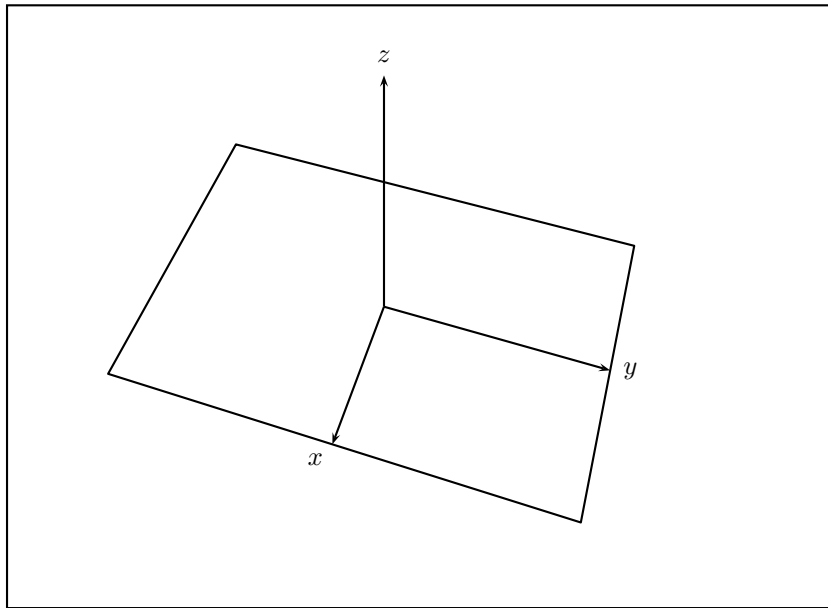


pst-solides3d :
Test 11

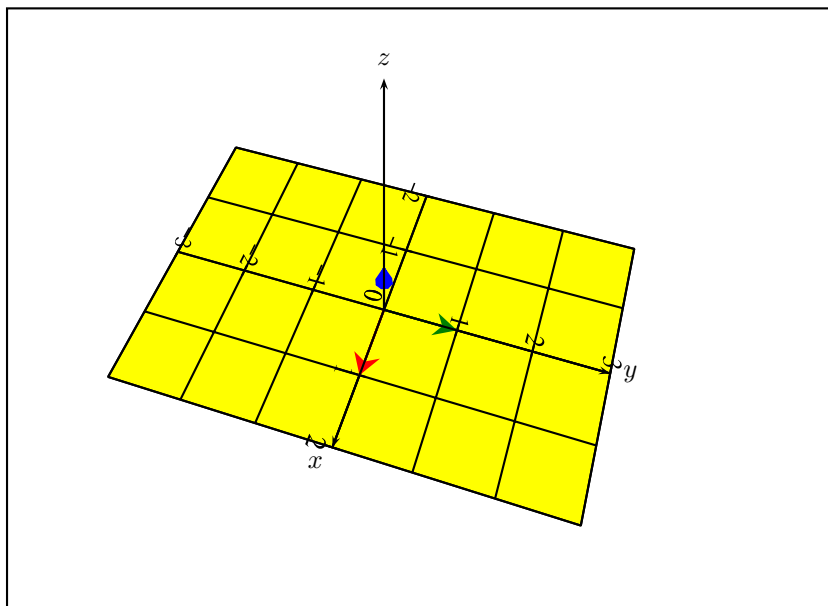
June 3, 2008

1 Définir un objet de type plan

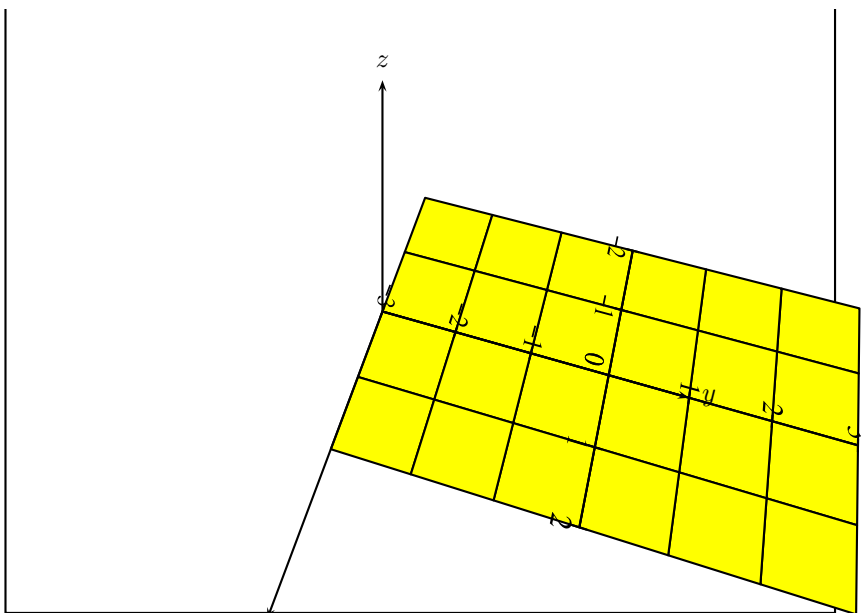


2 Plan défini par son équation

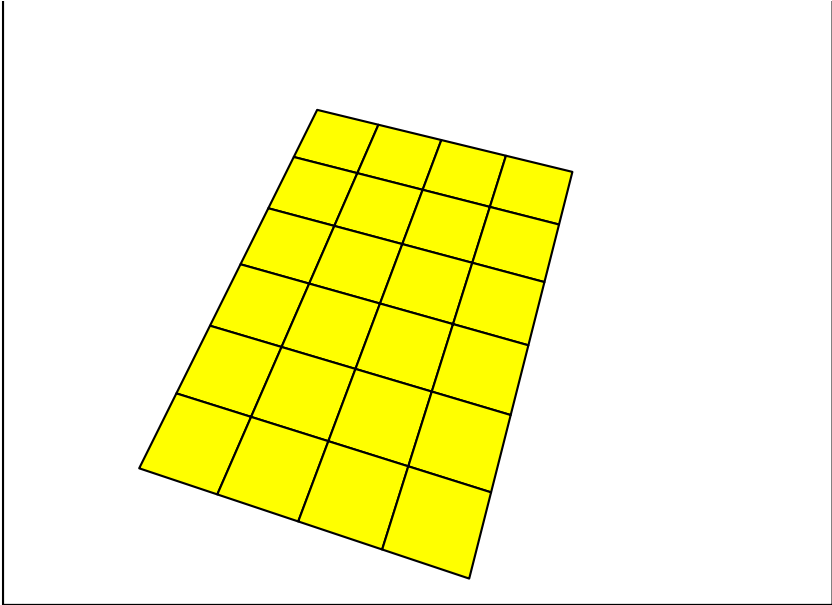
Avec l'équation $z = 0$



Avec l'équation $z = 0$ et en prenant $(0, 3, 0)$ comme origine. Si l'origine fournie ne vérifie pas l'équation du plan, alors on ne tient pas compte de l'origine proposée

