



 This repository


[Pull requests](#) [Issues](#) [Gist](#)


quanbinn / **Learn-Revit-the-Parametric-Way**

 Unwatch


2


 Unstar


3


 Fork


1


 Code


 Issues 0

 Pull requests 0

 Wiki

 Pulse


 Graphs

 Settings

Branch: master

[Find file](#) [Copy path](#)

Learn-Revit-the-Parametric-Way / chapters / 章9-自适应构件的高级应用 / 练习3-2个可变参量控制其它参量的自适应族.md

 quanbinn 2个可变参量控制其它参量的自适应族 (配图已完成)

1b012fd 8 days ago

1 contributor

141 lines (70 sloc) 10.8 KB

[Raw](#) [Blame](#) [History](#)

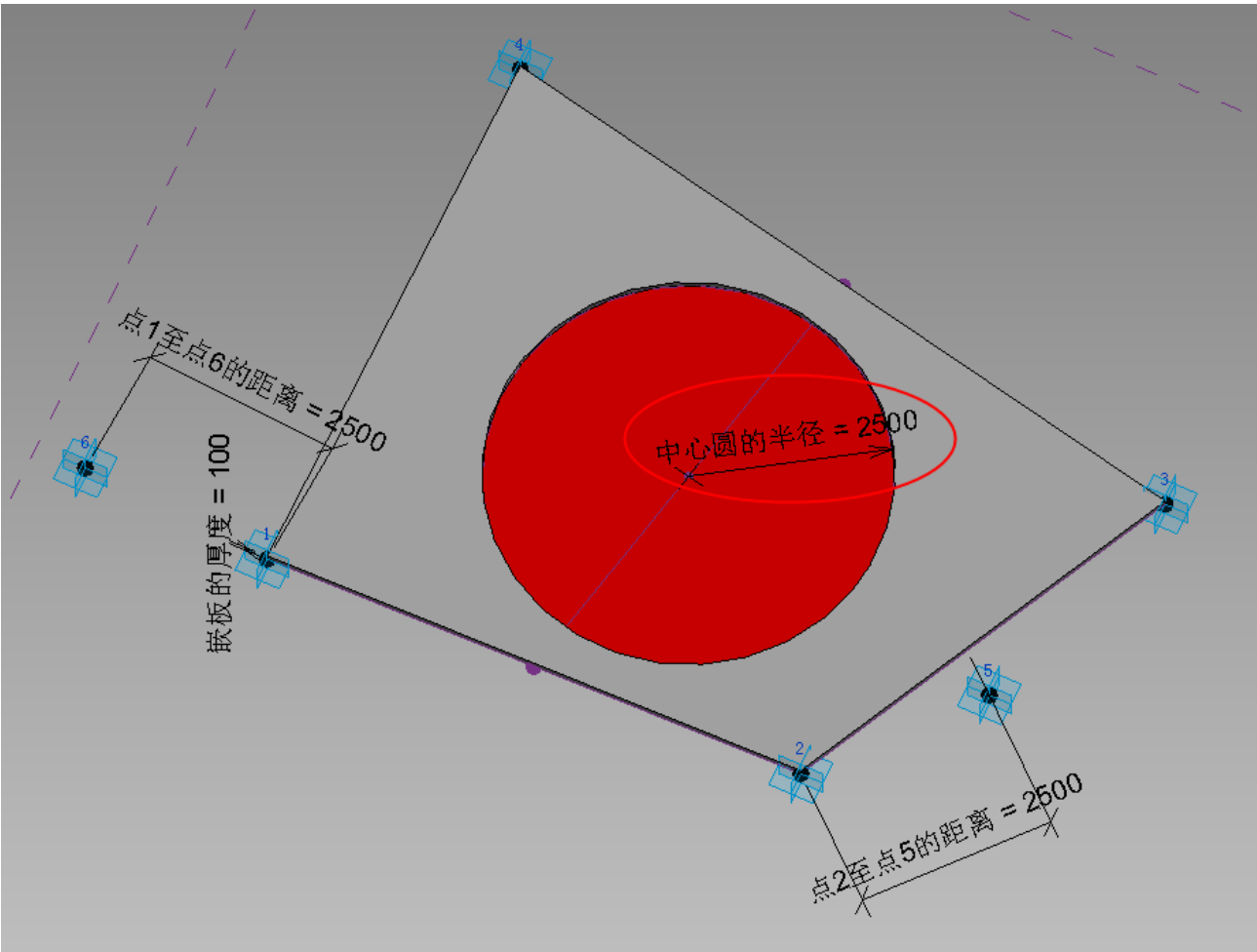
下载并打开文件

1.

鼠标左击“练习3-2个可变参量控制其它参量的自适应族”，在弹出的百度网盘的网页上会看到“练习3-22个可变参量控制其它参量的自适应族”的文件夹。
2.

下载这个文件夹。（这时浏览器提示：你需要首先安装百度云管家）。
3.

下载完成后，在这个文件夹中用鼠标双击“22个可变参量控制其它参量的自适应族-Begin.rfa”。



开始做

1. 鼠标左击功能区里的“族类型”



