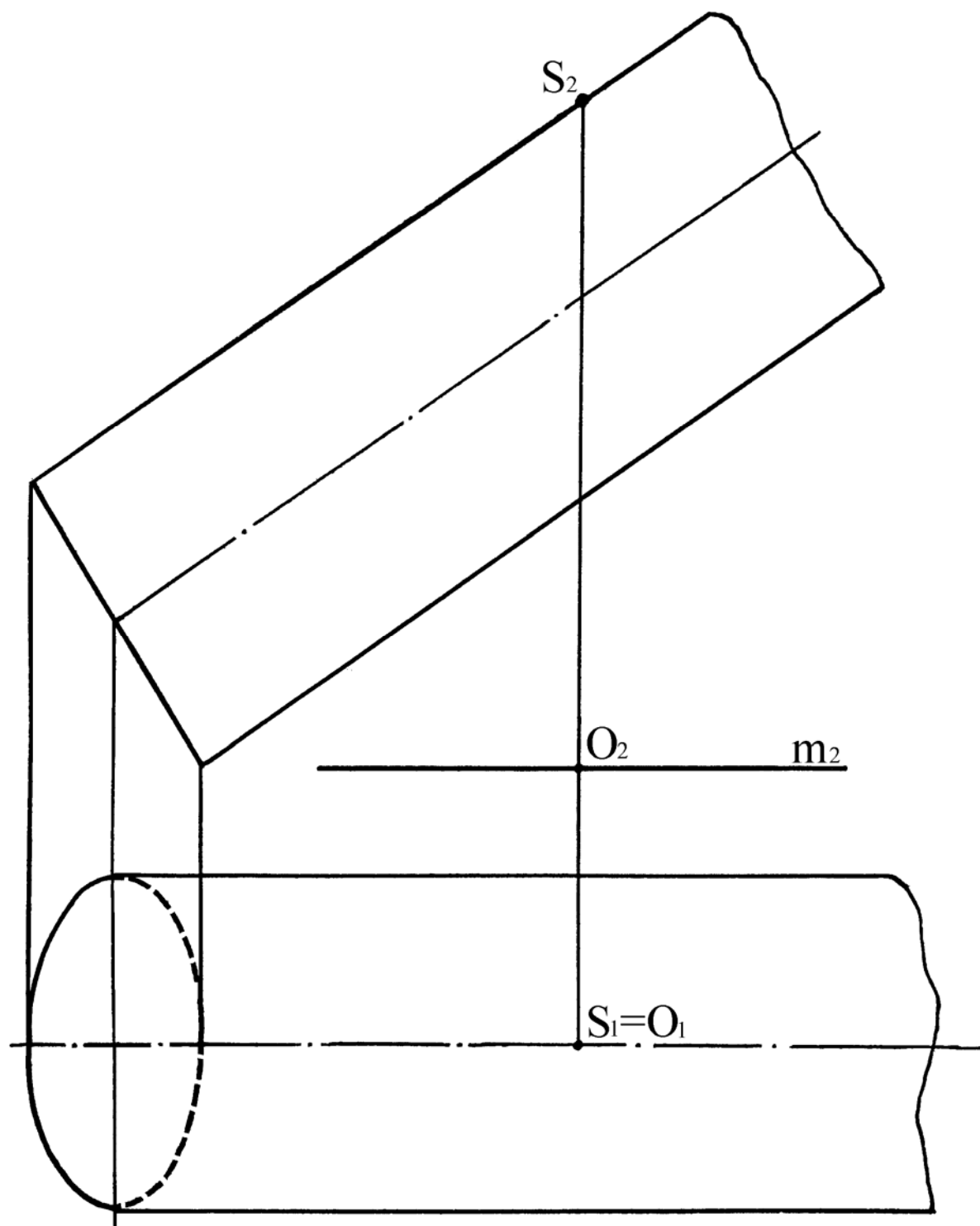
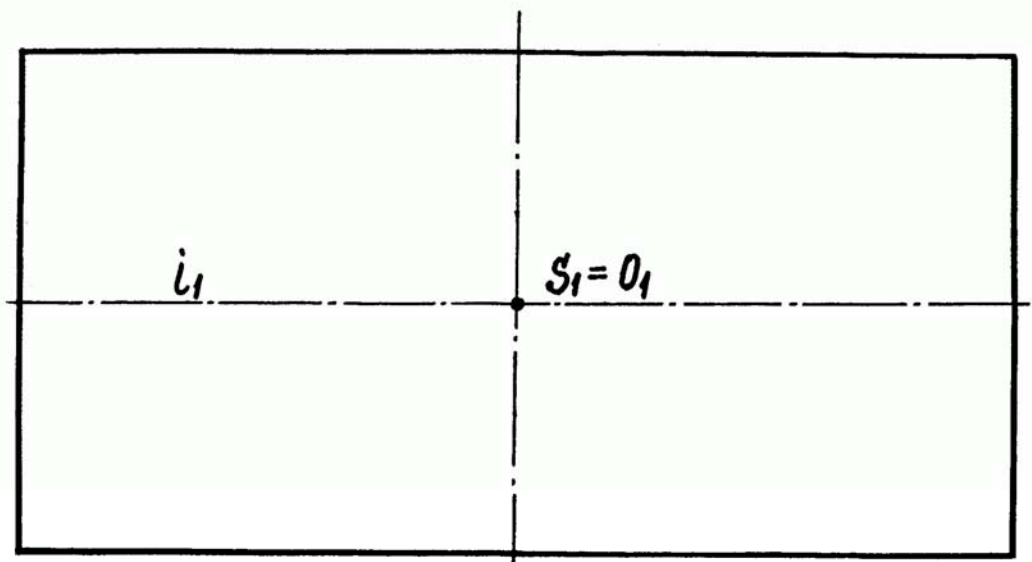
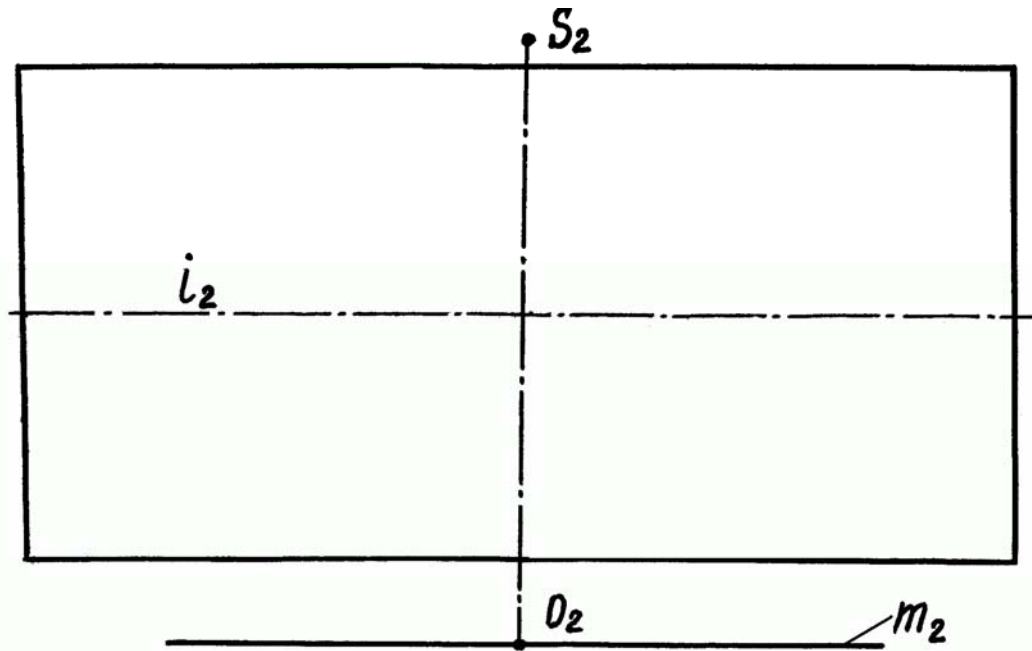