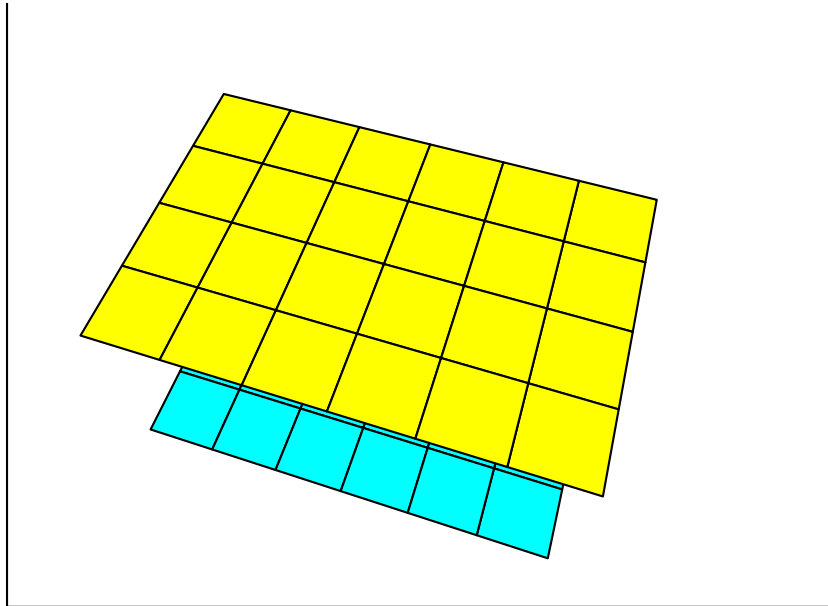


Avec l'équation $z = 0$ et une rotation de 90° autour de la normale

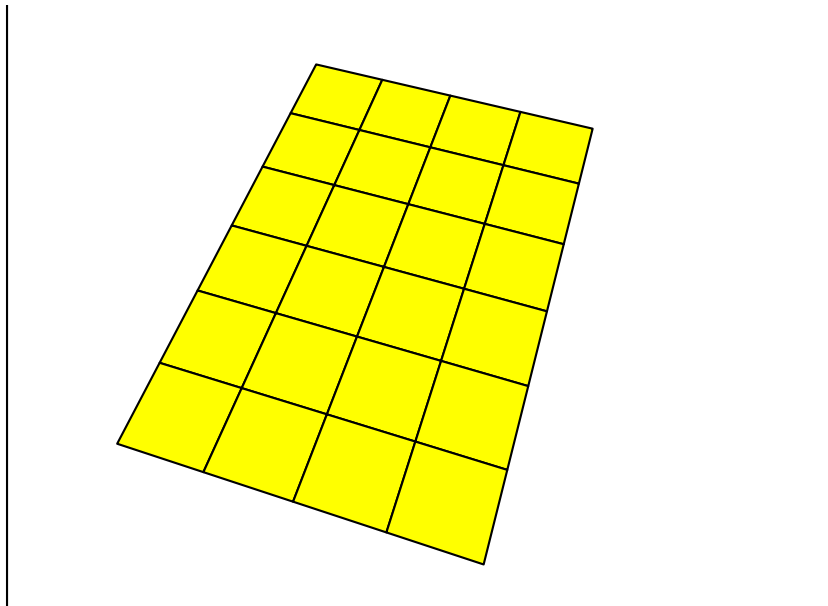


3 Plan défini par sa normale et un point

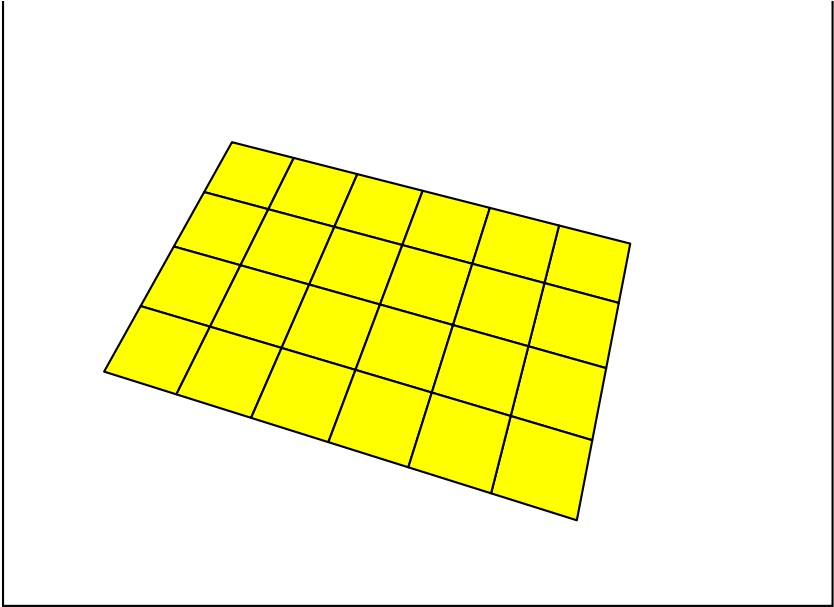
