

제출해야 할 파일 목록 (하나의 압축파일로 제출)

* Problem #01의 Part 파일

* Problem #02의 Assembly Product, DMU Kinematics Product(작업트리 포함), 부품 Part 파일

(제출 경로: <ftp://cdl.hanyang.ac.kr/> 접속 → ₩Undergraduate_CAD₩lab₩final)

20#####_GildongHong_final.zip

↳ 20#####_GildongHong_final_prob1.CATPart

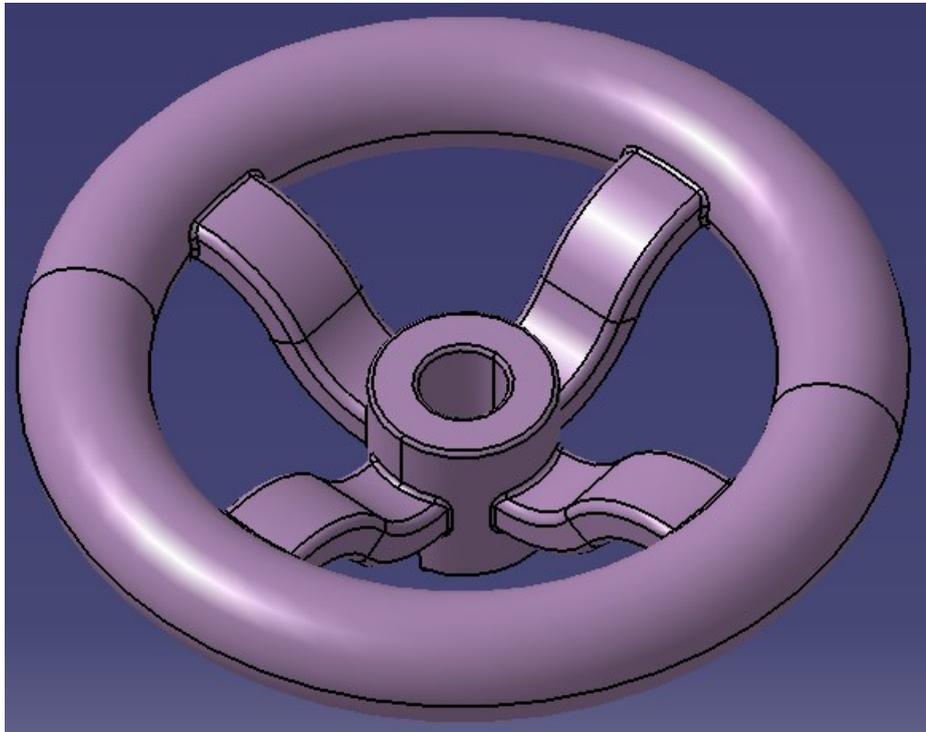
↳ 20#####_GildongHong_final_prob2_assembly.CATProduct

↳ 20#####_GildongHong_final_prob2_kinematics.CATProduct

↳ Problem #02의 부품 Part 파일 전체

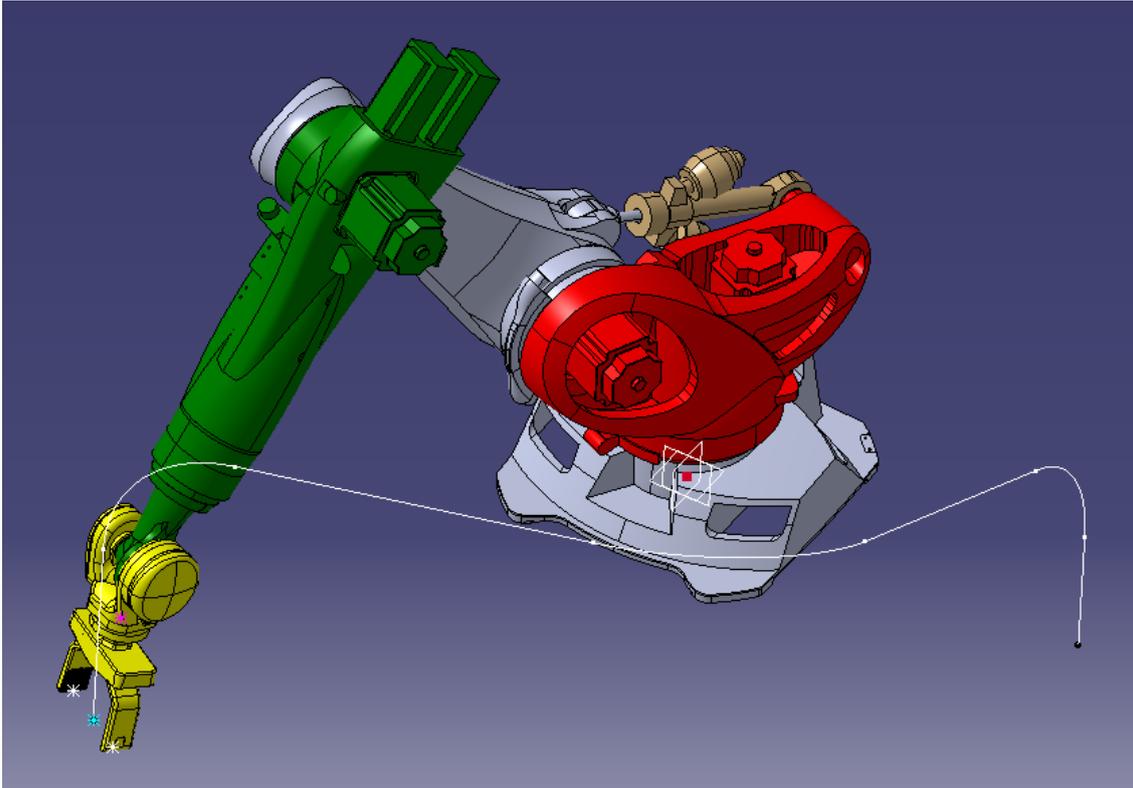
1. 첨부한 hand wheel 도면을 참고하여 Generative Shape Design workbench에서 모델링하시오.

(30 pts)



2. 아래 robot arm의 그림을 바탕으로 다음 작업을 수행하시오.

(업로드 된 파트 다운로드 후 진행, 압축 비밀번호: hyu2024fin)



(1) 위 그림과 같이 Assembly design을 진행하시오. (25 pts)

(Explode 한 뒤 Update 했을 때 조립이 되어야 함)

(2) Robot arm의 Mechanism이 구동되도록 Kinematics를 구성하고 Simulation과 Replay를 진행하시오. (robot arm 집게의 point가 한쪽 끝 지점에서 line을 따라 반대쪽 끝 지점으로 이동) (30 pts)

(3) 첨부한 GIF 파일과 같이 robot arm이 한쪽 끝에서 물건을 집어 다른 끝으로 이동하는 Sequence를 작성하시오. (line의 3000mm에서 시작 → 이동 '중간에' 집게 40°로 open → 한쪽 끝 지점에서 집게 close → 반대쪽 끝 지점으로 이동) (15 pts)