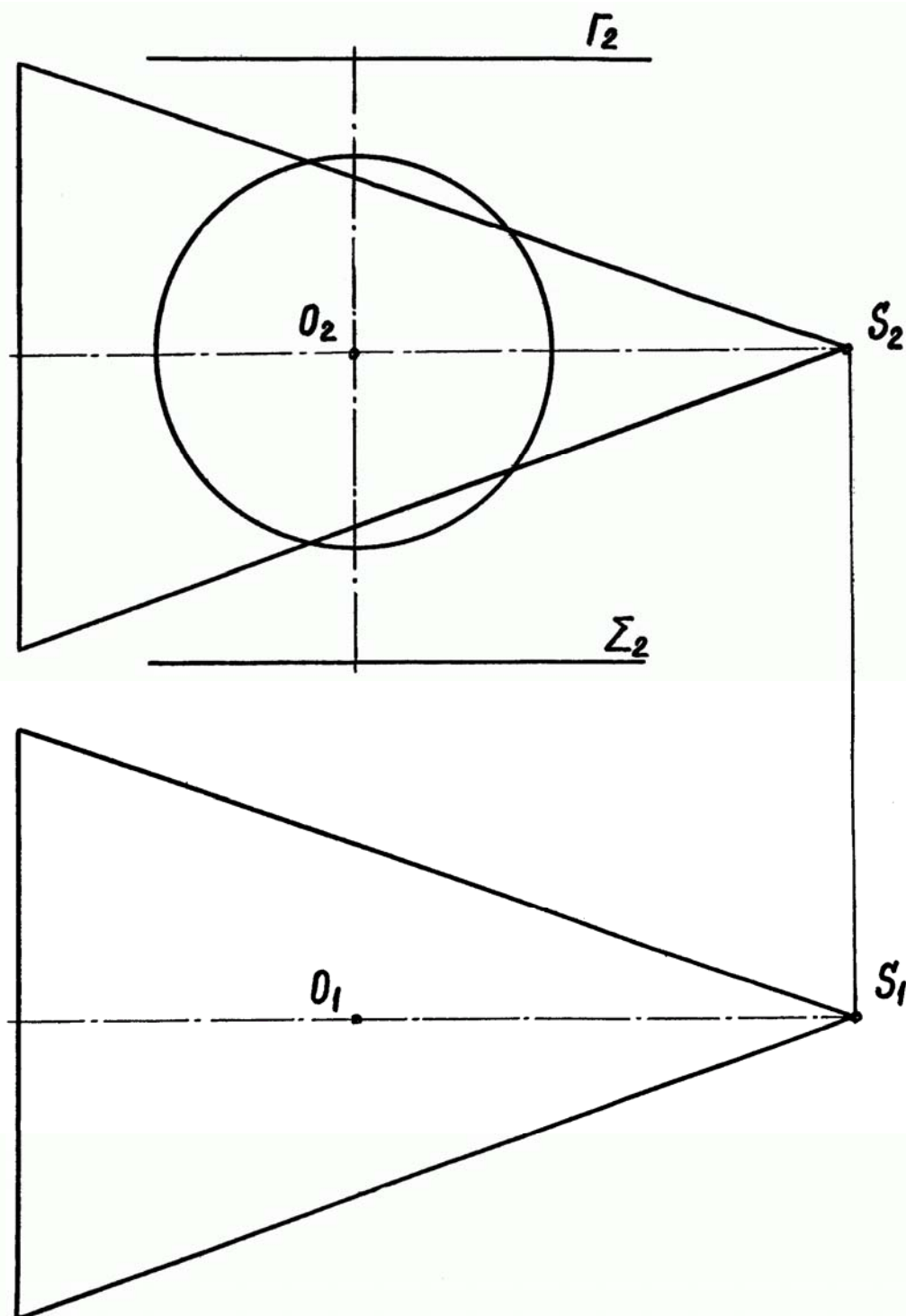
На двухпроекционном чертеже построить проекции линии пересечения цилиндрической поверхности и конической, заданной вершиной  $S(S_1, S_2)$ . Граница поверхности – окружность  $m(O_1, O_2)$  и  $R 45$  мм. Определить видимость.



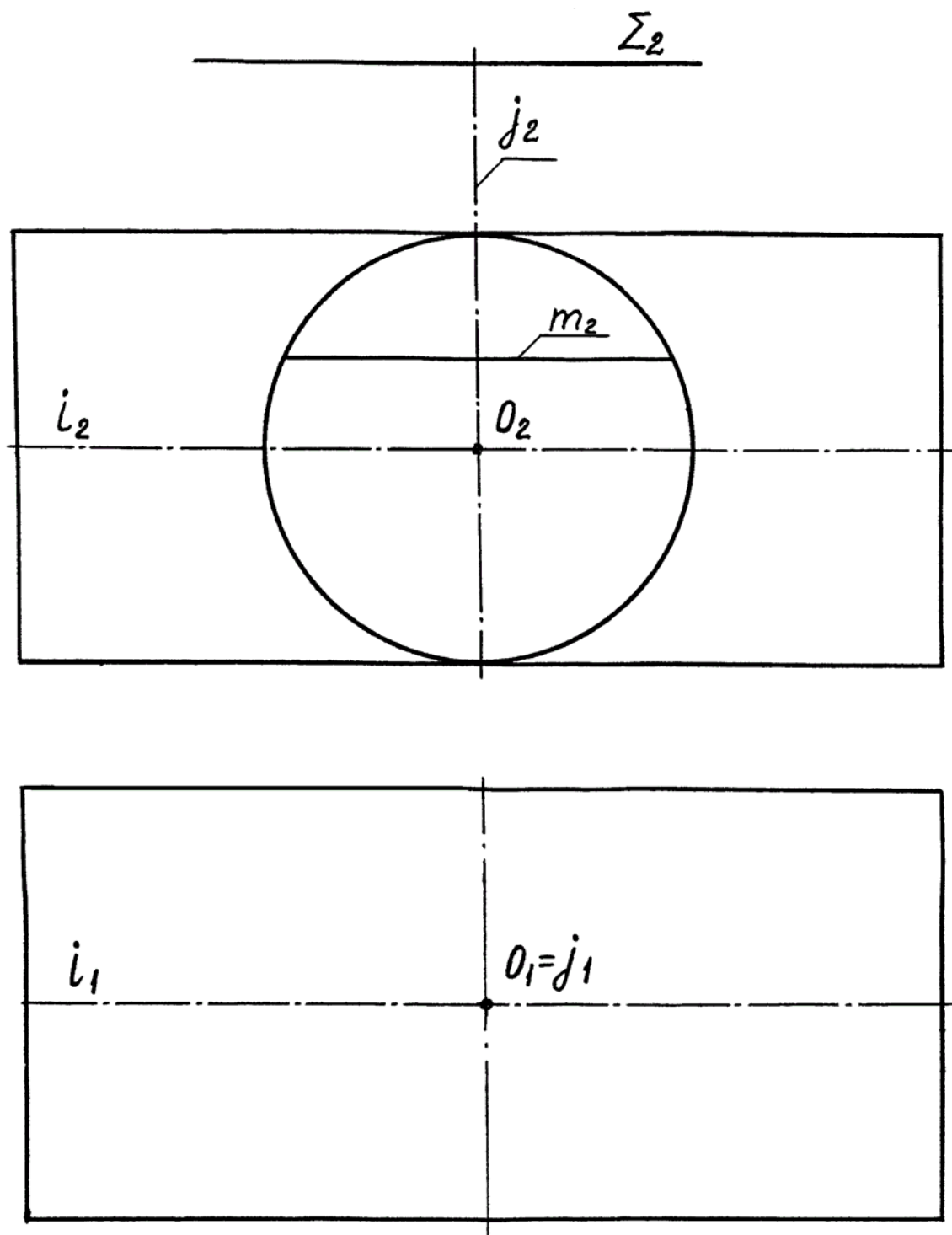
Построить проекции линий пересечения цилиндрической поверхности вращения с осью  $i(i_1, i_2)$  и конической с осью  $SO(S_1O_1, S_2O_2)$ , граница пов. – окружность  $m(m_2) \parallel \Pi_1$  и  $R 50$  мм. Определить видимость.



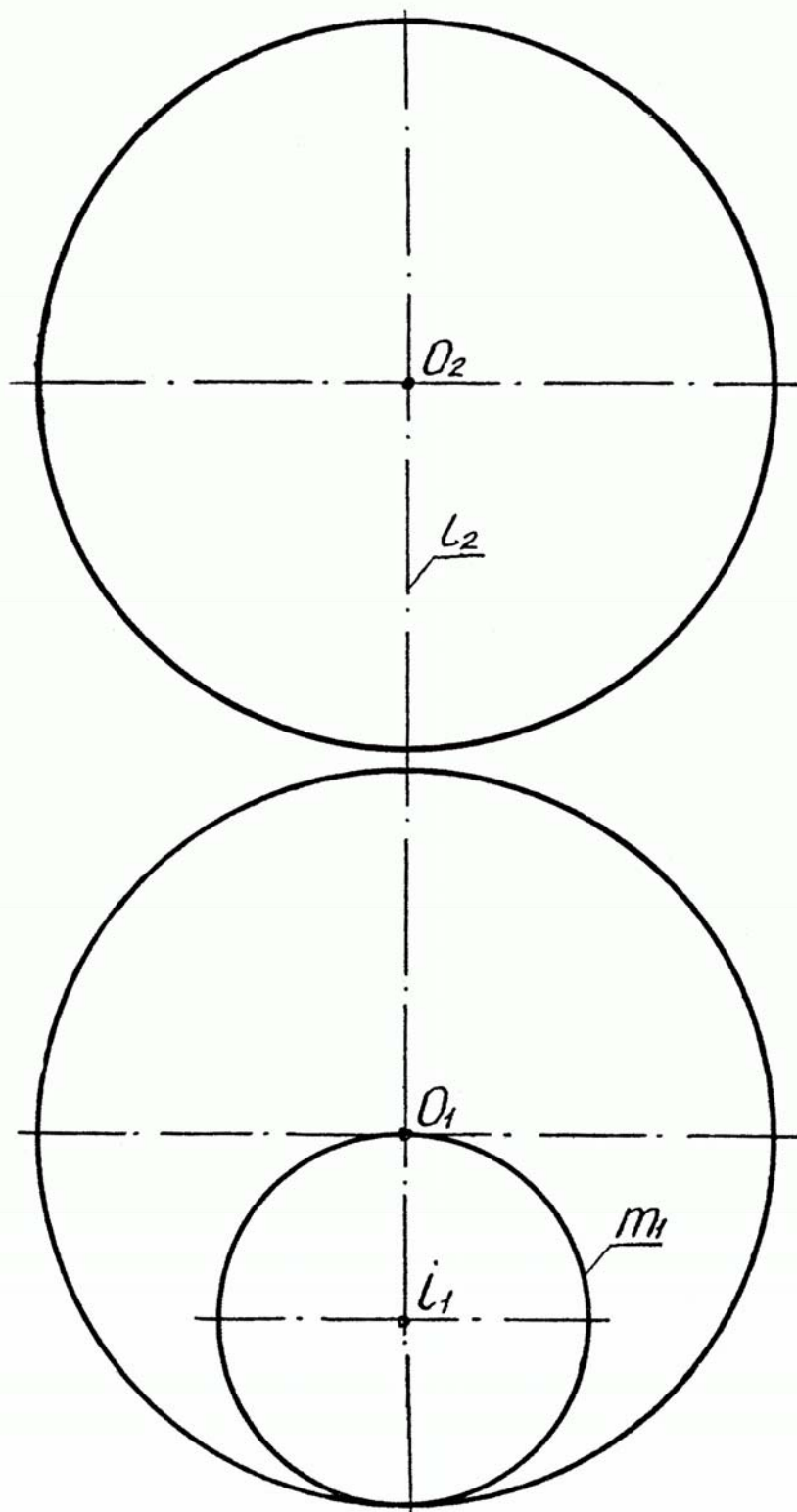
Построить проекции линии пересечения конической поверхности с вершиной  $S(S_1, S_2)$  и цилиндрической, описанной вокруг сферы с центром в точке  $O(O_2)$ . Границы цилиндрической поверхности лежат в пл.  $\Gamma(\Gamma_2)$ ,  $\Sigma(\Sigma_2)$ . Определить видимость.