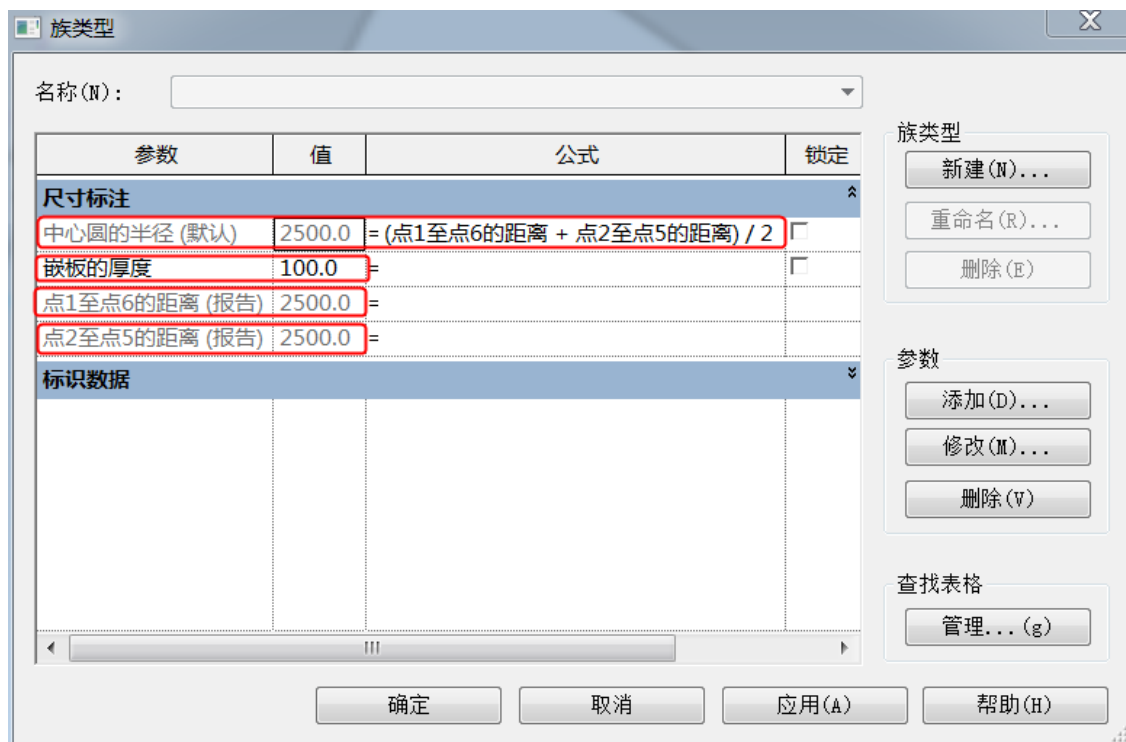
你会看到：弹出了族类型的对话框。在尺寸标注里有四个参数，它们分别是：

中心圆的半径（默认），值是2500.0(2.5米)，公式是：(点1至点6的距离 + 点2至点5的距离) / 2；

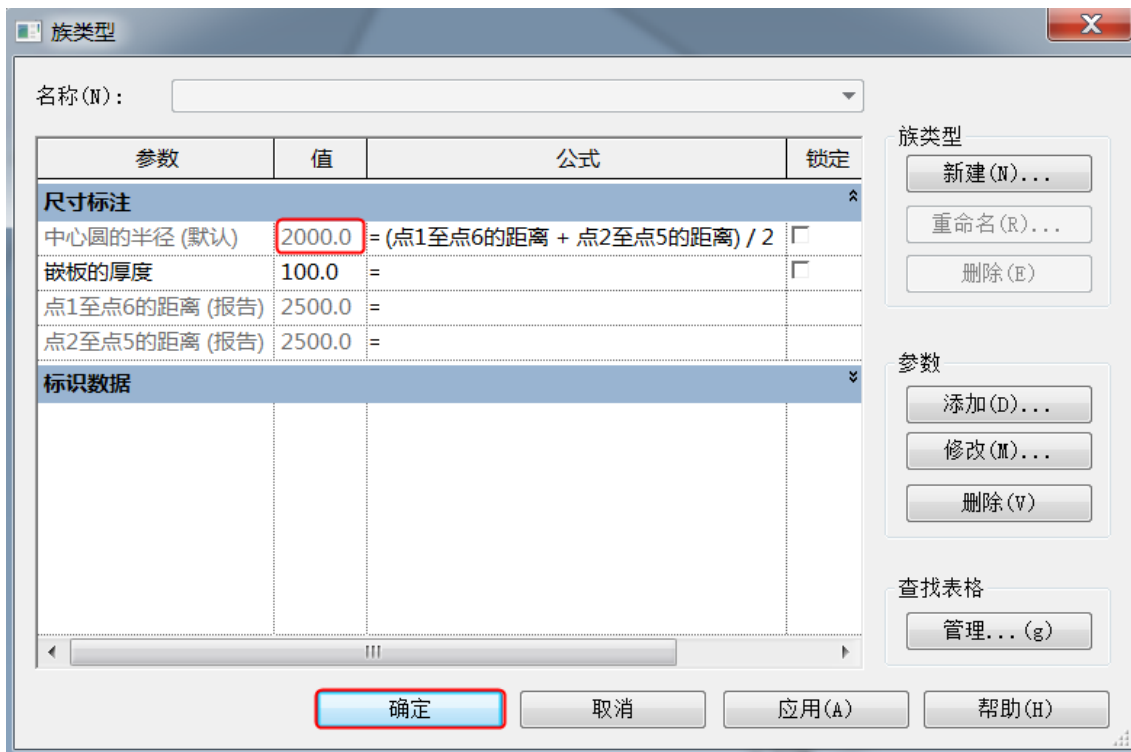
嵌板的厚度，值是100.0(10厘米)；

点1至点6的距离 (报告)，值是2500.0(2.5米)；

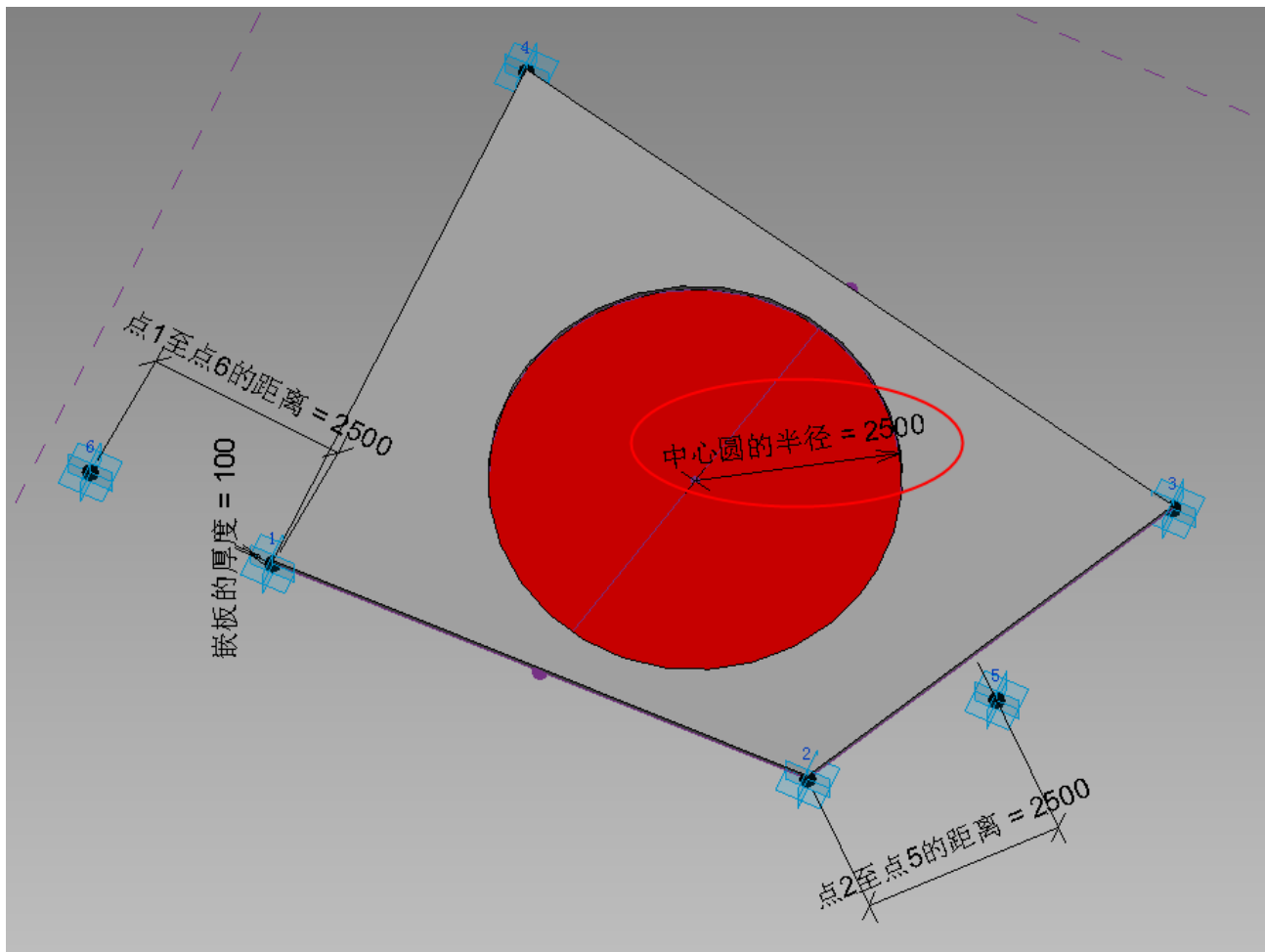
点2至点5的距离 (报告)，值是2500.0(2.5米)；



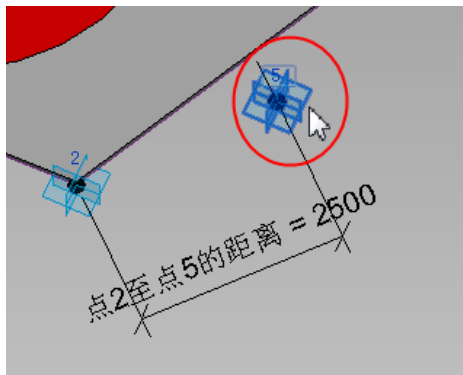
2. 鼠标移动到中心圆的半径（默认）的值的方形框内，鼠标左击，修改值为2000.0（2米），然后鼠标左击“确定”



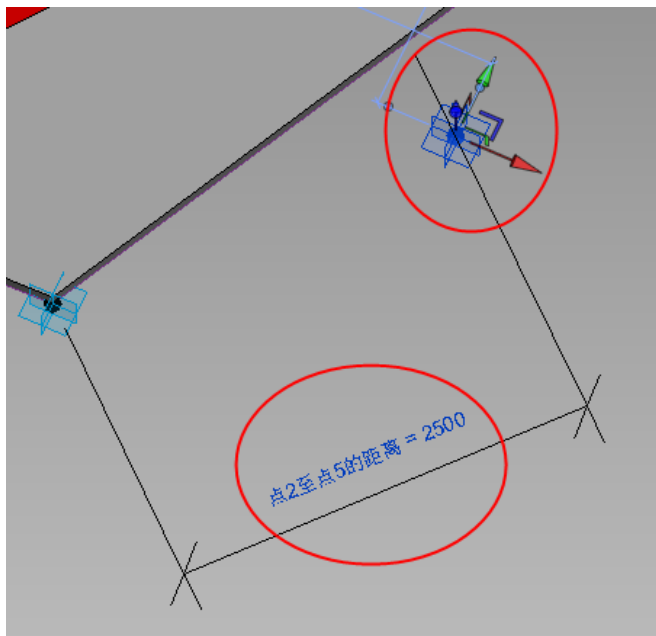
你会看到：中心圆的半径的值没有改变，还是**2500.0(2.5米)**。



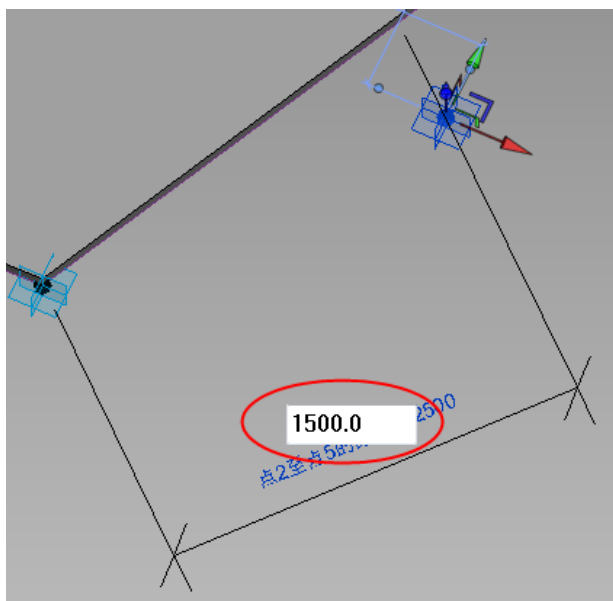
3. 鼠标移动到三位视图中的自适应点**5**，鼠标左击它



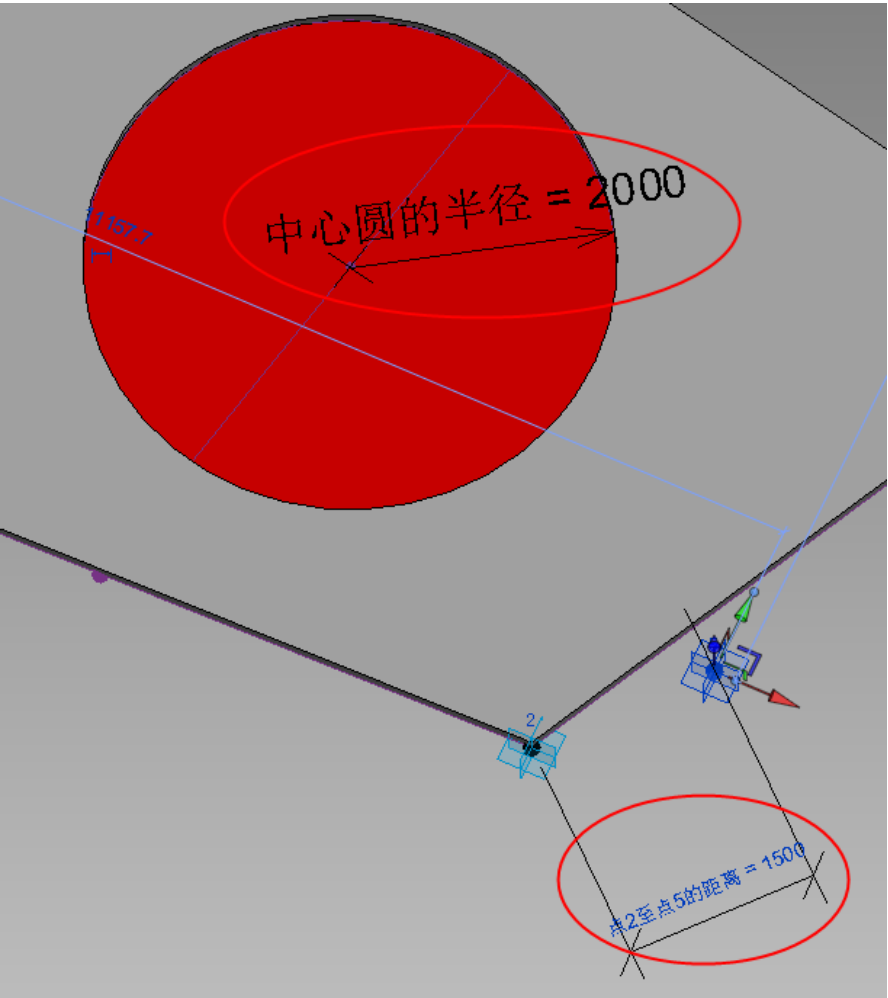
你会看到：自适应点5出现了三个方向的坐标箭头（蓝色，绿色和黄色），同时“点2至点5的距离 = 2500”变成了蓝色



