学の準備-1<br>キネマティクス・運動・ひずみ<br>(3.1節～3.9節)  | 3       | 16,500    | 運動とひずみ ;<br>運動、物質記述と空間記述、変形勾配テンソル、ひずみ、極分解、体積変化、変形勾配のゆがみ成分、面積の変化           |
| D2. 連続体力学の準備-2<br>キネマティクス・時間変化率<br>(3.10節～3.15節) | 3       | 16,500    | 線形化運動学と時間変化率 ;<br>線形化された変形勾配、速度と物質時間変化率、変形の時間変化率、スピンテンソル、体積の時間変化、剛体回転と客観性 |
| D3. 連続体力学の準備-3                                   | 3       | 16,500    | 応力と釣り合い ;                                                                 |

|                                      |   |        |                                                                                                          |
|--------------------------------------|---|--------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 応力・釣合い<br>(4 章)                      |   |        | コーシー応力、釣合い、仮想仕事の原理、仕事の共役性、代替応力テンソル、応力の時間変化率、客観応力の時間変化率                                                   |
| D4. 連続体力学の準備-4<br>式の誘導と演習<br>(4 章後半) | 3 | 16,500 | ひずみと応力の例題と演習 ;<br>一軸運動、一様変形、グリーンとアルマンジひずみ、極分解、体積成分とゆがみ成分、物質時間変化率、自重下のブロック、第 2 Piola-Kirchhoff 応力テンソルの客観性 |

#### 5. 柔軟マルチボディダイナミクスのためのはり理論の基礎(E コース) (初級・中級)

微小ひずみ線形はり理論の FEM による定式化の基礎と 2 次元と 3 次元モデルの実務的なはり理論を学ぶ。

テキスト : pdf file にて配布 (鷲津の本と Kurishnamoorthy の本に基づく)

| E コース<br>単元とタイトル                         | コマ<br>数 | 費用<br>(円) | 内容 (キーワード)                                                                                                                                        |
|------------------------------------------|---------|-----------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| E1. はり理論の基礎-1<br>2 次元はり理論                | 3       | 13,200    | 2 次元はり理論 ; エネルギー法、計算例題 ;<br>初等はり理論、Bernoulli-Euler はり、変位法、要素剛性マトリックス、エネルギー原理による要素剛性マトリックス、レーリー・リッツ法、最小ポテンシャルエネルギーの原理。トラス要素、2 次元はり要素の剛性および質量マトリックス |
| E2. はり理論の基礎-2<br>2 次元はり理論つづき<br>3 次元はり理論 | 3       | 16,500    | 2 次元はり理論つづきと 3 次元はり理論 ;<br>2 次元はりの変換マトリックス、2 次元はりの計算例。<br>3 次元はり要素、ねじり、3 次元はり要素の剛性および質量マトリックス、3 次元はりの変換マトリックス                                     |

#### 6. FFRF による柔軟マルチボディダイナミクスの平面はり理論(F コース) (中級)

浮動基準枠法(FFRF)による 2 次元平面はりのマルチボディ理論を学ぶ。

テキスト : pdf file にて配布 (A.A.Shabana の本 Dynamics of Multibody Systems, 2<sup>nd</sup> ed.に基づく)

| F コース<br>単元とタイトル<br>(本の章・節との対応)                                 | コマ<br>数 | 費用<br>(円) | 内容 (キーワード)                                                                                                                                             |
|-----------------------------------------------------------------|---------|-----------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| F1. FFRF によるはり-1<br>キネマティクス<br>(5.1, 5.2, 5.3, 5.4 節)           | 3       | 16,500    | 浮動参照枠法の運動学 ;<br>運動学の記述、Rayleigh-Ritz 近似、浮動参照枠、速度式、加速度式、柔軟体の慣性、質量マトリックス、空間内の運動、平面運動、集中質量、一般化力、一般化弾性力、一般化外力、運動学的拘束、中間ジョイント座標                             |
| F2. FFRF によるはり-2<br>ダイナミクス<br>(5.5, 5.6, 5.7, 5.8, 5.9, 5.10 節) | 3       | 16,500    | 浮動参照枠法の動力学 ;<br>運動方程式、2 次速度ベクトル、一般化ニュートン・オイラー方程式、基準変位と弾性変位の連成、慣性形状積分、弾性動力学理論、変形可能な物体の軸、形状関数、応用例、仮定変位場、接続棒、未定乗数を用いた動的方程式、数値手順、一般化座標分割法、独立座標と従属座標、埋め込み技法 |