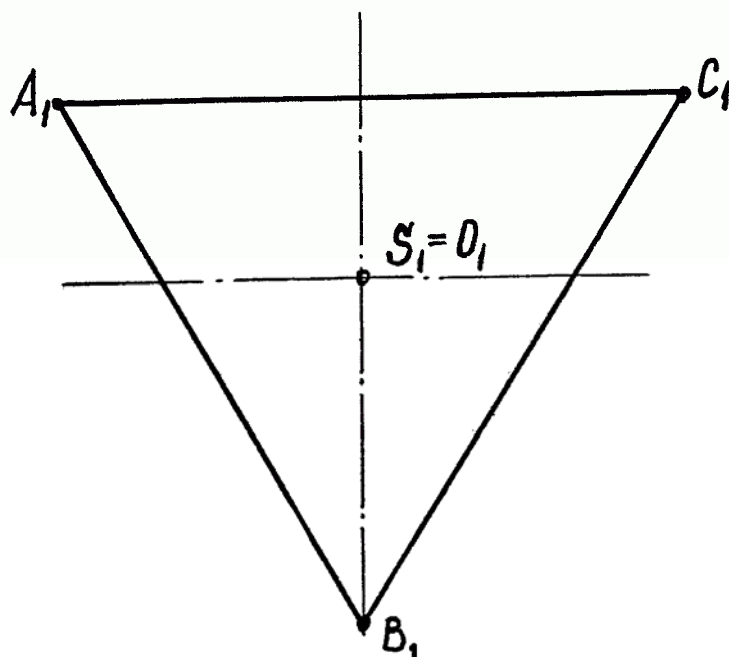
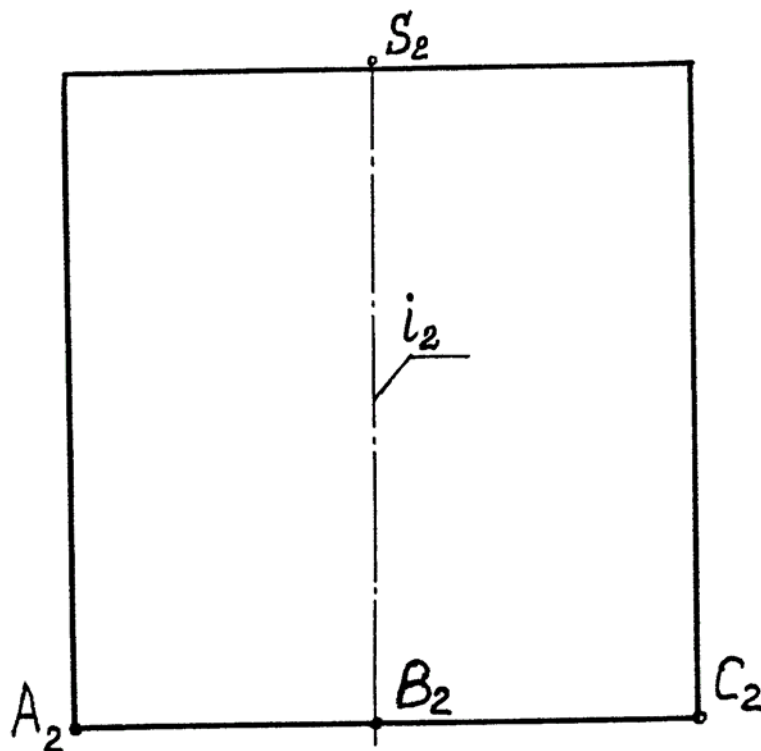
Построить проекции линии пересечения цилиндрической поверхности с осью  $i(i_1, i_2)$  и цилиндрической пов., пересекающей сферу [с центром в т.  $O(O_2)$ ] по параллели  $m(m_2)$ . Граница поверхностей – плоскость  $\Sigma(\Sigma_2)$ . Определить видимость.



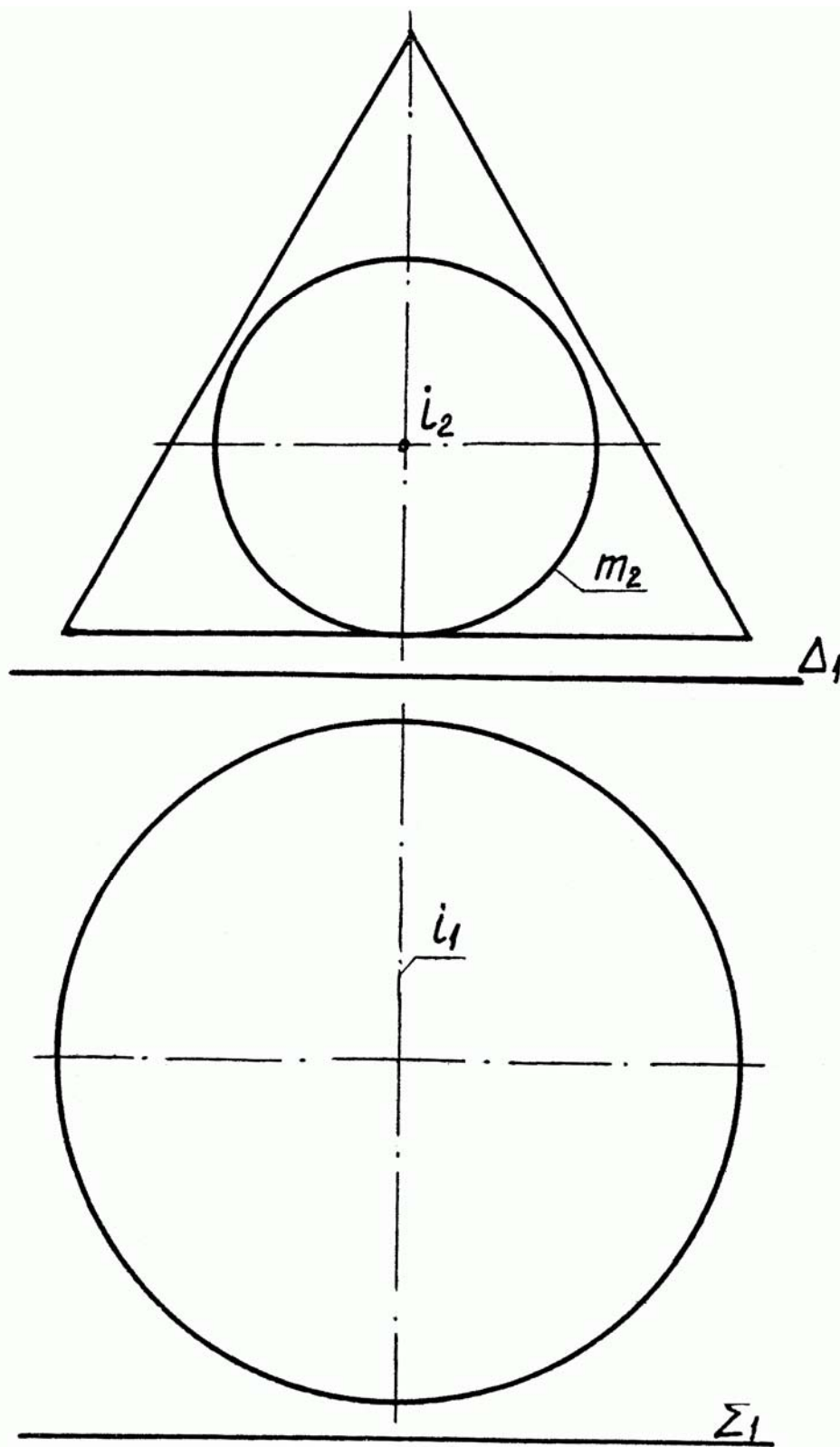
Построить проекции линии пересечения пов. Сферы с центром в т.  $O(O_1, O_2)$  и цилиндрической пов. Заданной осью  $i(i_1, i_2)$  и проекцией на  $\Pi_1$  – линия  $m(m_1)$ . Высота цилиндрической пов. – произвольная. Определить видимость.