4. 鼠标左击蓝色的“点2至点5的距离 = 2500”，修改修改值为1500.0（1.5米），按下键盘上的“Enter”键



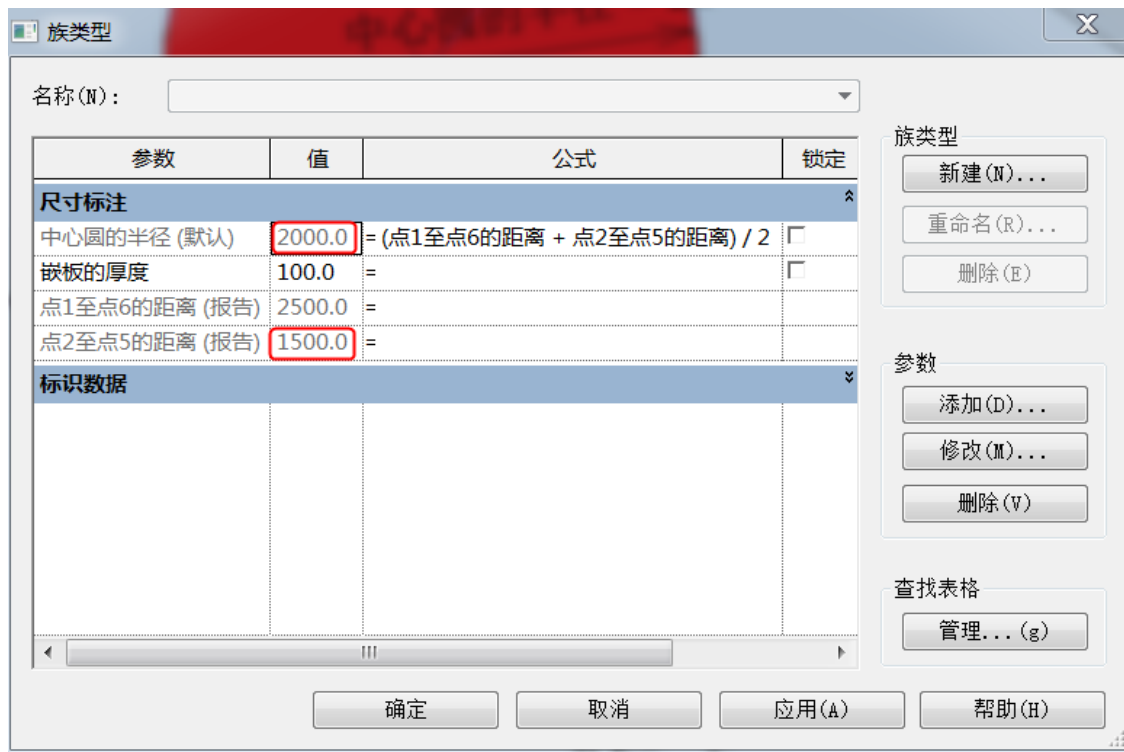
你会看到：参照点之间的距离变成了**1500**（**1.5米**），同时中心圆的半径变成了**2000**（**2米**）。



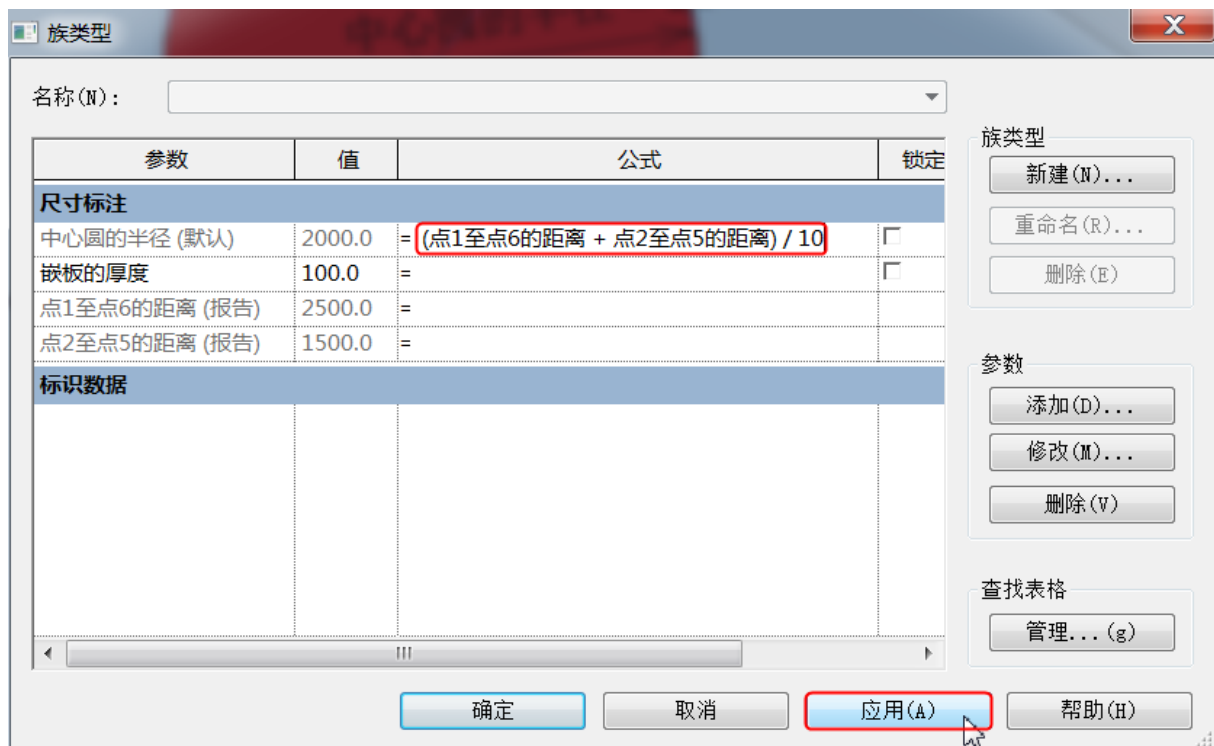
5. 鼠标左击功能区里的“族类型”



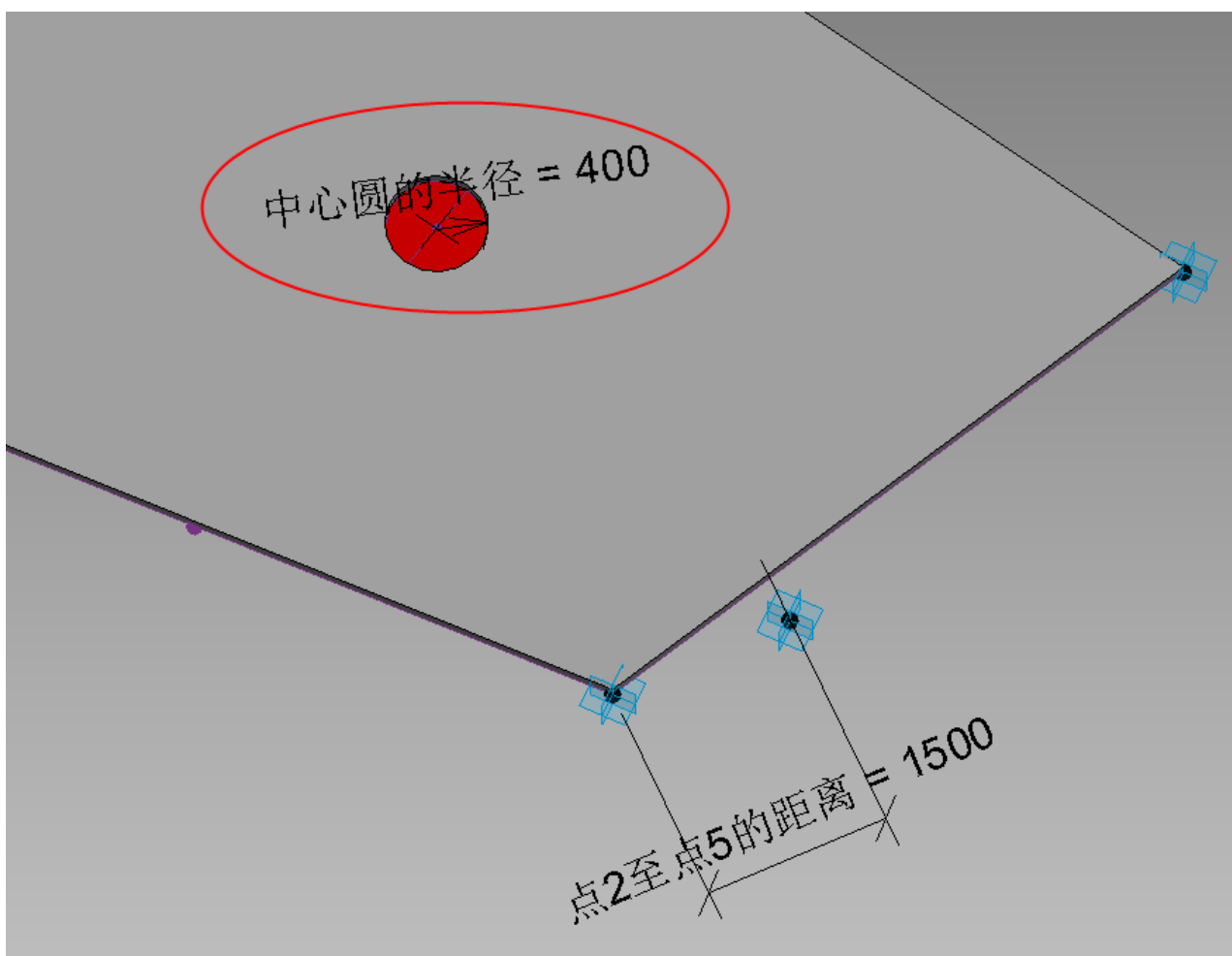
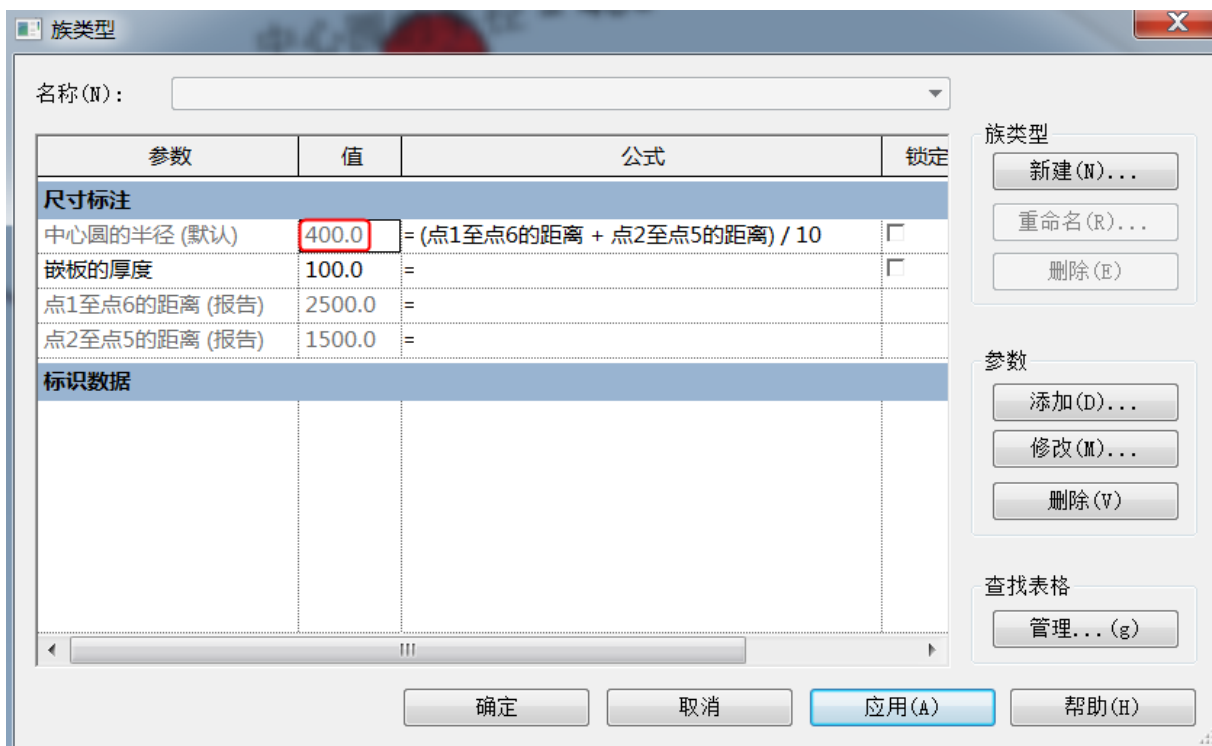
你会看到：弹出了族类型的对话框。点**2**至点**5**的距离 (报告)变成了**1500.0**（**1.5米**），同时，鼠标移动到中心圆的半径（默认）的值变成了**2000.0**（**2米**）



