

В этом диалоговом окне можно ввести координаты начала РСК в полях XC, YC, ZC и нажать ОК.













Для привязки РСК к существующим объектам можно пользоваться режимом захвата точек, тип которых можно выбрать в диалоговом окне конструктора точек или на панели выбора (рис. 2.28). Для включения режима захвата точек необходимо нажать кнопку  (как правило, по умолчанию этот режим включен).



Рисунок 2.28

На этой панели расположены следующие кнопки:

-  - конечная точка;
-  - средняя точка;
-  - управляющая точка;
-  - точка пересечения;
-  - центр окружности;
-  - точки квадранта окружности;
-  - существующая точка;
-  - точка касания;
-  - пересечение кривых;
-  - точка на кривой;
-  - точка на поверхности.

Эти кнопки могут находиться в двух положениях – нажатом или отжатом. Если кнопка нажата, то соответствующая привязка активна, в противном случае – нет. Для захвата точки необходимо на панели «Выбор» включить опцию захвата точек, затем выбрать типы захвата (конечная точка, центр дуги и т.д.). После подвести курсор к соответствующему объекту, пока он не приобретет форму, указывающую, какая точка выбрана (следите за строкой подсказки), и сделать щелчок MB1.

Динамическую систему координат можно сориентировать по существующим ребрам тела или кривым. Для этого необходимо сделать щелчок MB1 на маркере оси, а затем на ребре. Для смены направления оси необходимо сделать двойной щелчок на ее маркере.

Если сделать щелчок MB1 на маркере оси или маркере угла поворота, то появится динамическое поле ввода величин расстояния или угла (рис. 2.29, рис. 2.30).

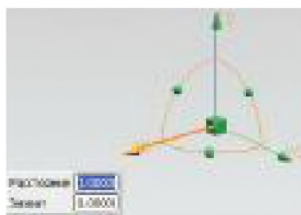


Рисунок 2.29

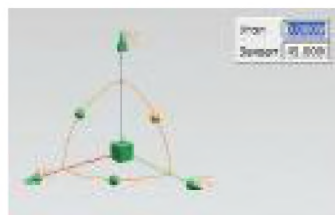


Рисунок 2.30