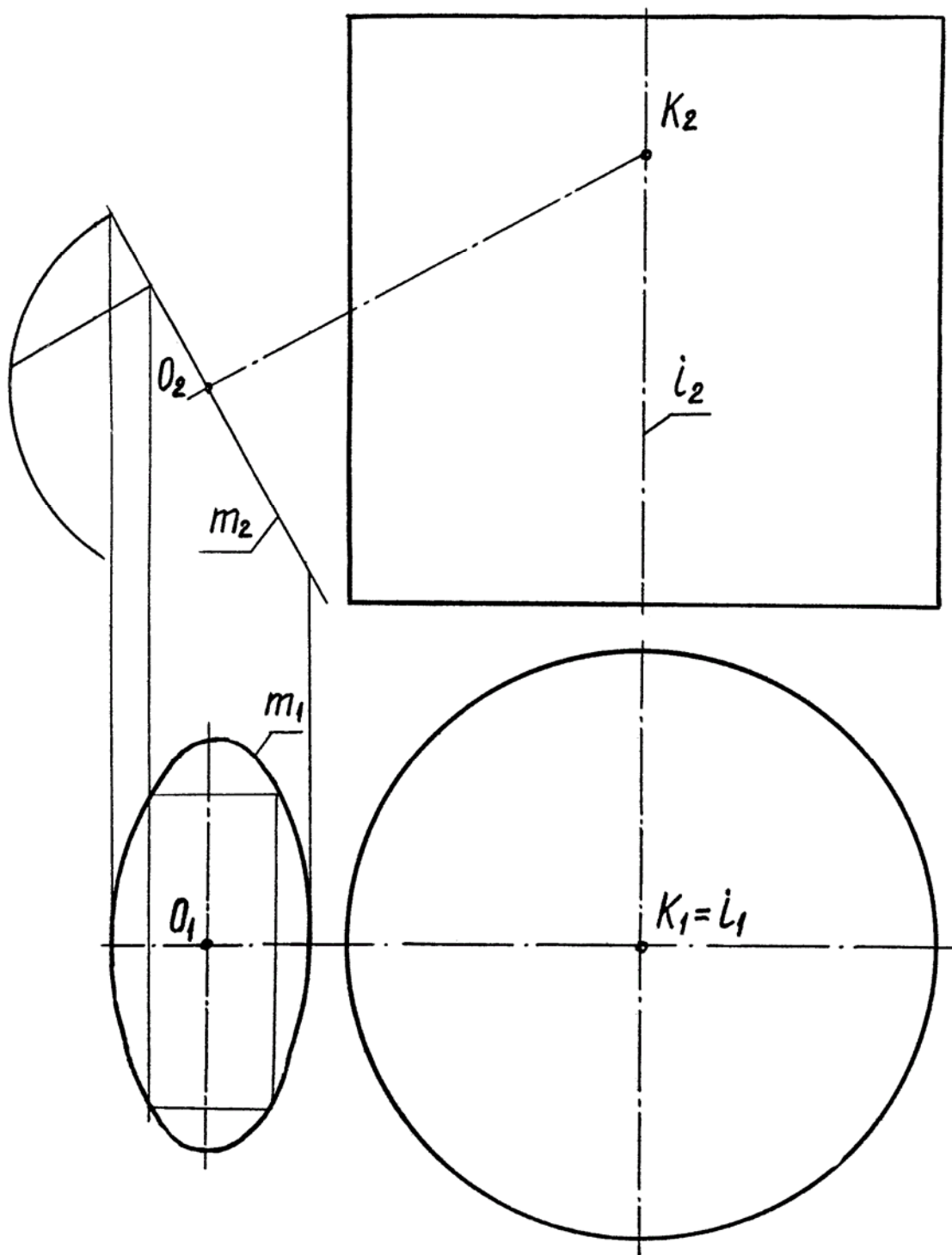
Построить проекции линии пересечения призматической поверхности и конической с вершиной  $S(S_1, S_2)$ . Граница пов. – окружность, описанная вокруг  $\triangle ABC(A_1, B_1, C_1)$ . Определить видимость.



Построить проекции линии пересечения конической поверхности с цилиндрической, которая задана осью  $i(i_1, i_2)$ . И проекцией на  $\Pi_1$  – линией  $m(m_2)$ . Граница пов. Лежит в пл.  $\Delta(\Delta_1)$  и  $\Sigma(\Sigma_2)$ . Определить видимость

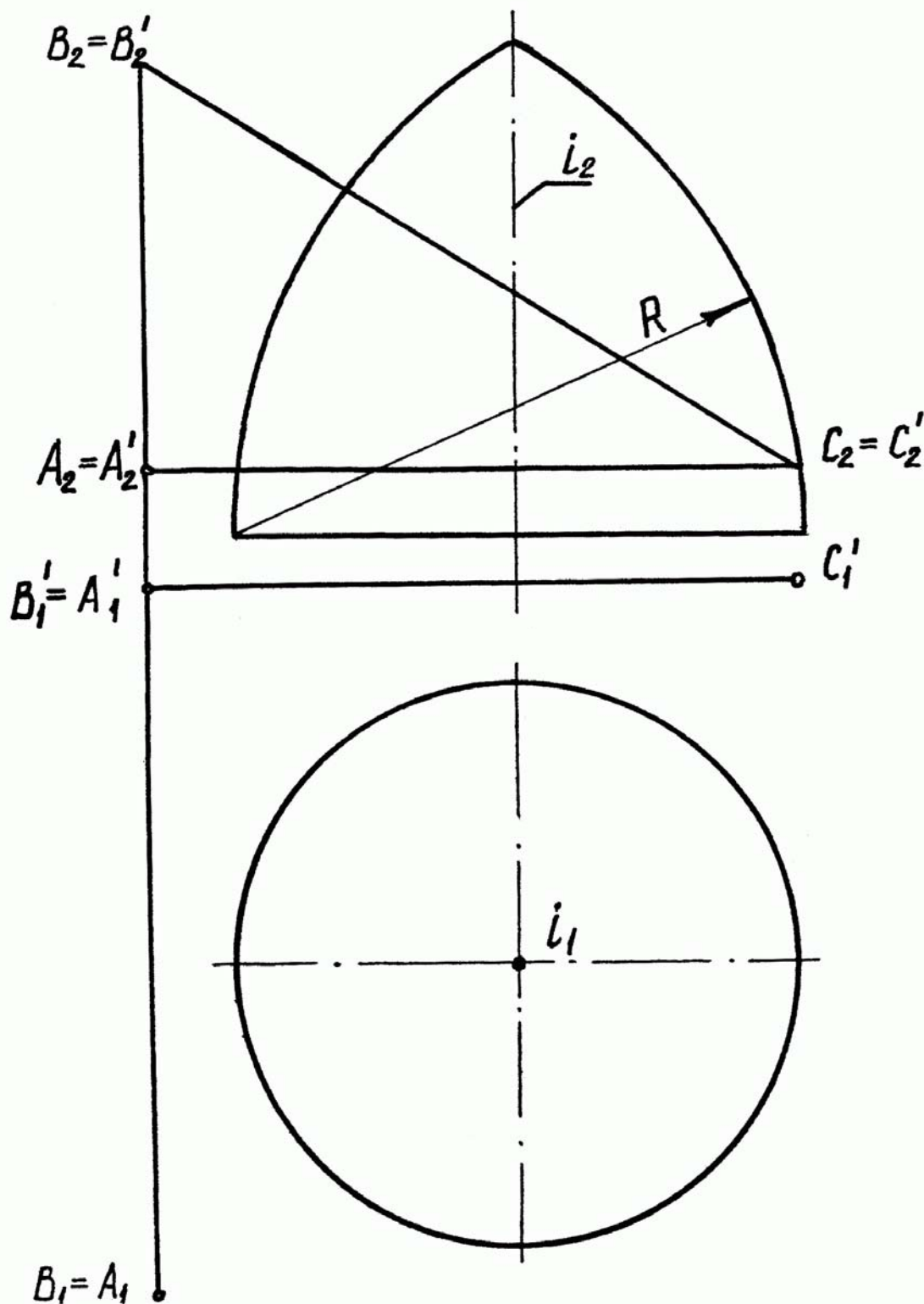


Построить проекции линии пересечения цилиндрической поверхности с осью  $i(i_1, i_2)$  и цилиндрической поверхности с осью  $OK(O_1K_1, O_2K_2)$ ,  $m(m_1, m_2)$  – окружность – граница поверхности. Определить видимость.