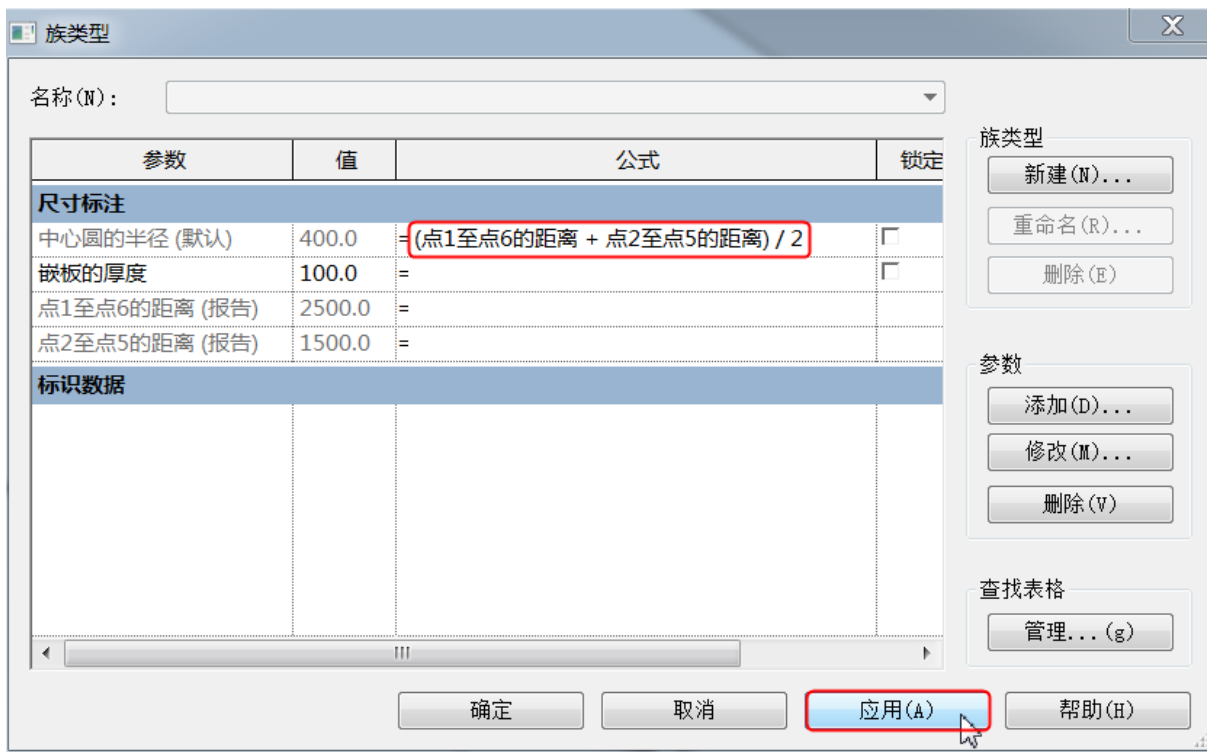
6. 鼠标移动到“中心圆的半径（默认）”的公式的方形框内，修改公式为“= (点1至点6的距离 + 点2至点5的距离) / 10”，然后鼠标左击“应用（A）”



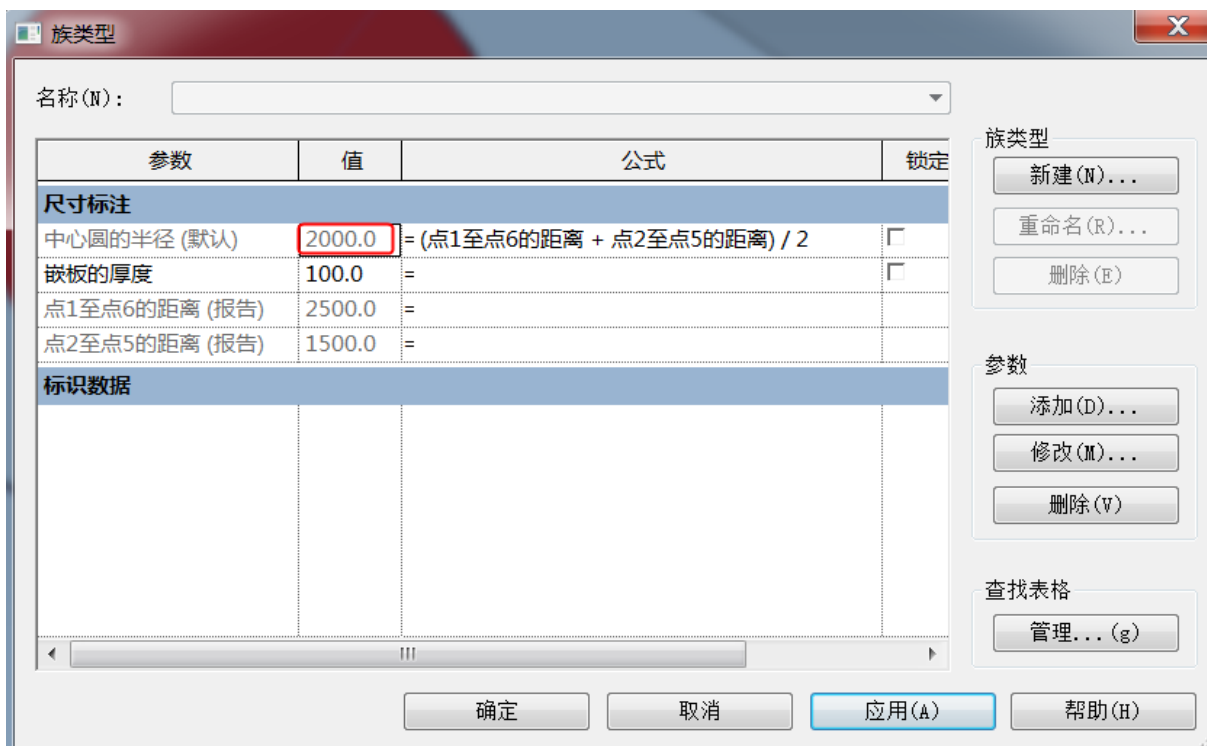
你会看到：族类型的中心圆的半径变成了**400（0.4米）**，同时三维视图上的中心圆变化到了相应的尺寸。

