

Laborator 2: Reprezentarea vederilor pieselor. Determinarea celei de-a treia proiecții

(n = 1, 5, 9, 13, 17)

1. Fiind dat modelul fizic al piesei, să se reprezinte în numărul minim de vederi, conform metodei europene de dispunere a proiecțiilor (SR EN ISO 5456-2).
2. Să se reprezinte în triplă proiecție ortogonală piesa reprezentată axonometric în figura 1. Proiecția principală a piesei se va alege în funcție de direcția indicată de săgeată. Punctele indicate pe piesă se vor reprezenta în toate cele trei proiecții, utilizând notarea conform regulilor din geometria descriptivă.

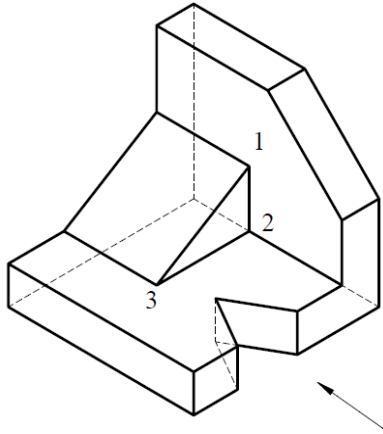


Fig. 1. Piesa reprezentată izometric- ap.2

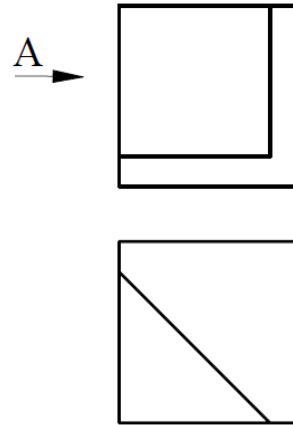


Fig.2. Piesa reprezentată în două proiecții – ap.3

3. Să se reprezinte cea de-a treia proiecție a piesei reprezentată în două proiecții în fig. 2 și să se deseneze piesa în axonometrie izometrică la dimensiuni libere.

Laborator 2: Reprezentarea vederilor pieselor. Determinarea celei de-a treia proiecții

(n = 2, 6,10, 14,18)

1. Fiind dat modelul fizic al piesei, să se reprezinte în numărul minim de vederi, conform metodei europene de dispunere a proiecțiilor (SR EN ISO 5456-2).
2. Să se reprezinte în triplă proiecție ortogonală piesa reprezentată axonometric în figura 1. Proiecția principală a piesei se va alege în funcție de direcția indicată de săgeată. Punctele indicate pe piesă se vor reprezenta în toate cele trei proiecții, utilizând notarea conform regulilor din geometria descriptivă.

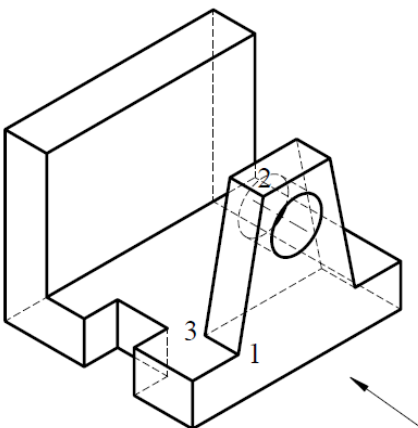


Fig. 1. Piesa reprezentată izometric- ap.2

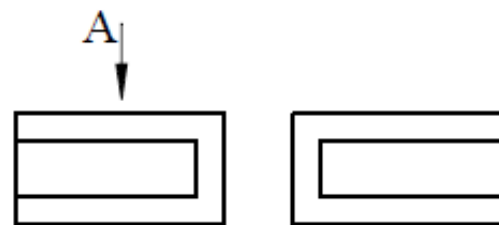


Fig.2. Piesa reprezentată în două proiecții – ap.3

3. Să se reprezinte cea de-a treia proiecție a piesei reprezentată în două proiecții în fig. 2 și să se deseneze piesa în axonometrie izometrică la dimensiuni libere.