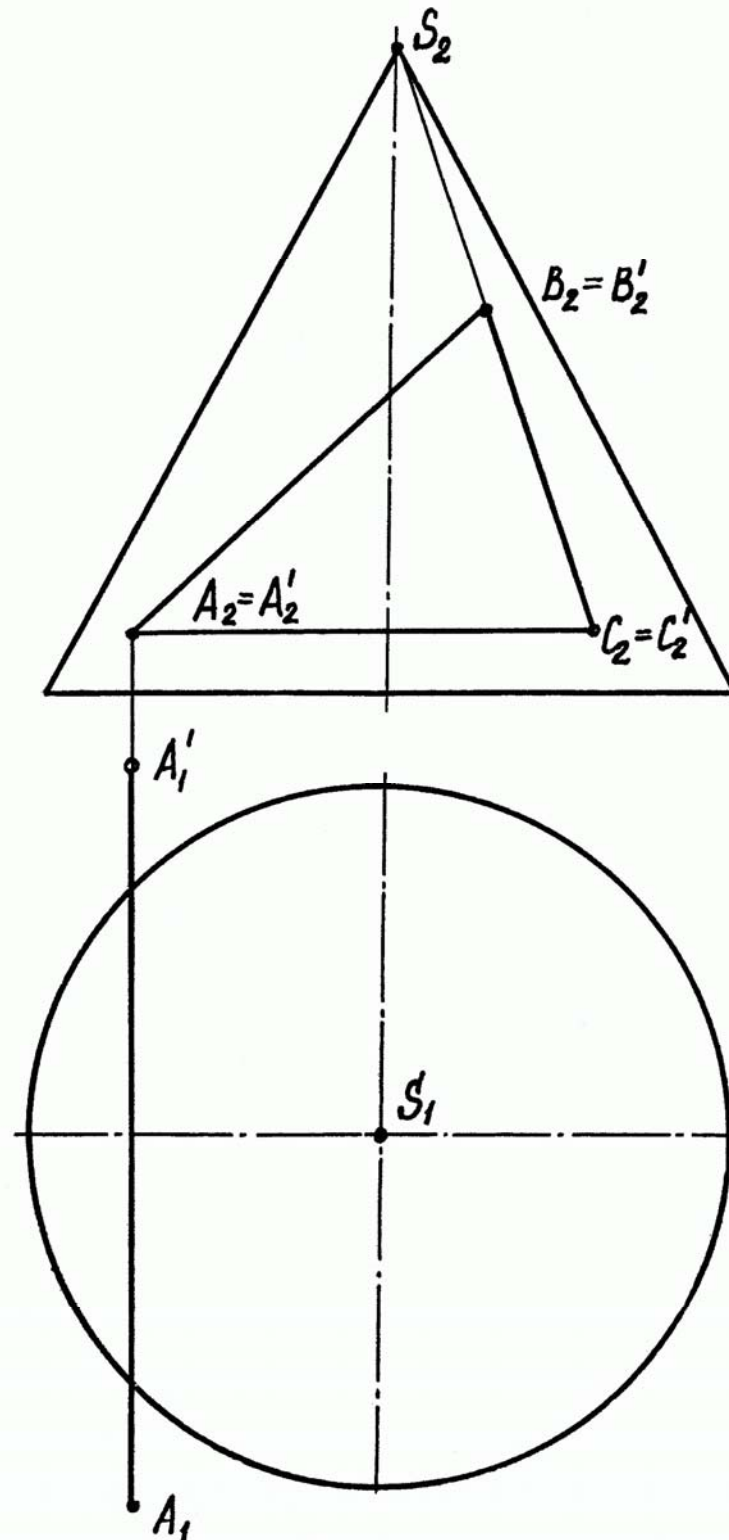




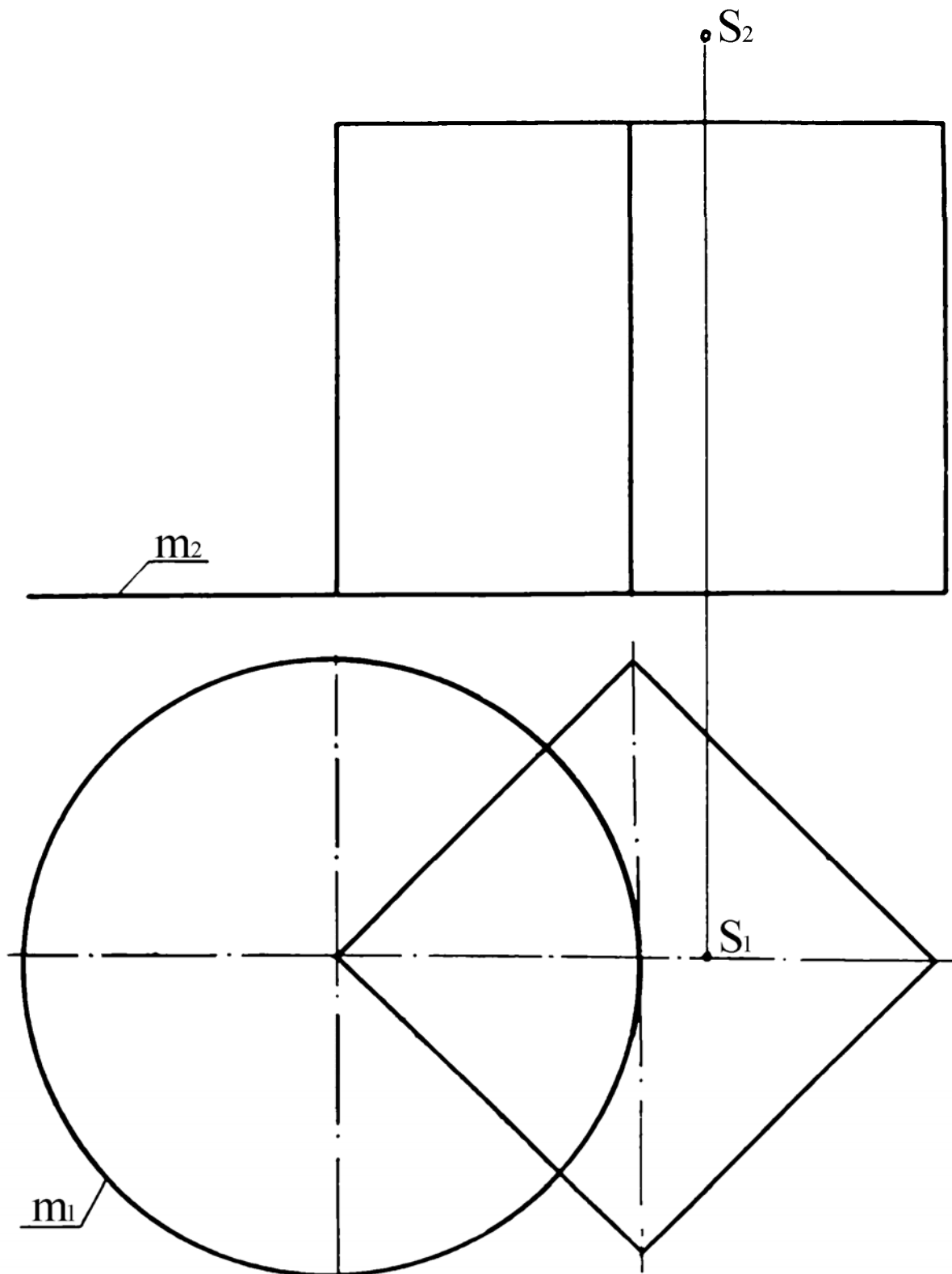
Построить проекции линии пересечения пов. вращения с осью  $i(i_1, i_2)$  и призматической поверхности с направляющей  $\Delta ABC$  ( $A_2, B_2, C_2$ ) и ребром  $AA'$  ( $A_1A_1', A_2A_2'$ ). Определить видимость.



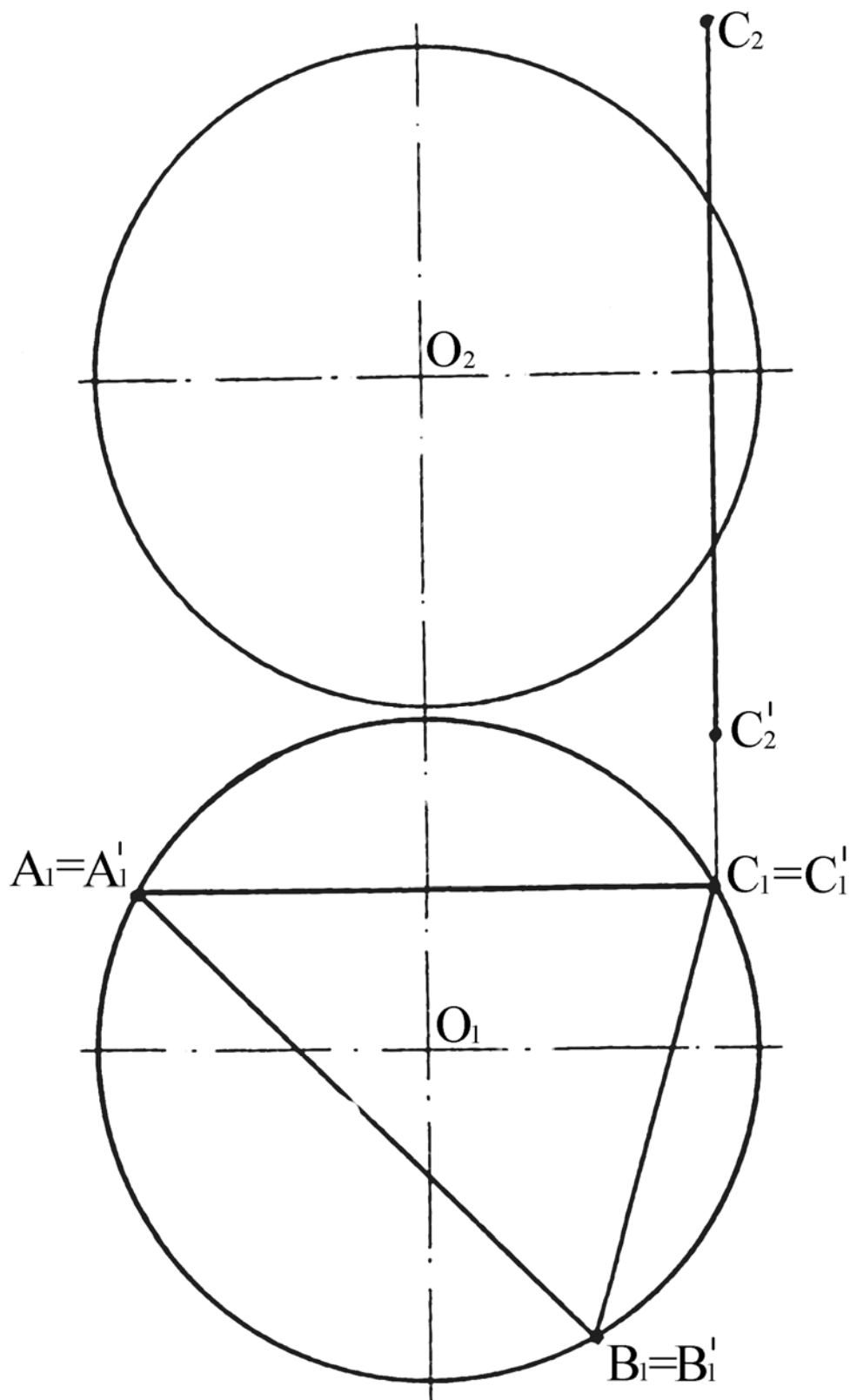
Построить проекции линии пересечения конической пов. с вершиной  $S(S_1, S_2)$  и призматической, заданной фронтальной проекцией  $\Delta A_2 B_2 C_2$  и ребром  $AA'$  ( $A_1 A_1'$ ). Определить видимость.