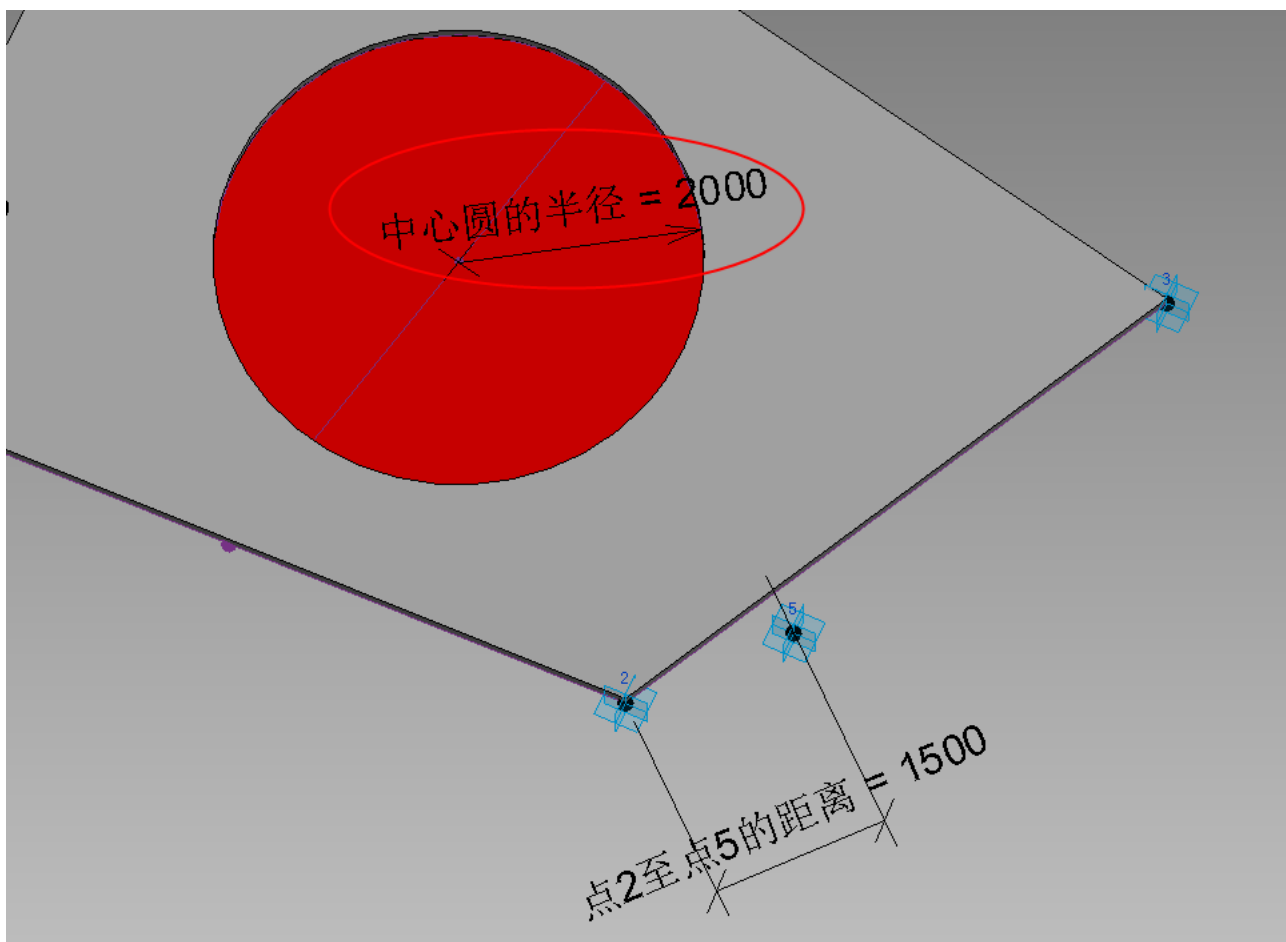


7. 鼠标移动到“中心圆的半径（默认）”的公式的方形框内，修改公式为“= (点1至点6的距离 + 点2至点5的距离) / 2”，然后鼠标左击“应用（A）”

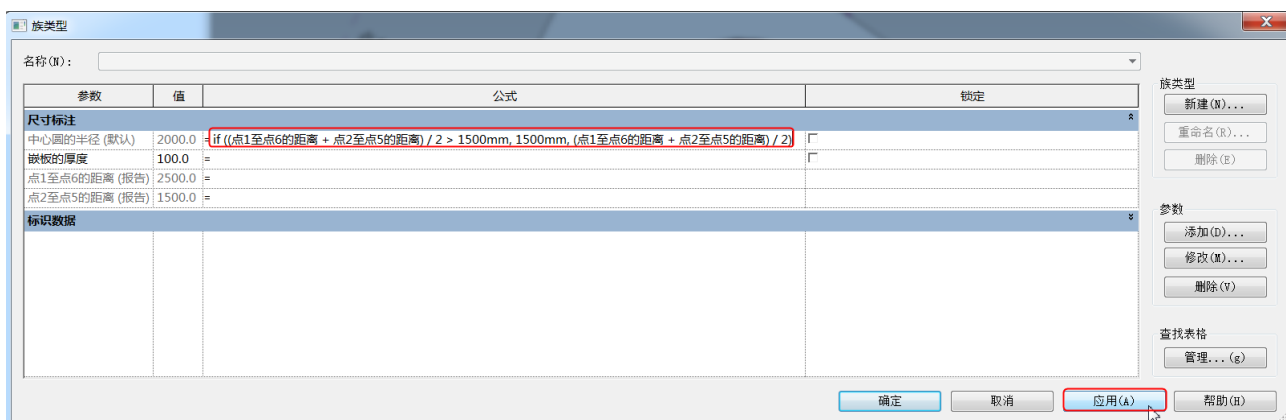


你会看到：族类型的中心圆的半径变成了**2000**（2米），同时三维视图上的中心圆变化到了相应的尺寸。

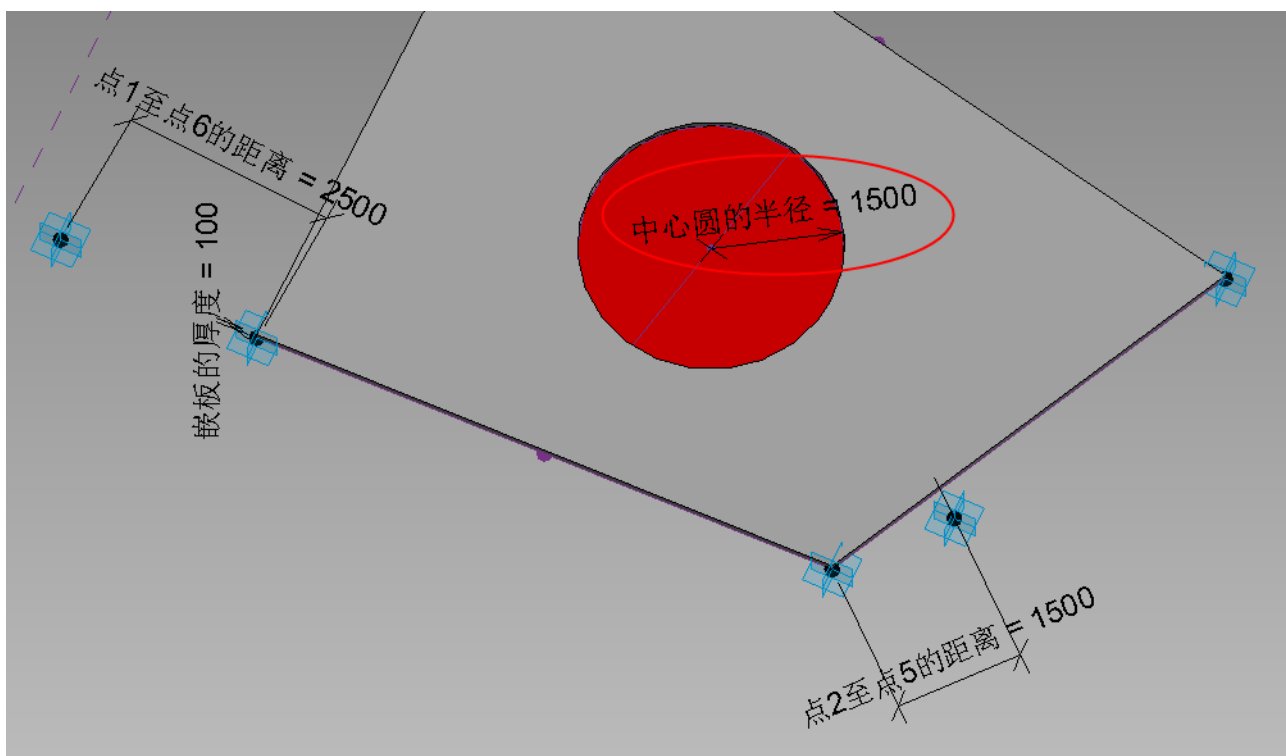
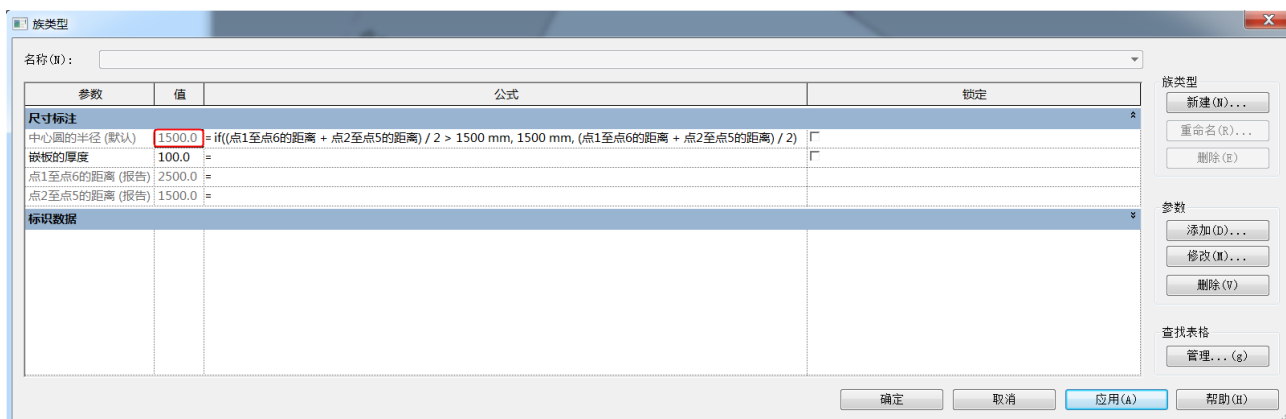