args=0 0 -2 [0 0 1]
args=0 0 1 [0 0 1]



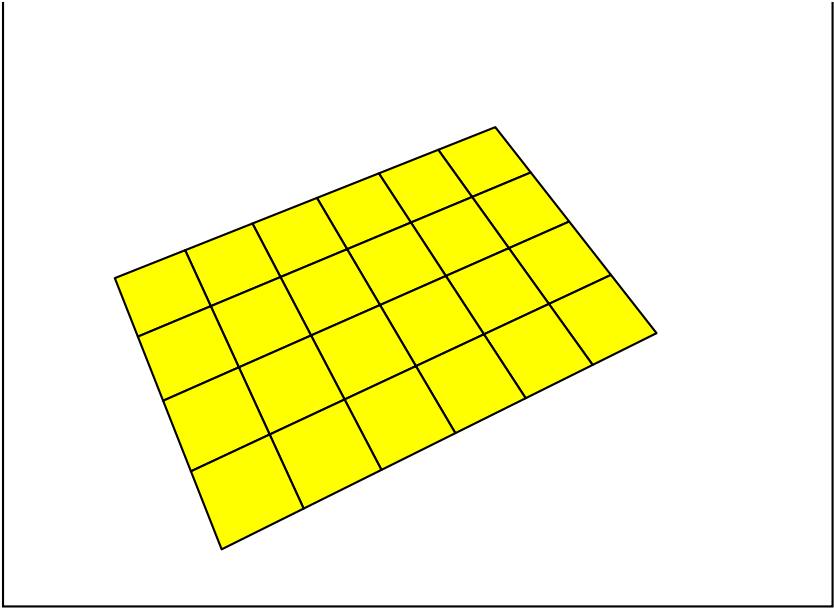
args=0 0 1 [0 0 1 90]

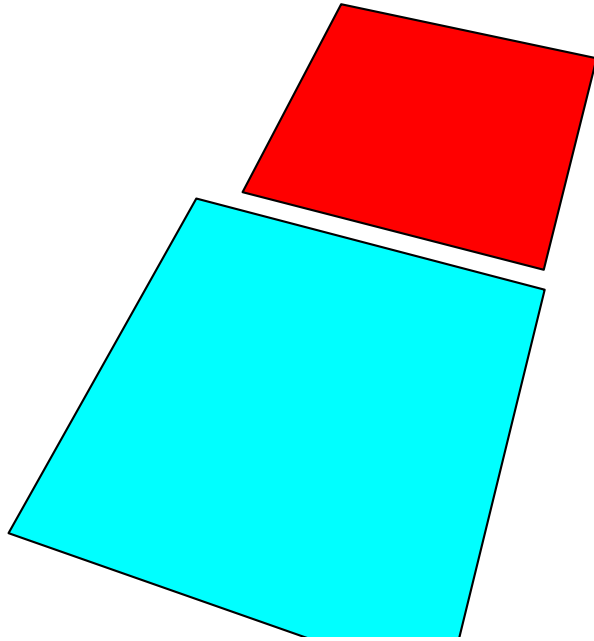


args=0 0 0 [1 0 0 0 0 1]



args=0 0 0 [1 1 0 0 0 1]





4 Avec du code jps