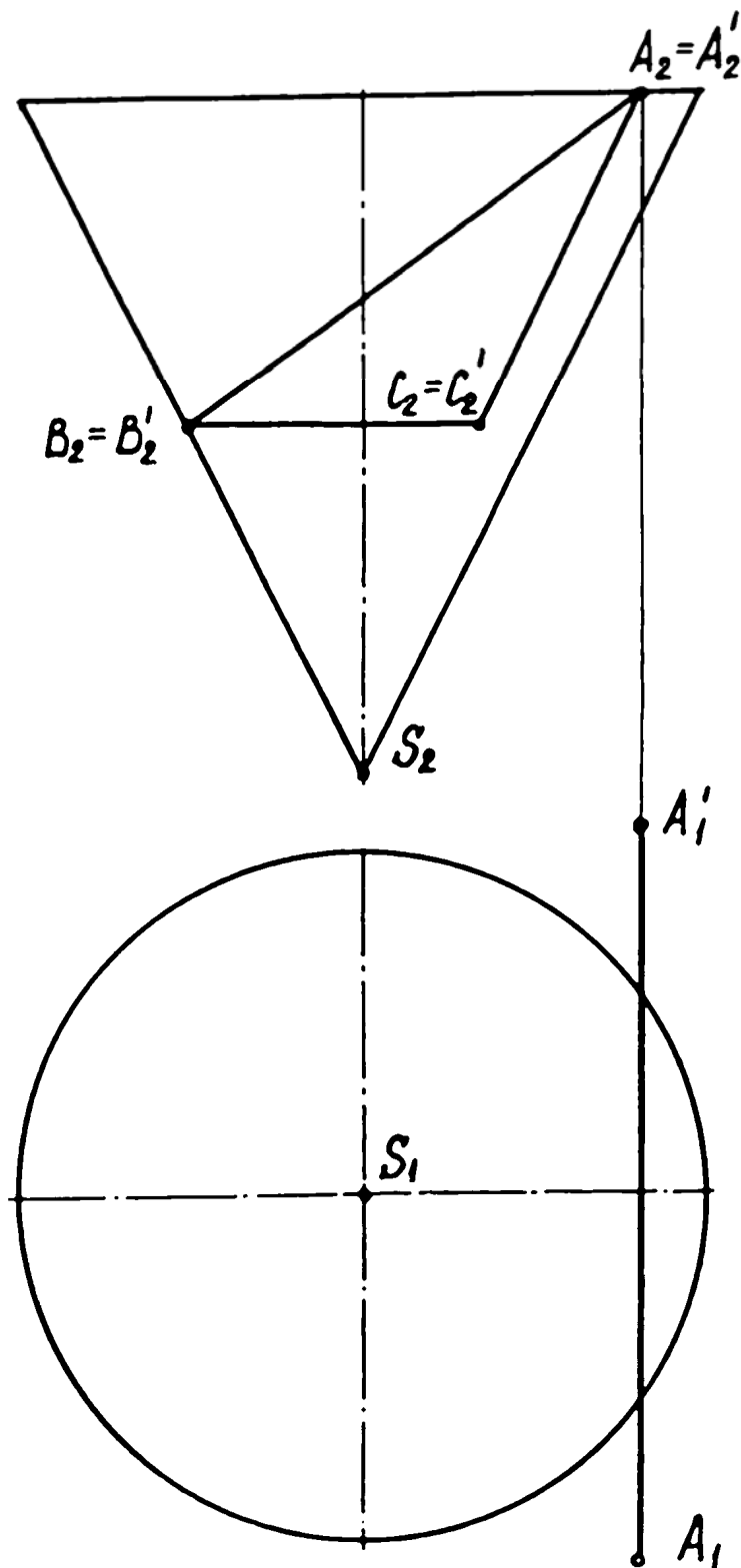
Построить проекции линии пересечения призматической поверхности с конической, заданной направляющей  $m(m_1, m_2)$  и вершиной  $S(S_1, S_2)$ . Определить видимость.



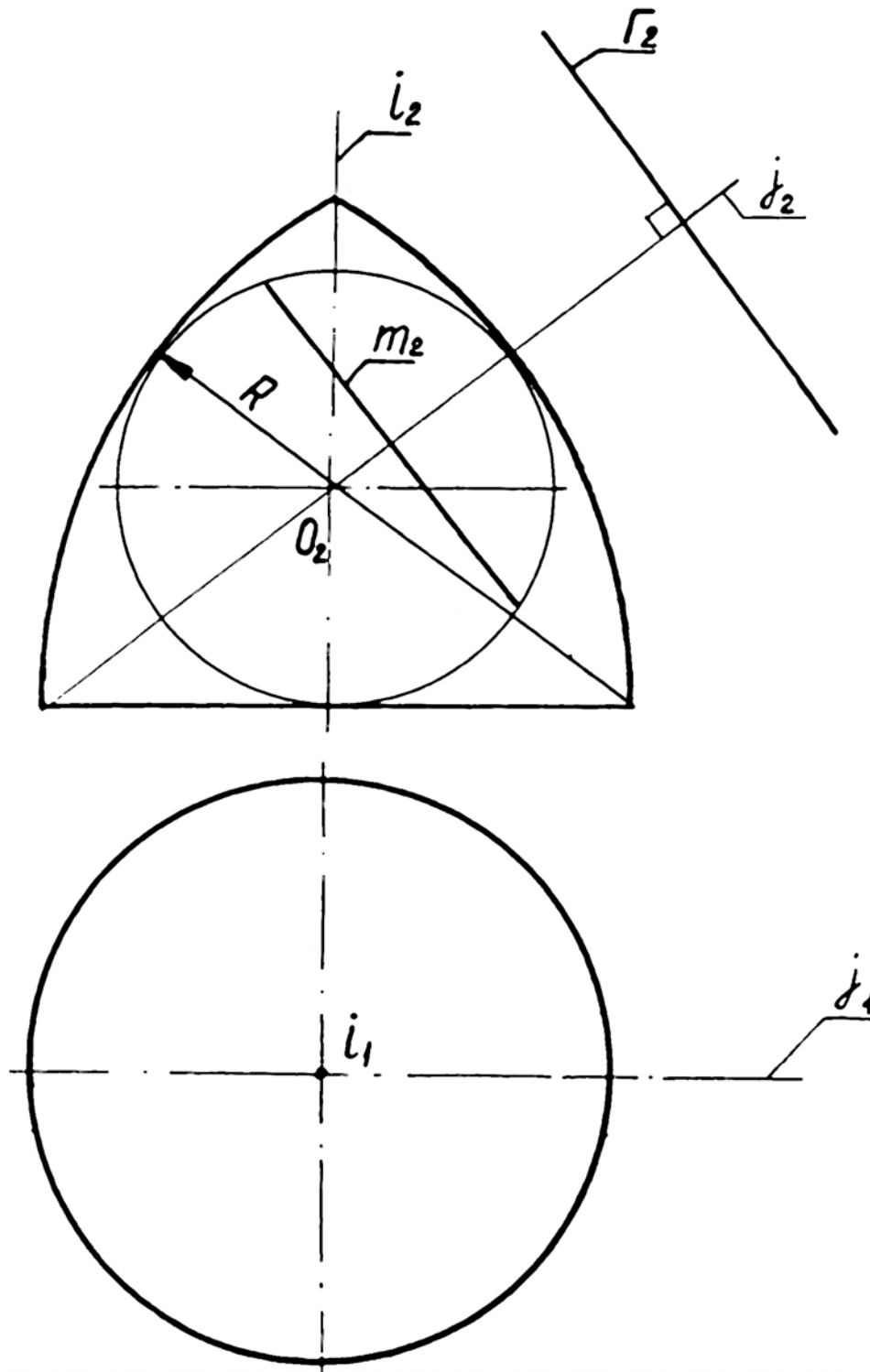
Построить проекции линии пересечения пов. Сферы с призматической пов., которая задана проекцией на  $\Pi_1$ - $\Delta A_1 B_1 C_1$  и ребром  $CC'$  ( $C_1 C_1'$ ,  $C_2 C_2'$ ). Определить видимость.



