

Siemens PLM Software 技術技巧及新聞

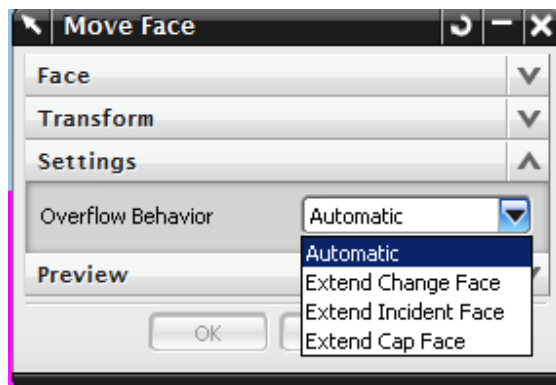
歡迎流覽 《Siemens PLM Software 技術技巧及新聞》，希望它能成為 Siemens PLM Software 技術支援團隊將 Siemens PLM Software 最新產品更新、技術技巧及新聞傳遞給用戶的一種途徑

Date: 23 Oct. 2009

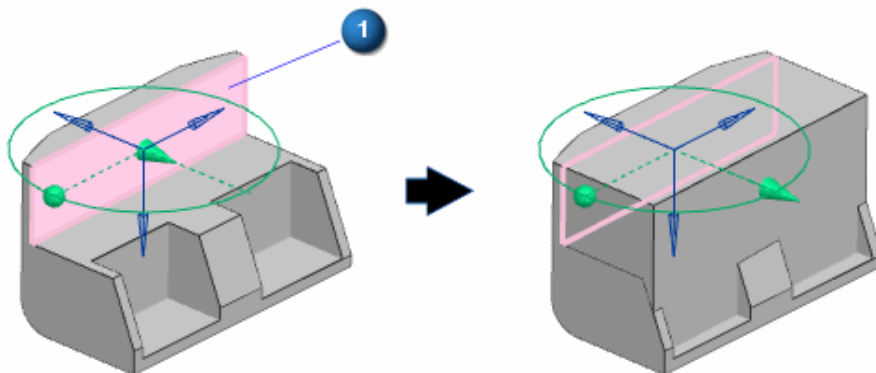
NX Tips

1. Synchronous Technology 同步建模面溢出選項

NX6028 之後的同步建模技術中，增加了面溢出控制選項。在我們移動的面和其他面相交的時候，該選項幫助我們控制溢出面的處理方式。具體方法可參考下面介紹。

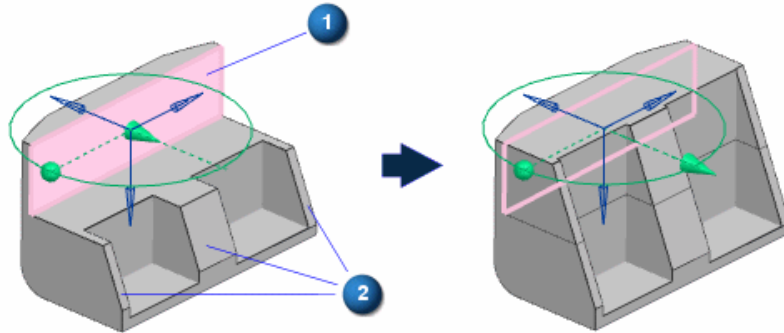


- **Extend Change Face**
擴展被拖動的面，如下圖，被拖動的面會自動擴展到適合的尺寸。



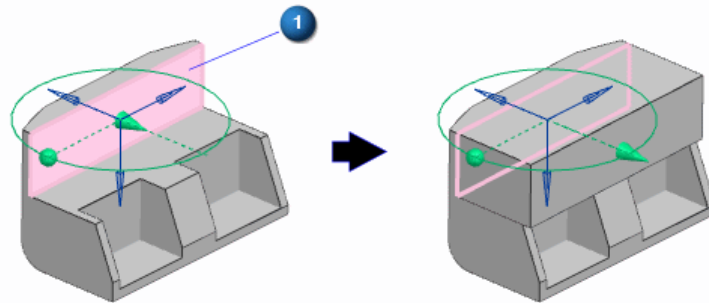
- 1 選擇拖動面

- **Extend Incident Face**
擴展入射面，拖動選擇的面，直到碰到靜止的入射面，此時被拖動的面停止動作，入射面擴展到適合尺寸



- 1 選擇拖動面
- 2 入射面

- **Extend Cap Face**
拖動面的時候，只沿著選擇面的形狀尺寸擴展

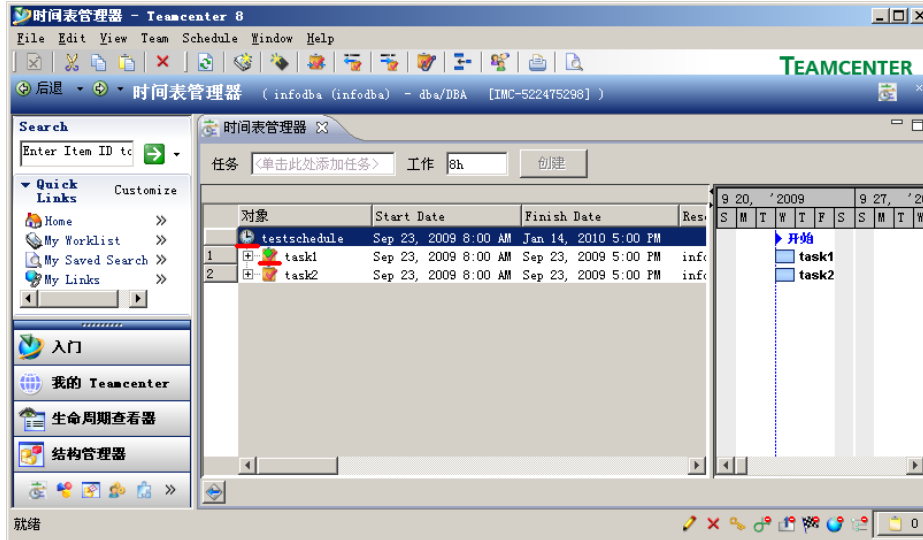


- **Automatic**
系統會動態最小體積變化的原則，選擇合適的溢出選項

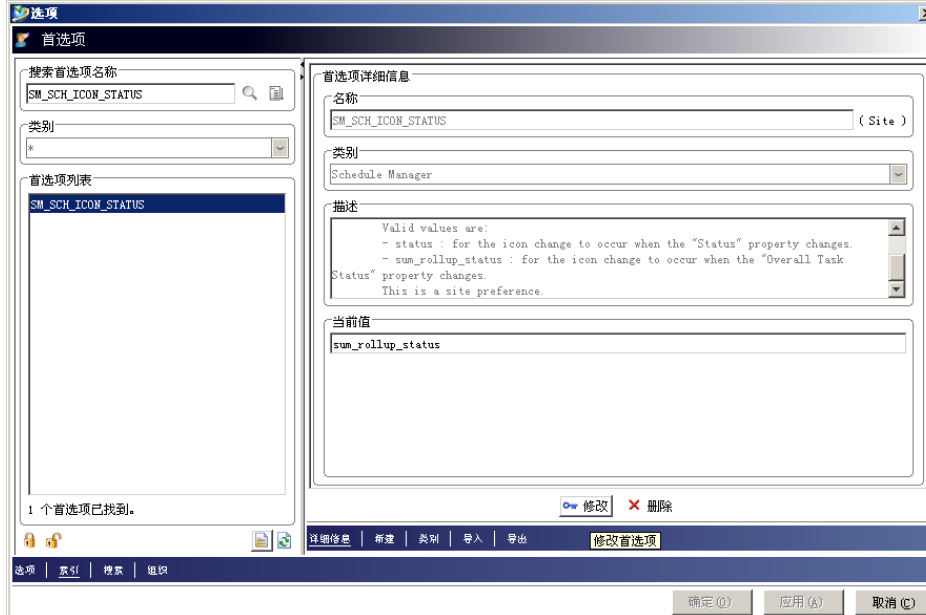
Teamcenter Tips

2. 設置 SM_SCH_ICON_STATUS 使時間表狀態圖示根據任務狀態變化

TC的初始配置中，任務狀態不會自動影響時間表的狀態圖示。可以通過設置系統首選項來使時間表狀態圖示根據任務狀態變化。

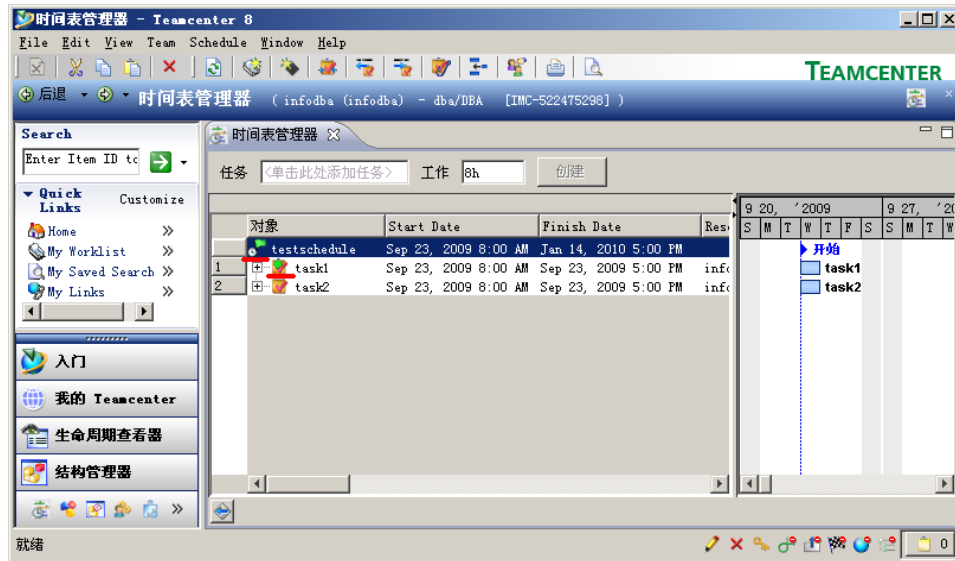


通過編輯 | 選項功能表，運行首選項管理器，找到SM_SCH_ICON_STATUS。它的預設值是“status”，可以將其改爲“sum_rollup_status”。