#### 7. ANCF による柔軟マルチボディダイナミクスの平面はり理論(G コース) (中級)

絶対節点座標法(ANCF)による 2 次元平面せん断はりの理論を学ぶ。

テキスト : pdf file にて配布 (Shabana の本と Nachbagauer, 2011 らの論文に基づく)

| G コース<br>単元とタイトル | コマ<br>数 | 費用<br>(円) | 内容 (キーワード)          |
|------------------|---------|-----------|---------------------|
| G1. ANCF によるはり-1 | 3       | 16,500    | 絶対節点座標法(ANCF)の考え方 ; |

|                               |   |        |                                                                                                                                                     |
|-------------------------------|---|--------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 基本理論                          |   |        | 絶対座標、運動エネルギーと質量マトリックス、変形、はり理論、Bernoulli-Euler はり、Timoshenko はり、アイソパラメトリック、剛性マトリックスの定式化、運動方程式、一般化外力、FFRF との関係、整合質量、速度変換、例題と演習                        |
| G2. ANCF によるはり-2<br>構造問題への定式化 | 3 | 16,500 | 非線形の構造棒理論と ANCF ;<br>FEM アイソパラメトリック、はりの軸座標と横座標に対する導関数、節点変位の ANCF、形状関数、ひずみエネルギー、変形勾配テンソル、一般化弾性力、剛性マトリックス、Reissner、Simo、Vu-Quoc に基づく定式化、数値例題、3 次元への発展 |

## 8. GEBF による柔軟マルチボディダイナミクスの平面はり理論(H コース) (中級)

Simo の幾何学的に厳密なはりの定式化法(GEBF)による 2 次元平面せん断はりの理論を学ぶ。

テキスト : pdf file にて配布 (Simo の 2 次元柔軟はりの論文の Part 1 と Part 2 に基づく)

| H コース<br>単元とタイトル                | コマ<br>数 | 費用<br>(円) | 内容 (キーワード)                                                                                                                                   |
|---------------------------------|---------|-----------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| H1. GEBF によるはり-1<br>基礎理論        | 3       | 16,500    | 幾何学的に厳密なはりの定式化法(GEBF)の考え方 ;<br>微小ひずみ古典理論、浮動枠法; 基礎運動学的仮定、ポテンシャルエネルギー、運動エネルギー、運動方程式、慣性項の連成。 提案 GEBF; 基本運動学的仮定、運動エネルギー、ポテンシャルエネルギー、運動方程式、非連成慣性項 |
| H2. GEBF によるはり-2<br>弱形式による数値計算法 | 3       | 16,500    | 数値解析法 ;<br>Galerkin 法、運動方程式の弱形式、空間離散化、時間ステップ法、時間離散化、陰解法、陽解法、数値シミュレーション、ロボットアームの例、flying spaghetti の例、マルチボディダイナミクスの例、スピナップ操作、片持ちはりの減衰有限振動     |

## 9. 柔軟マルチボディダイナミクスの 3 次元理論・その 1 (I コース) (上級)

3 次元マルチボディダイナミクス問題における Simo の幾何学的に厳密なはり理論と解析法を学ぶ。

テキスト : pdf file にて配布 (Simo の 3 次元柔軟はりの論文の Part 1 と Part 2 に基づく)

| I コース 暫定版<br>単元とタイトル                | コマ<br>数 | 費用<br>(円) | 内容 (キーワード)                                                                                                     |
|-------------------------------------|---------|-----------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| I 1. Simo のはり理論 ;<br>キネマティクスとダイナミクス | 3       | 19,800    | Simo のはり理論の基本的な考え方と理論-1 ;<br>準備としての固体力学の基礎、はりの基礎運動学、移動基底、移動基底の導関数、変形勾配、ひずみ計量、線及び角運動量、力とトルク、強形式の運動方程式           |
| I 2. 仮想仕事の原理と線形化                    | 3       | 19,800    | Simo のはり理論の基本的な考え方と理論-2 ;<br>弱形式の釣り合い方程式と仮想仕事、内力・慣性力・外力の仮想仕事、構成方程式、ひずみ合応力の線形化、仮想仕事の線形化の手順、内力・慣性力の線形化 (接線オペレータ) |
| I 3. 有限要素法によるつり合い方程式の定式化            | 3       | 19,800    | FEM によるアプローチ ;<br>離散化と有限要素配列、つり合い力の計算、つりあい方程式、つり合い方程式の解法と手順、接線剛性マトリックス、接線質量マトリックス、ひずみベクトルと内力ベクトル               |
| I 4. 有限要素法による数値計算                   | 3       | 19,800    | FEM による数値計算法と数値例 ;<br>FEM による解析プログラムの説明。数値積分法。収束計算法、解析ソフトの全体のフロー。 数値例題 ; 片持ちはりの純曲げ、                            |

|  |  |  |             |
|--|--|--|-------------|
|  |  |  | 円弧アーチの点荷重など |
|--|--|--|-------------|