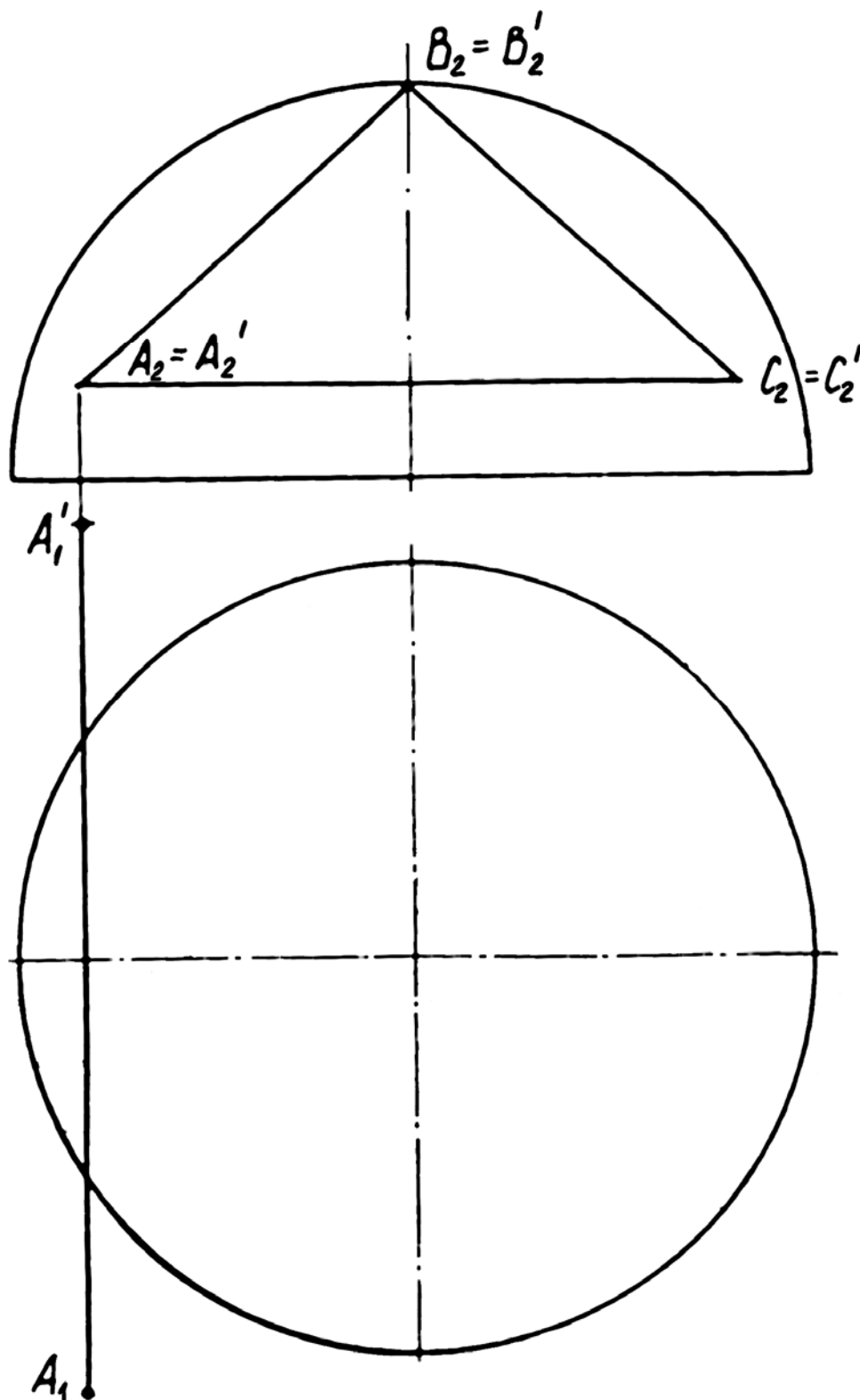
Построить проекции линии пересечения конической поверхности с вершиной  $S(S_1, S_2)$ , и призматической, заданной проекцией на  $\Pi_2 - \Delta A_2 B_2 C_2$  и ребром  $AA'$  ( $A_1 A_1', A_2 A_2'$ ). Определить видимость.



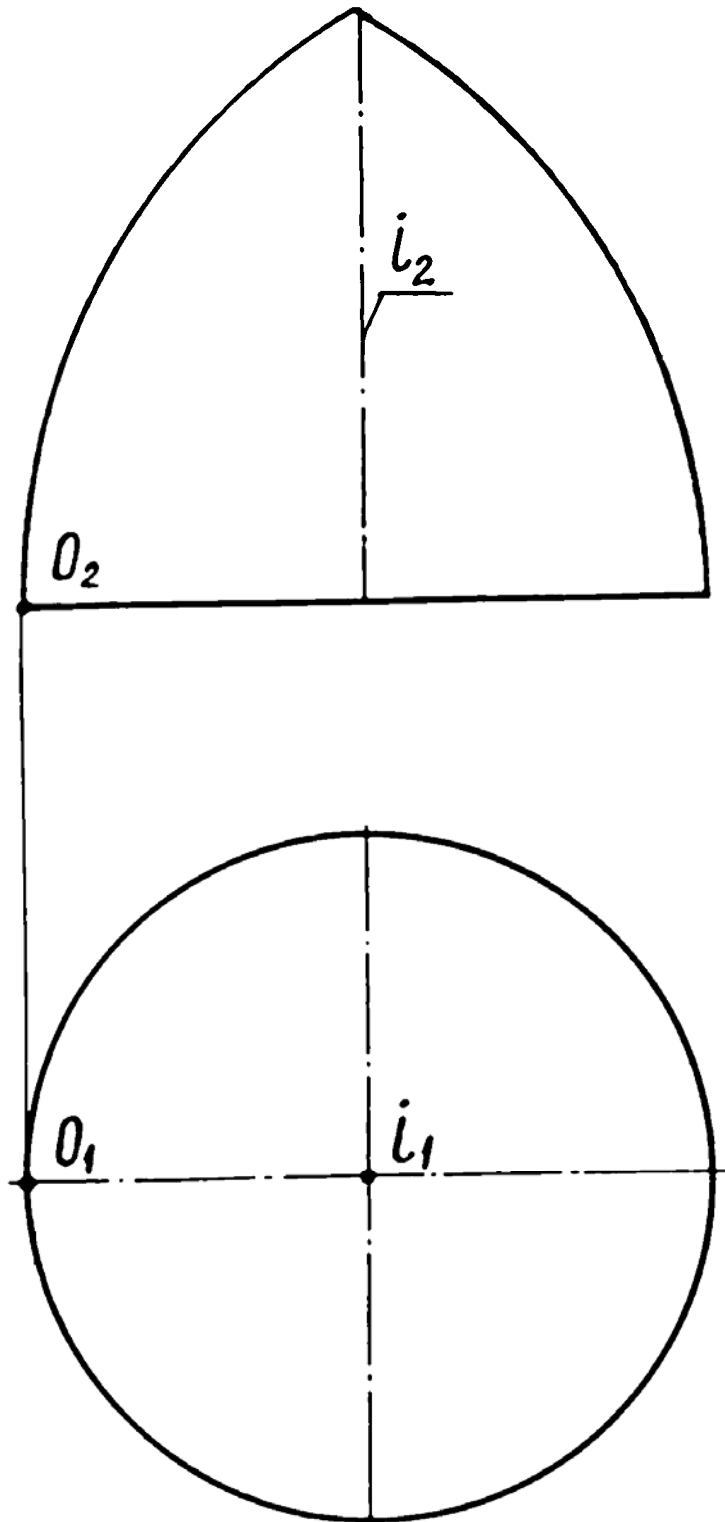
Построить проекции линии пересечения поверхностей вращения с осью  $i(i_1, i_2)$  и цилиндрической, пересекающей сферу [с центром в т.  $O(O_2)$ ] по окружности  $m(m_2)$ . Граница цилиндрической пов. Плоскость  $\Gamma(\Gamma_2)$  ось пов. -  $j(j_1, j_2)$ . Определить видимость.



Построить проекции линии пересечения поверхности полусферы и призматической, заданной фронтальной проекцией  $\Delta A_2 B_2 C_2$  и ребром  $AA'$  ( $A_1 A_1'$ ,  $A_2 A_2'$ ).  
Определить видимость.

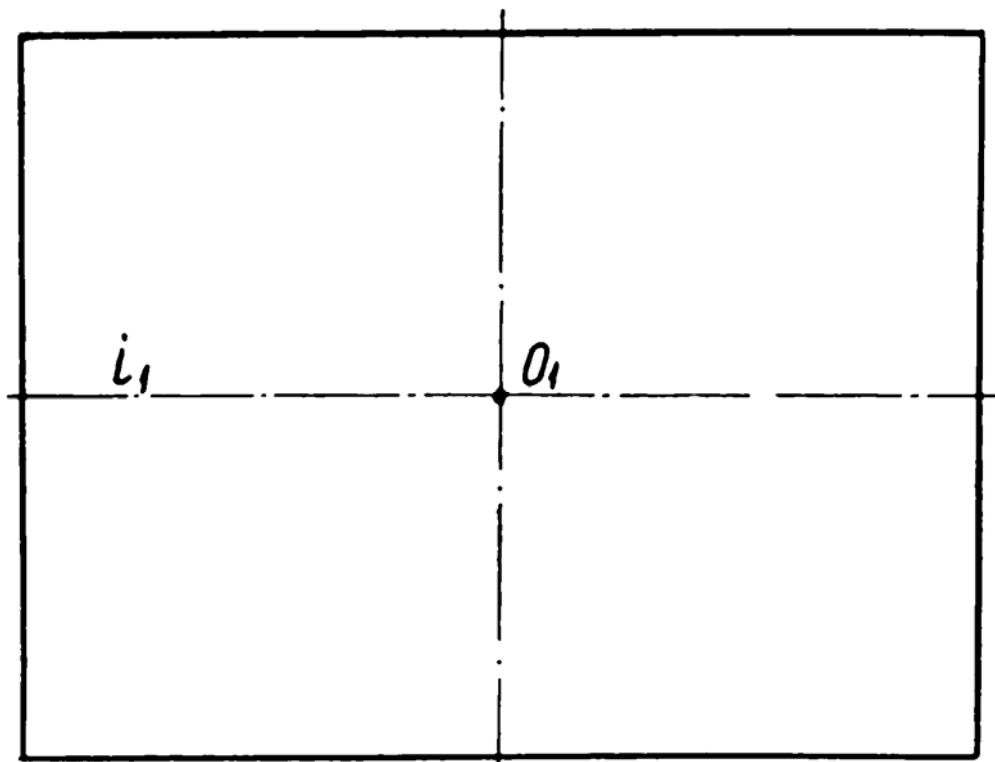
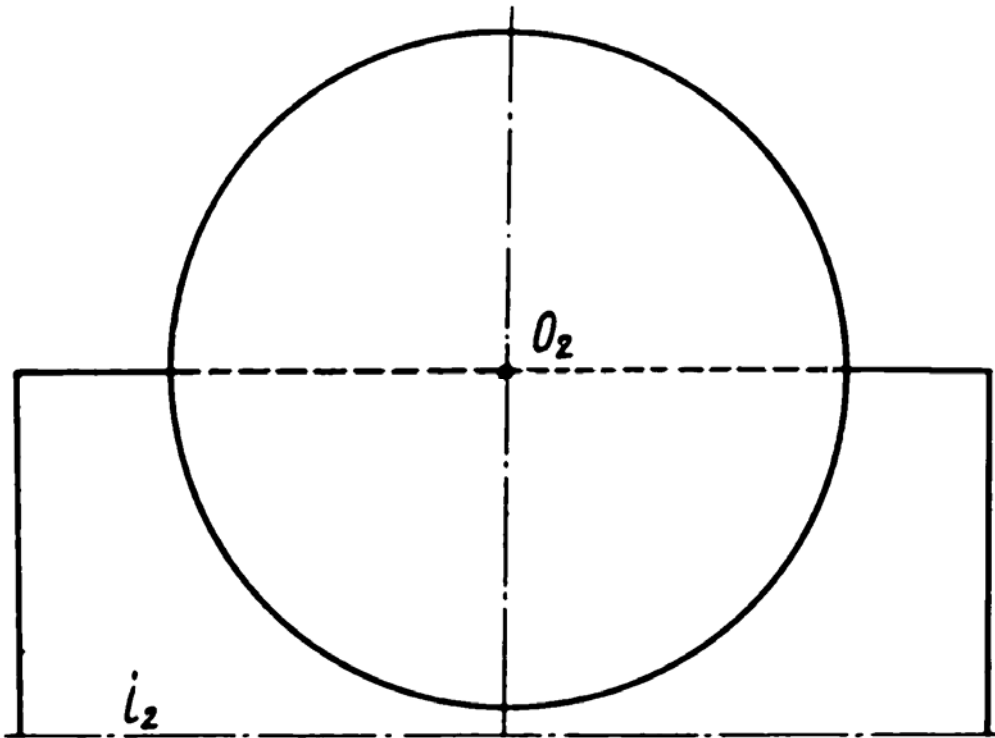