現在，時間表狀態圖示將根據任務狀態變化了。

** 不用重啓用戶端，刷新時間表即可看到首選項生效了。



TCNO tips

3. CadTranslator 2.7 cat5_in 不执行robfacein的解决方法?

回答：

CadTranslator 2.7; Robcad 7.5.1; "cat5_in" 或者 "txcatia2co" 不执行 robfacein.

看下面的例子：

```
D:\tmp\catia\data>cat5_in Adapter_Aussenhaut_Frontklappe.CATPart
NOTICE: Loading CATIA V5 R19 environment
Catia Session Created Successfully!
```

```
Input file = D:\tmp\catia\data\Adapter_Aussenhaut_Frontklappe.CATPart
Output dir = D:\tmp\catia\data\
Output File = D:\tmp\catia\data\adapter_aussenhaut_frontklappe.rf
Log File = D:\tmp\catia\data\adapter_aussenhaut_frontklappe.log
```

```
*** Converting D:\tmp\catia\data\Adapter_Aussenhaut_Frontklappe.CATPart ***
*** Output of conversion: D:\tmp\catia\data\adapter_aussenhaut_frontklappe.rf ***
Catia Session closed.
Start robfacein ...
*** Converting D:\tmp\catia\data\adapter_aussenhaut_frontklappe.rf ***
Usage : robfacein <rf-filename>
```



```
[-compname <new-component-name>]
[-cellname <cell-name>]
[-dest <component-destination-dir>]
[-nonotice]
[-log <logFile>]