## 10. 要望コース(Jコース) (スーパー級、要望)

ひも、ロープなどの柔軟実務問題のアプローチ法を柔軟マルチボディダイナミクスの理論を通して講義と質疑応答形式で学ぶ。社内で抱えている問題解決に適切です。ものづくりの数値解析技術支援に最適です。

要望に応じて個別開催を行います。技術ノウハウの観点から企業単独での実施を基本とします。 場合によって、問題を一般化して、複数企業の技術者の参加を可能とするか否かは、要望するコース設定の提案受講者の希望を優先いたします。 3コマ 3時間 23,100円

## 11. 機械振動の基本概念・線形周波数応答・一般応答特性 (初級)

機械振動の解析法学習のための準備として基礎事項： 基本概念、線形周波数応答、一般応答特性、などを学ぶ。

テキスト：pdf file にて配布 (オーム社、機械振動の解析と計算 D.E.Newland 著、清水信行訳 の本\*に基づく)

| Kコース 単元とタイトル<br>(使用する本のページ)              | コマ数 | 費用<br>(円) | 内容 (キーワード)                                                                                       |
|------------------------------------------|-----|-----------|--------------------------------------------------------------------------------------------------|
| K1. 基本的な概念<br>(1～16)                     | 3   | 13,200    | 1 自由度振動系の基本的な概念；<br>1 自由度に対する一般解、定常調和応答、周波数応答関数の部分分数展開、負の振動数、根軌跡線図、インパルス応答、繰り返し固有値となる特別な場合、例題と演習 |
| K2. 線形振動系の周波数応答-1<br>基礎的な理論<br>(17～37)   | 3   | 13,200    | 周波数応答関数の基礎理論；<br>周波数応答関数の一般形、振動絶縁の例、対数および極表示、一般的な部分分数展開、複素固有値の場合の展開、無減衰応答の数値例題                   |
| K3. 線形振動系の周波数応答-2<br>発展的な応用<br>(37～55)   | 3   | 13,200    | 周波数応答関数の応用；<br>数値例題：無減衰応答のモード形状、減衰応答、減衰応答の対数と極座標、繰り返し固有値がある場合の部分分数展開、複合系の周波数応答、例題                |
| K4. 振動応答の性質-1<br>基礎的な理論<br>(57～77)       | 3   | 13,200    | 振動応答の用語と基礎理論；<br>周波数応答関数に関する用語、対数応答線図、リセプタンス、モビリティ図、減衰の指標、対数減衰率、バンド幅、エネルギー逸散、モードエネルギー            |
| K5. 振動応答の性質-2<br>減衰を含む振動と発展理論<br>(77～98) | 3   | 13,200    | 減衰系の振動応答と発展理論；<br>比例エネルギー損失、粘弾性要素の損失角、ヒステリシス減衰を有する強制調和振動、数値例題、共振振動の成長する時間、共振点通過加速度               |

\* 各自、オーム社、機械振動の解析と計算 D.E.Newland 著、清水信行訳 の本を購入して受講して下さい。

## 12. 機械振動のマトリックス解析と固有解析 (初・中級)

機械振動の解析法の学習としてマトリックス解析と固有解析を学ぶ。

テキスト：pdf file にて配布 (オーム社、機械振動の解析と計算 D.E.Newland 著、清水信行訳 の本\*に基づく)

| Lコース 単元とタイトル<br>(使用する本のページ)                        | コマ数 | 費用<br>(円) | 内容 (キーワード)                                                                            |
|----------------------------------------------------|-----|-----------|---------------------------------------------------------------------------------------|
| L1. マトリックス解析-1<br>マトリックス応答解析基礎<br>(99～112), 14 ページ | 3   | 16,500    | マトリックス法による応答解析-1；<br>運動方程式の 1 階表示、特性方程式の固有値、具体的な固有値の求め方、固有ベクトル、正規座標、任意励振に対する一般解、例題と演習 |
| L2. マトリックス解析-2                                     | 3   | 16,500    | マトリックス法による応答解析-2；                                                                     |