Laborator 2: Reprezentarea vederilor pieselor. Determinarea celei de-a treia proiecții

(n = 3, 7, 11, 15, 19)

1. Fiind dat modelul fizic al piesei, să se reprezinte în numărul minim de vederi, conform metodei europene de dispunere a proiecțiilor (SR EN ISO 5456-2).
2. Să se reprezinte în triplă proiecție ortogonală piesa reprezentată axonometric în figura 1. Proiecția principală a piesei se va alege în funcție de direcția indicată de săgeată. Punctele indicate pe piesă se vor reprezenta în toate cele trei proiecții, utilizând notarea conform regulilor din geometria descriptivă.

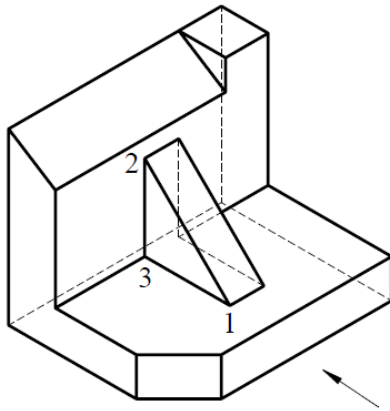


Fig. 1. Piesa reprezentată izometric- ap.2

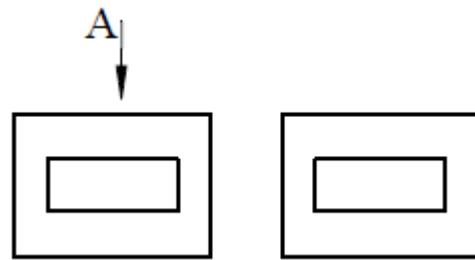


Fig.2. Piesa reprezentată în două proiecții – ap.3

3. Să se reprezinte cea de-a treia proiecție a piesei reprezentată în două proiecții în fig. 2 și să se deseneze piesa în axonometrie izometrică la dimensiuni libere.

Laborator 2: Reprezentarea vederilor pieselor. Determinarea celei de-a treia proiecții

(n = 4, 8,12,16, 20)

1. Fiind dat modelul fizic al piesei, să se reprezinte în numărul minim de vederi, conform metodei europene de dispunere a proiecțiilor (SR EN ISO 5456-2).
2. Să se reprezinte în triplă proiecție ortogonală piesa reprezentată axonometric în figura 1. Proiecția principală a piesei se va alege în funcție de direcția indicată de săgeată. Punctele indicate pe piesă se vor reprezenta în toate cele trei proiecții, utilizând notarea conform regulilor din geometria descriptivă.

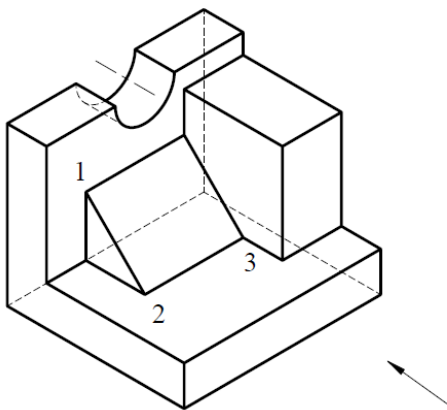


Fig. 1. Piesa reprezentată izometric- ap.2

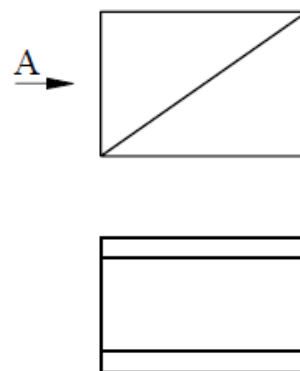


Fig.2. Piesa reprezentată în două proiecții – ap.3

3. Să se reprezinte cea de-a treia proiecție a piesei reprezentată în două proiecții în fig. 2 și să se deseneze piesa în axonometrie izometrică la dimensiuni libere.