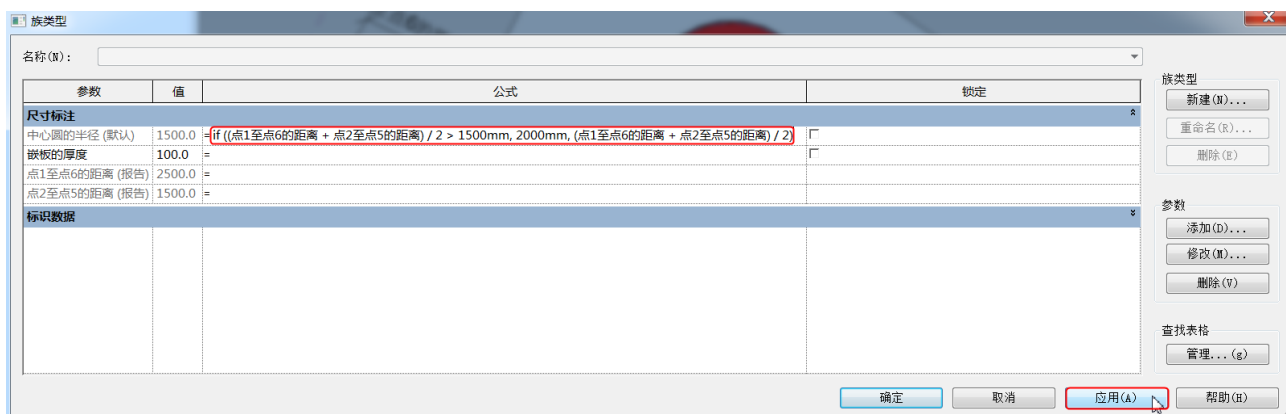
8. 鼠标移动到“中心圆的半径（默认）”的公式的方形框内，修改公式为“= if ((点1至点6的距离 + 点2至点5的距离) / 2 > 1500mm, 1500mm, (点1至点6的距离 + 点2至点5的距离) / 2)”，然后鼠标左击“应用（A）”



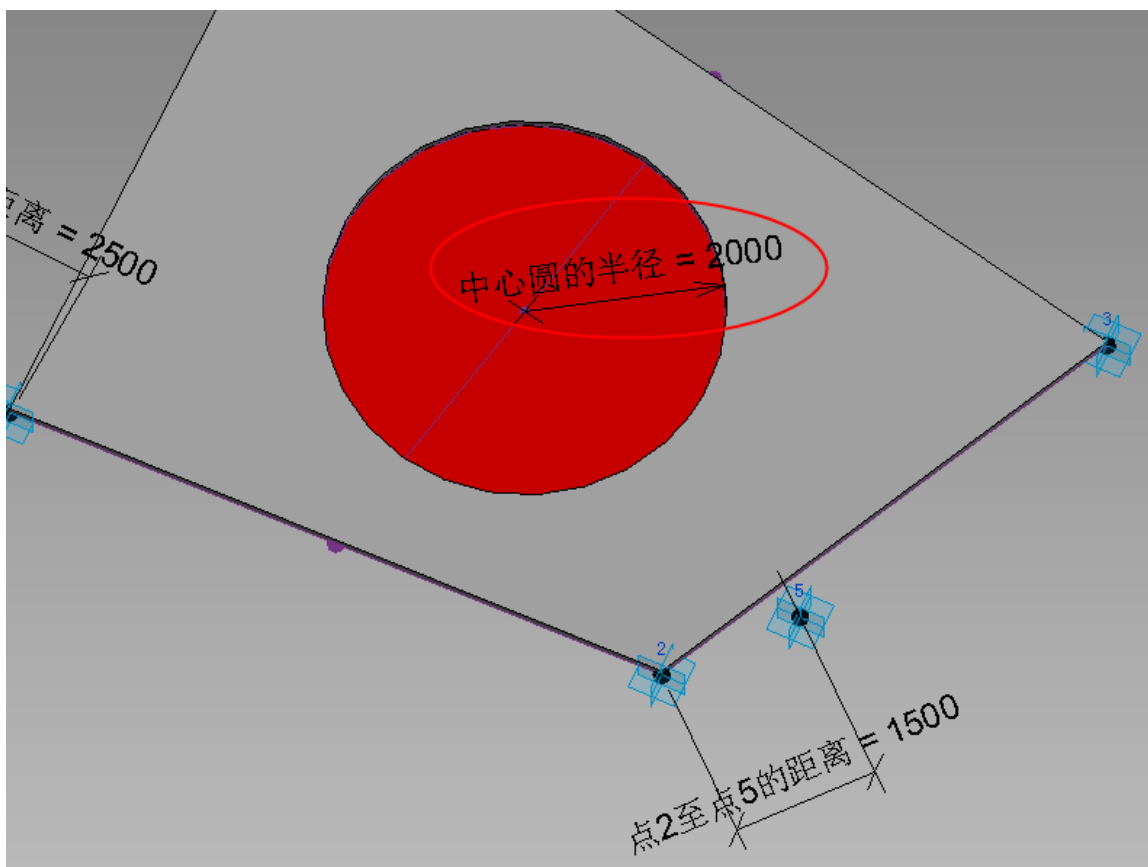
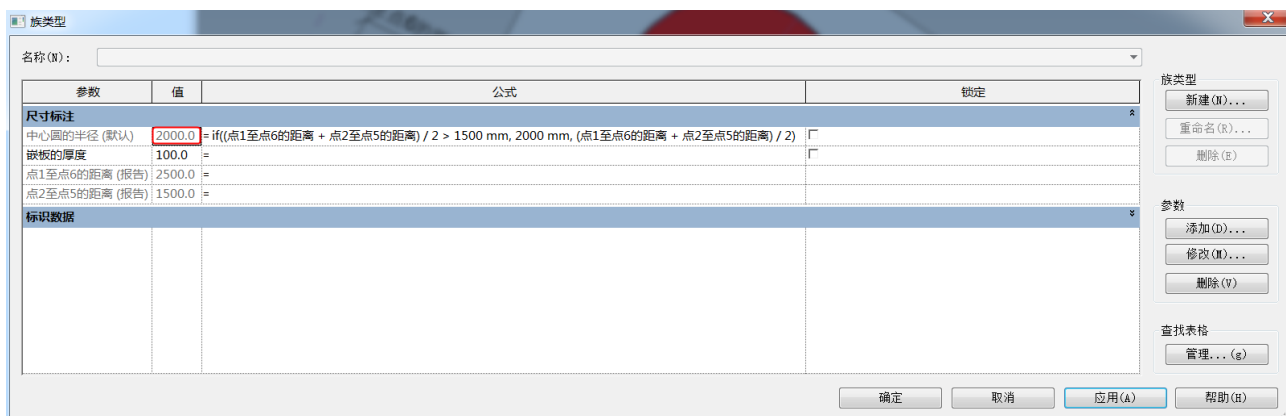
你会看到：族类型的中心圆的半径变成了**1500.0（1.5米）**，同时三维视图上的中心圆变化到了相应的尺寸。



9. 鼠标移动到“中心圆的半径（默认）”的公式的方形框内，修改公式为“=if ((点1至点6的距离 + 点2至点5的距离) / 2 > 1500mm, 2000mm, (点1至点6的距离 + 点2至点5的距离) / 2)”，然后鼠标左击“应用（A）”

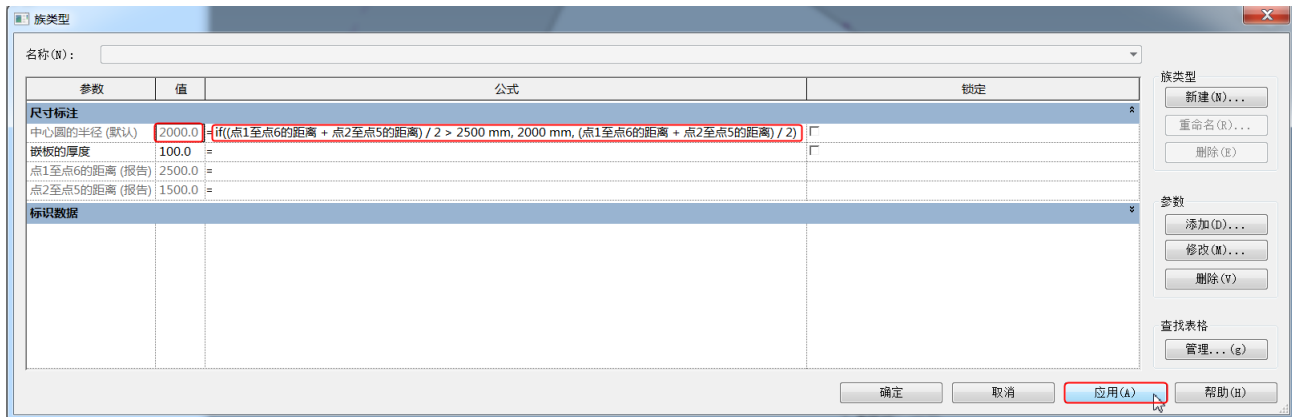


你会看到：族类型的中心圆的半径变成了**2000.0（2米）**，同时三维视图上的中心圆变化到了相应的尺寸。

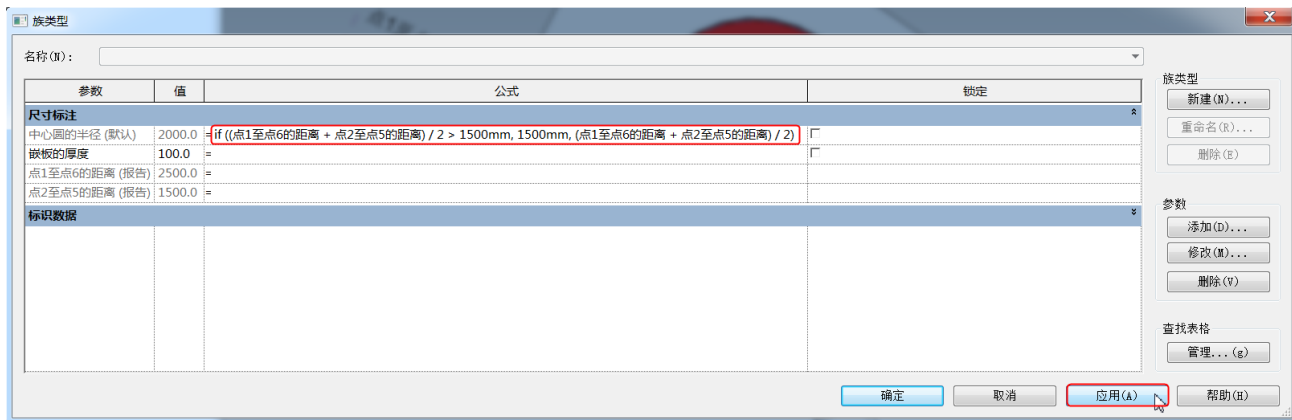


10. 鼠标移动到“中心圆的半径（默认）”的公式的方形框内，修改公式为“= if ((点1至点6的距离 + 点2至点5的距离) / 2 > 2500mm, 2000mm, (点1至点6的距离 + 点2至点5的距离) / 2)”，然后鼠标左击“应用（A）”