|                                                        |   |        |                                                                                                         |
|--------------------------------------------------------|---|--------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| マトリックス応答解析発展<br>(112～125), 14 ページ                      |   |        | 一般的な部分分数展開との比較、連成 2 階方程式の場合、M 元 2 階方程式の 2M 元 1 階方程式への変形、M 元 2 階方程式の M 元連立 2 階方程式の一般解、例題と演習              |
| L3. 固有解析-1<br>保存系の固有振動数とモード形状<br>(127～147), 21 ページ     | 3 | 16,500 | 保存系の固有振動数とモード形状 ;<br>保存系の固有振動数とモード形状の一般導出法、固有振動数とモード形状の意味、保存系、無減衰自由振動の例、背の高い煙突の曲げ振動の例、ディーゼル・発電機のねじり振動の例 |
| L4. 固有解析-2<br>非保存系の固有振動数とモード形状の基礎<br>(148～166), 19 ページ | 3 | 16,500 | 非保存系の固有振動数とモード形状の基礎 ;<br>ディーゼル・発電機のねじり振動の例の続き、非保存系、減衰のある自由振動の例、複素固有値と固有ベクトルの解釈、背の高い煙突の減衰振動の例            |
| L5. 固有解析-3<br>非保存系の固有振動数とモード形状の発展<br>(167～184), 18 ページ | 3 | 16,500 | 振動系と周波数応答関数の発展 ;<br>背の高い煙突の減衰振動の例の続き、鉄道台車の運動のモデル化と定式化、鉄道台車の運動の固有値と運動モード、運動の安定性と物理的な解釈、精度のチェック           |

\* 各自、オーム社、機械振動の解析と計算 D.E.Newland 著、清水信行訳 の本を購入して受講して下さい。

### 13. 機械振動の応答関数法の理論と応用 (初・中級) (予定) 準備中 ご希望の方はお問い合わせください。

[nobushim@motionlabo.com](mailto:nobushim@motionlabo.com)

機械振動の解析法の学習としてモード法と直接法による応答関数法とその適用法を学ぶ。

テキスト : pdf file にて配布 (オーム社、機械振動の解析と計算 D.E.Newland 著、清水信行訳 の本\*に基づく)

| M コース 単元とタイトル<br>(使用する本のページ)                       | コマ数 | 費用<br>(円) | 内容 (キーワード)                                                                                                                          |
|----------------------------------------------------|-----|-----------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| M1. 応答関数法-1<br>モード法による周波数応答関数<br>(239～256), 18 ページ | 3   | 16,500    | モード法による周波数応答関数 ;<br>M 元連立 2 階微分方程式の一般応答、分割固有ベクトルマトリックスの性質、周波数応答関数マトリックス、周波数応答関数の計算、ねじり系の周波数応答関数、固有ベクトルマトリックスに欠陥のある場合の周波数応答関数、数値例題   |
| M2. 応答関数法-2<br>直接法による周波数応答関数<br>(257～273), 18 ページ  | 3   | 16,500    | 直接法による周波数応答関数 ;<br>周波数応答関数マトリックスを計算する別の方法、インパルス応答関数マトリックス、例題:ねじり系のインパルス応答関数、固有ベクトルマトリックスに欠陥のある場合のインパルス応答関数、マトリックス指数関数、一般的な応答方程式への適用 |
| M3. 応答関数法の適用-1<br>(275～287), 18 ページ                | 3   | 16,500    | 応答関数の適用-1 ;<br>フーリエ変換、デルタ関数、畳み込み積分、単位ステップと単位パルス応答、例題: ねじり系のステップ応答、時間領域から周波数領域への変換、数値例題                                              |
| M4. 応答関数法の適用-2<br>(288～300), 18 ページ                | 3   | 16,500    | 応答関数の適用-2 ;<br>一般的な入出力の関係式、周期励振の場合、ディーゼルエンジンのねじり振動の例題計算                                                                             |

\* 各自、オーム社、機械振動の解析と計算 D.E.Newland 著、清水信行訳 の本を購入して受講して下さい。

**14. 柔軟マルチボディダイナミクスの 3 次元理論・その 2 (N コース) (上級)** (予定) 準備中    ご希望の方はお問い合わせください。    [nobushim@motionlabo.com](mailto:nobushim@motionlabo.com)

3 次元マルチボディダイナミクス問題における非線形はりの ANCF による解析法を学ぶ。

テキスト : pdf file にて配布 (Nachbagauer, 2013, 2014 の 3 次元せん断はりの ANCF 論文の 2 編に基づく)

| N コース 暫定<br>単元とタイトル          | コマ<br>数 | 費用<br>(円) | 内容 (キーワード)                                                                                                                           |
|------------------------------|---------|-----------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| N1. ANCF による非線形はりの<br>解析理論-1 | 3       | 19,800    | ANCF の基本的な考え方とその発展理論 -1;<br>ANCF はりの運動学、弾性力; 標準と改良連続体力学による定式化、Simo のアプローチによる定式化、質量マトリックス、数値例題 ; 片持ちはりの変形、曲げ問題、ねじり問題、はりの振動            |
| N2. ANCF による非線形はりの<br>解析理論-2 | 3       | 19,800    | ANCF の基本的な考え方とその発展理論 -2;<br>1 次と 2 次の ANCF はり有限要素、弾性力; 標準と改良連続体力学による定式化、Simo のアプローチによる定式化、質量マトリックス、拘束方程式、数値例題 ; はりのバックリング、剛・柔 2 重振子。 |