[-[no]name <entity-name>[, <entity-name>]
 | -[no]type <entity-type>[, <entity-type>]
 | -[no]comp <component-name> ]
[-fullbrep (default)]
[-nofullbrep]
[-onecomp]
[-nogenlod]
[-place]
[-mirror < xy | yz | zx >]
```

Warning: System Root is not defined. XML is incorrect

D:\tmp\catia\data>

當在 Robcad 8.0 的環境下，是正常工作的。
在 Robcad 7.5.1 的環境下的解決方法是分兩步執行：

1. 先執行 TxCatia2Co.exe，使用 “-norfi” 的選項，得到 xxx.rf 文件；
2. 再執行 robfacein xxx.rf，得到 .co 文件。

Greater China

ME&S Service Team

PRC Helpdesk (Mandarin): 800-810-1970

Taiwan Helpdesk (Mandarin): 00801-86-1970

HK Helpdesk (Cantonese): 852-2230-3322

Helpdesk Email: helpdesk_cn.plm@siemens.com

Global Technical Access Center: <http://support.ugs.com>

Siemens PLM Software Web Site: <http://www.plm.automation.siemens.com>

Siemens PLM Software (China) Web Site:

http://www.plm.automation.siemens.com/zh_cn/

~~~~~  
此 e-mail newsletter 僅提供給享有產品支援與維護的 Siemens PLM 軟體用戶。當您發現問題或希望棄訂，請發送郵件至 [helpdesk\\_cn.plm@siemens.com](mailto:helpdesk_cn.plm@siemens.com) 聯繫，如棄訂，請在標題欄中注明 “棄訂”  
~~~~~