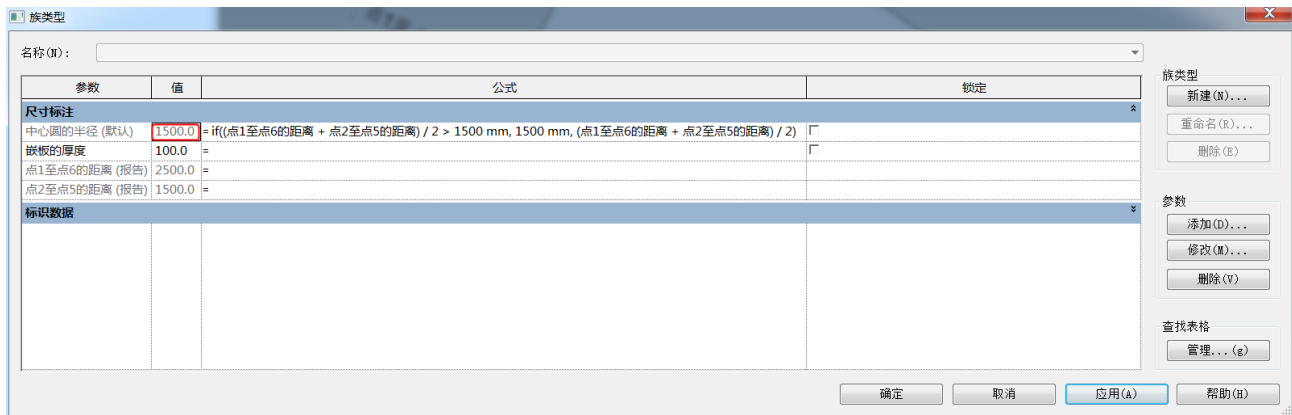
你会看到：族类型的中心圆的半径还是**2000.0**（2米），同时三维视图上的中心圆的尺寸没有变。

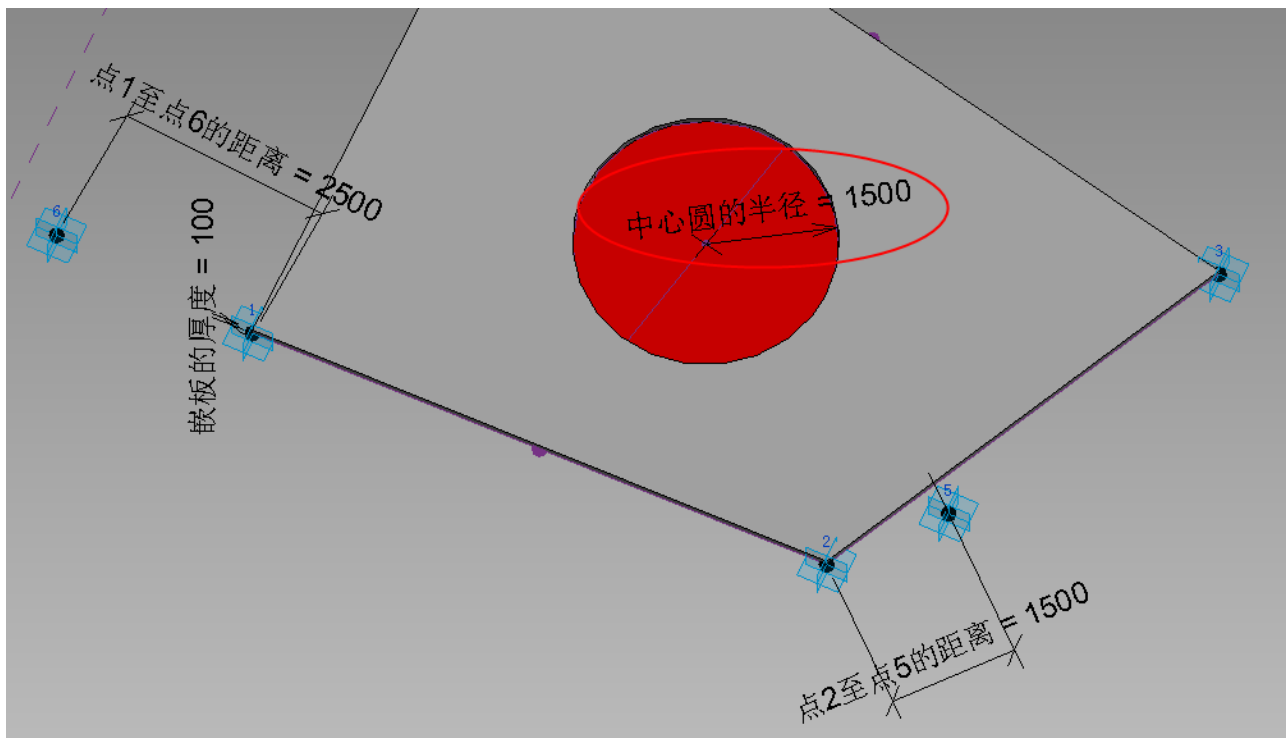


11. 鼠标移动到“中心圆的半径（默认）”的公式的方形框内，修改公式为“= if ((点1至点6的距离 + 点2至点5的距离) / 2 > 1500mm, 1500mm, (点1至点6的距离 + 点2至点5的距离) / 2)”，然后鼠标左击“确定”

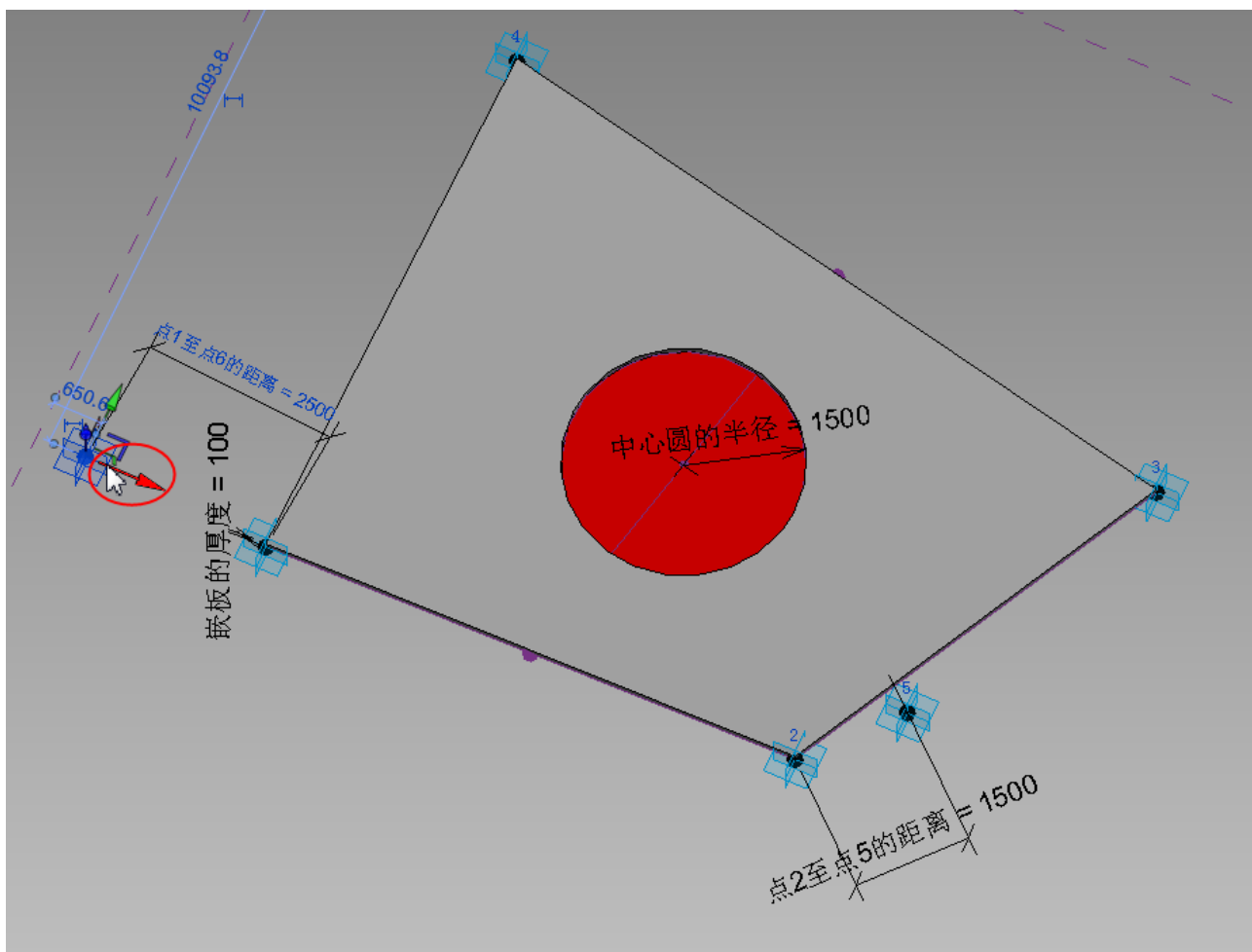


你会看到：族类型的中心圆的半径变成了**1500.0（1.5米）**，同时三维视图上的中心圆变化到了相应的尺寸。



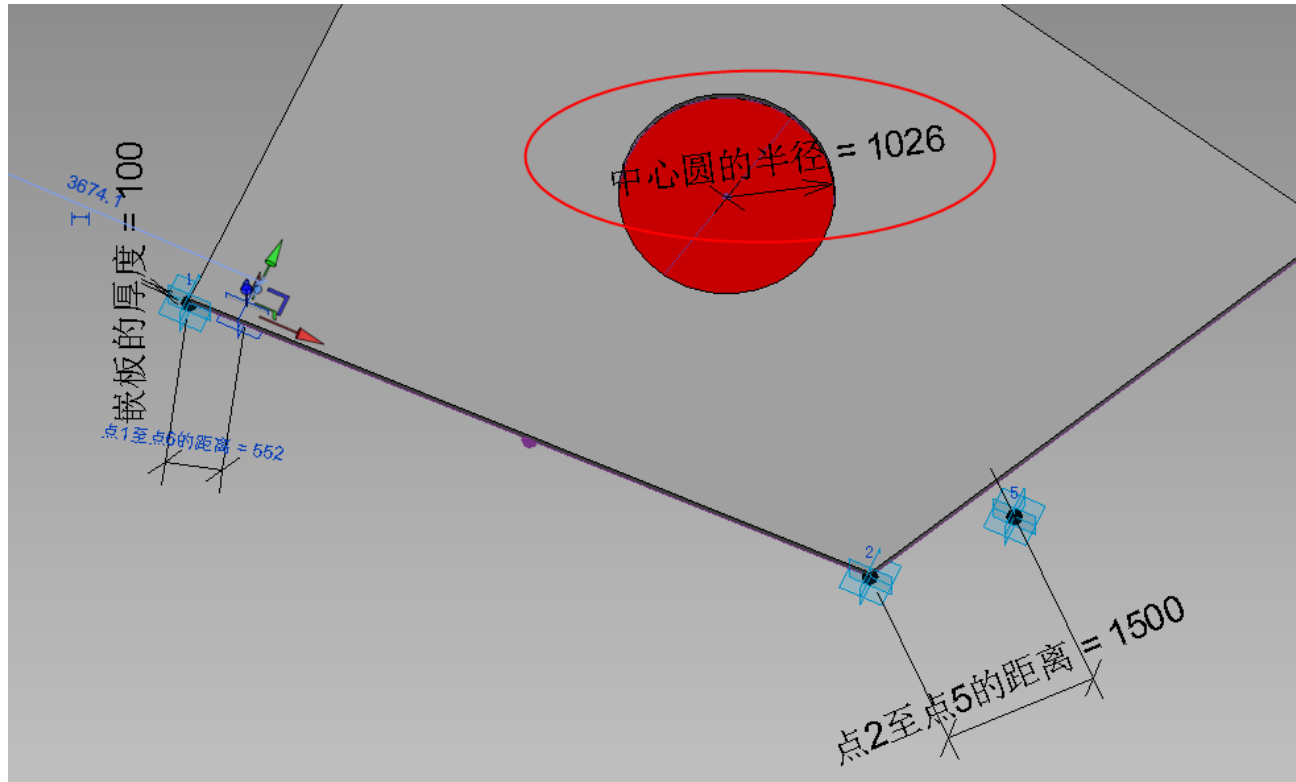


12. 鼠标移动到三位视图中的自适应点6，鼠标左击它，然后鼠标左击出现的红色的箭头，并按下左键，让鼠标随意移动

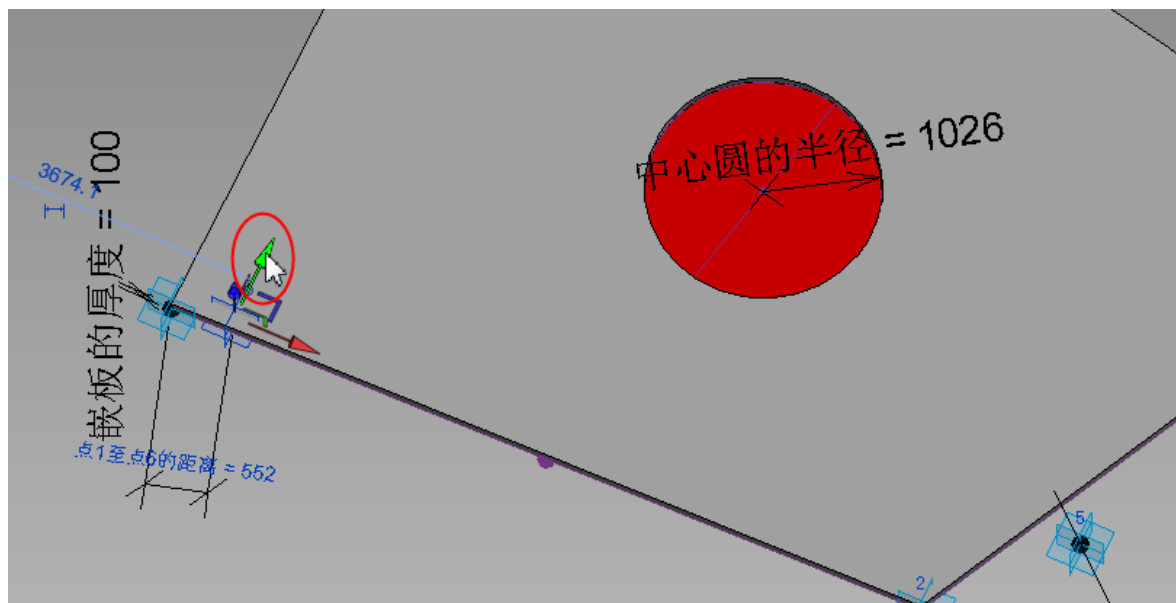


你会看到：当这个自适应点随着红色箭头向左方移动时，同时参照点之间的距离在变化，但是中心

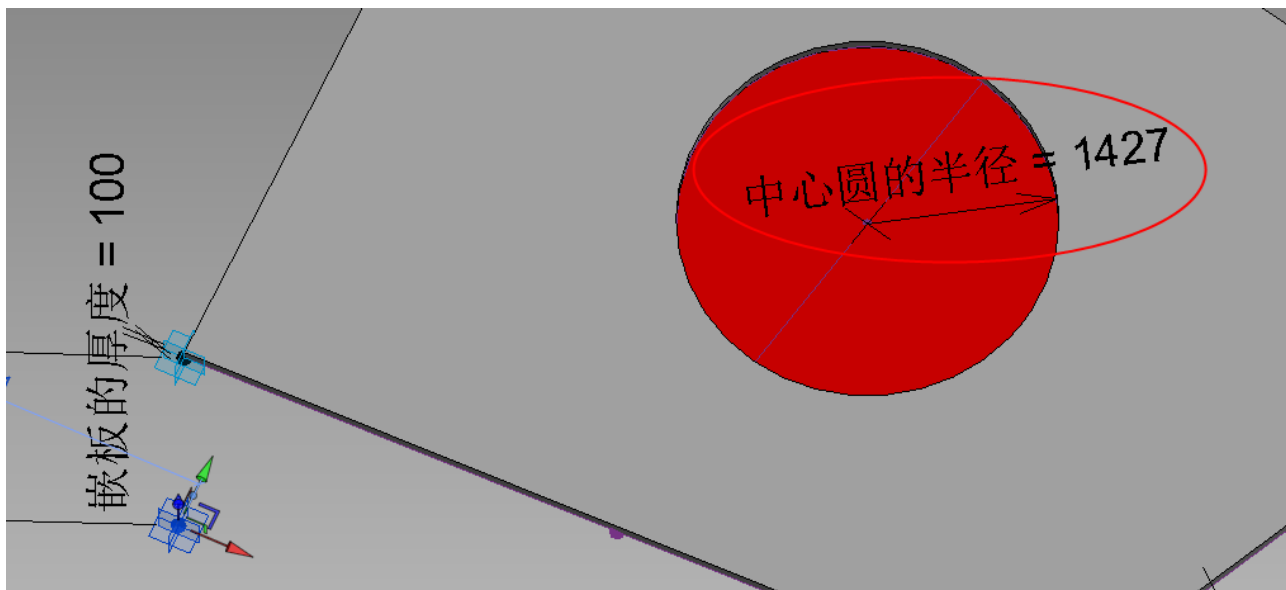
圆的半径没有变化；当红色箭头向右方移动时，同时参照点之间的距离在变化，三维视图上的中心圆变化到了相应的尺寸。



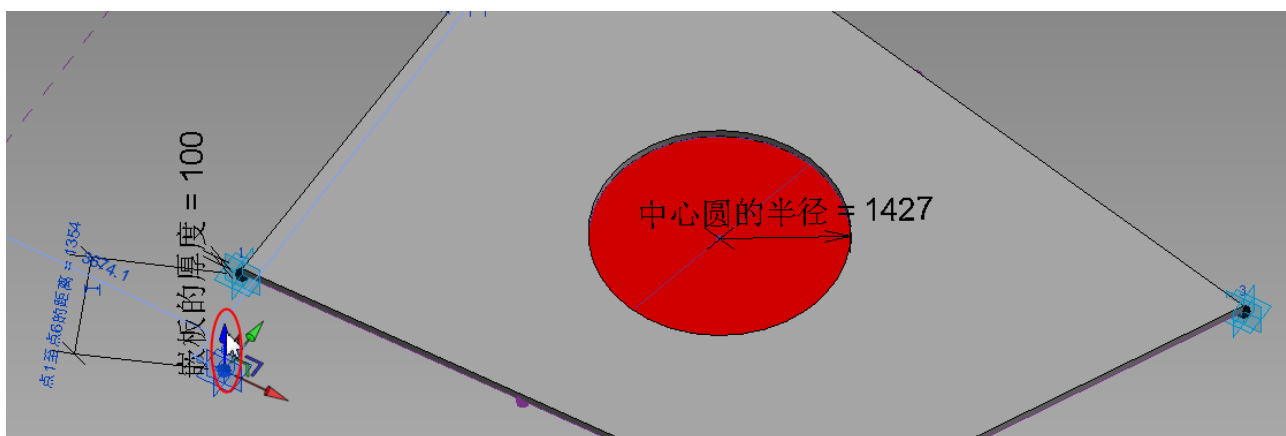
13. 鼠标左击出现的绿色的箭头，并按下左键，让鼠标随意移动



你会看到：当这个自适应点随着绿色箭头的移动时，相应的进行移动，同时参照点之间的距离在变化，三维视图上的中心圆变化到了相应的尺寸。



14. 鼠标左击出现的蓝色的箭头，并按下左键，让鼠标随意移动



你会看到：当这个自适应点随着绿色箭头的移动时，相应的进行移动，但是参照点之间的距离没有变化。同时三维视图上的中心圆的尺寸也没有变化。