Построить проекции линии пересечения поверхности вращения с осью  $i(i_1, i_2)$  и полусферы с центром в точке  $O(O_1, O_2)$  и  $R = 50$ . Определить видимость.

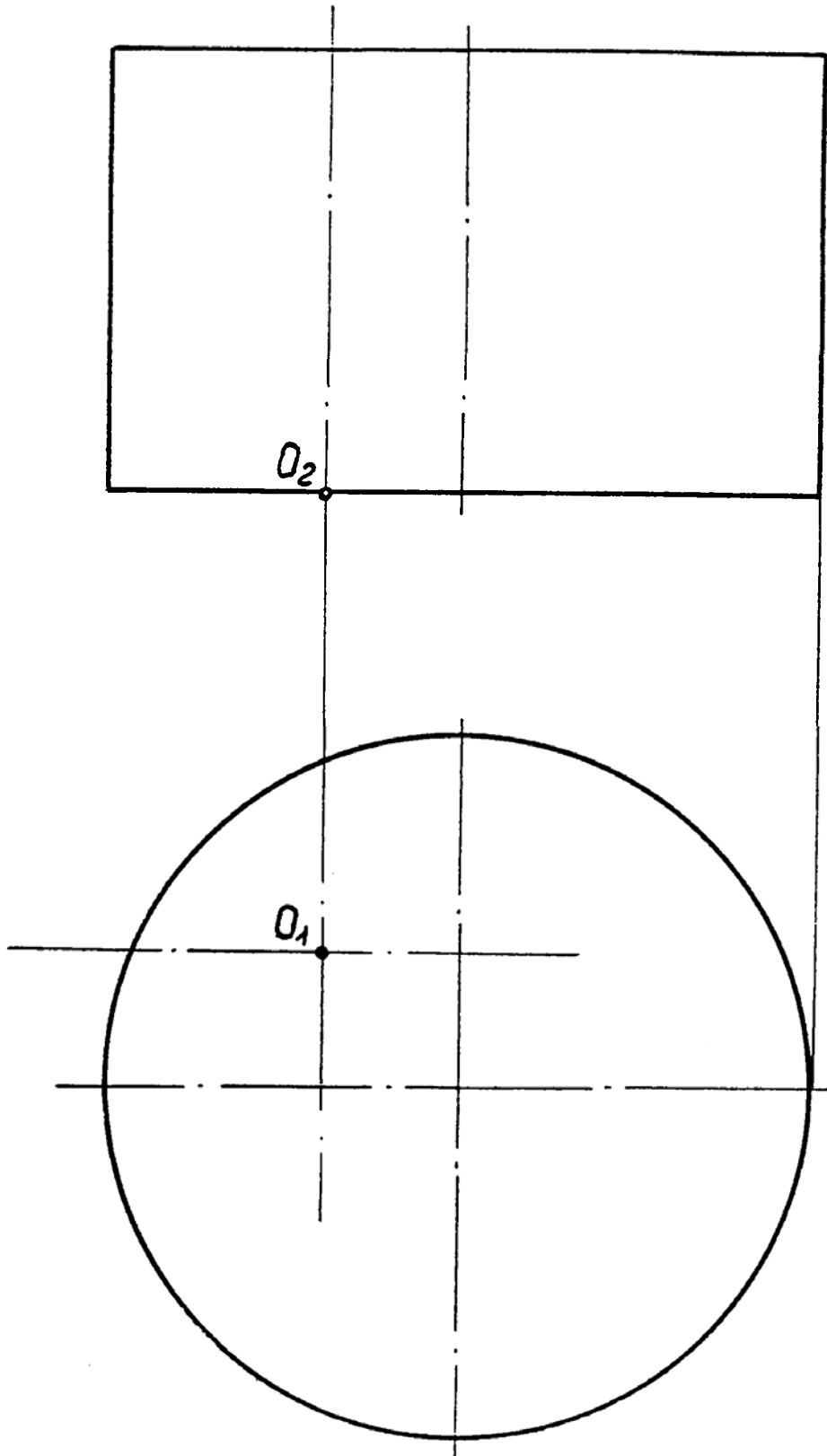




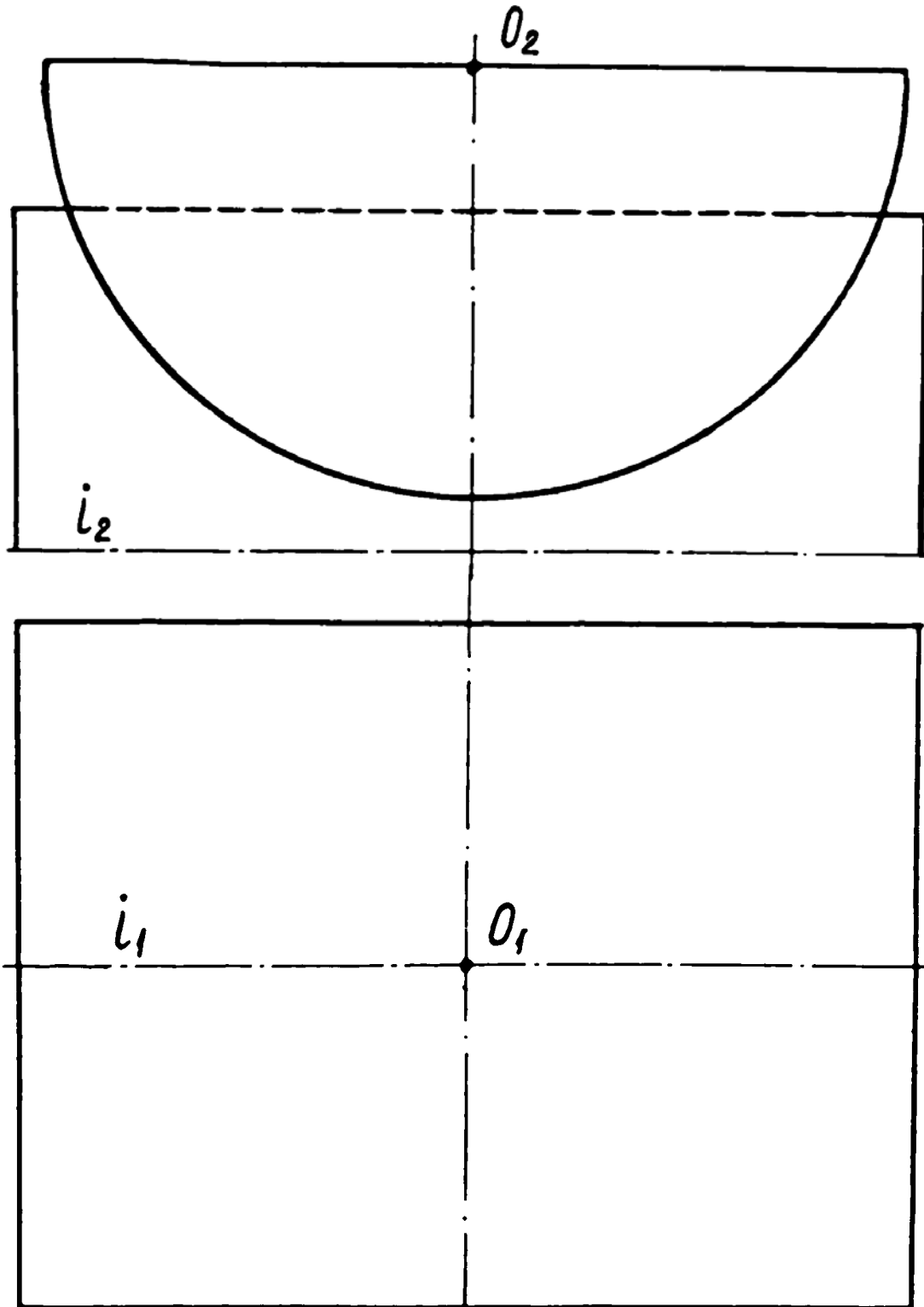
Построить проекции линии пересечения поверхности полуцилиндра с осью  $i(i_1, i_2)$  и сферы с центром в точке  $O(O_1, O_2)$ . Сфера задана одной проекцией. Определить видимость.



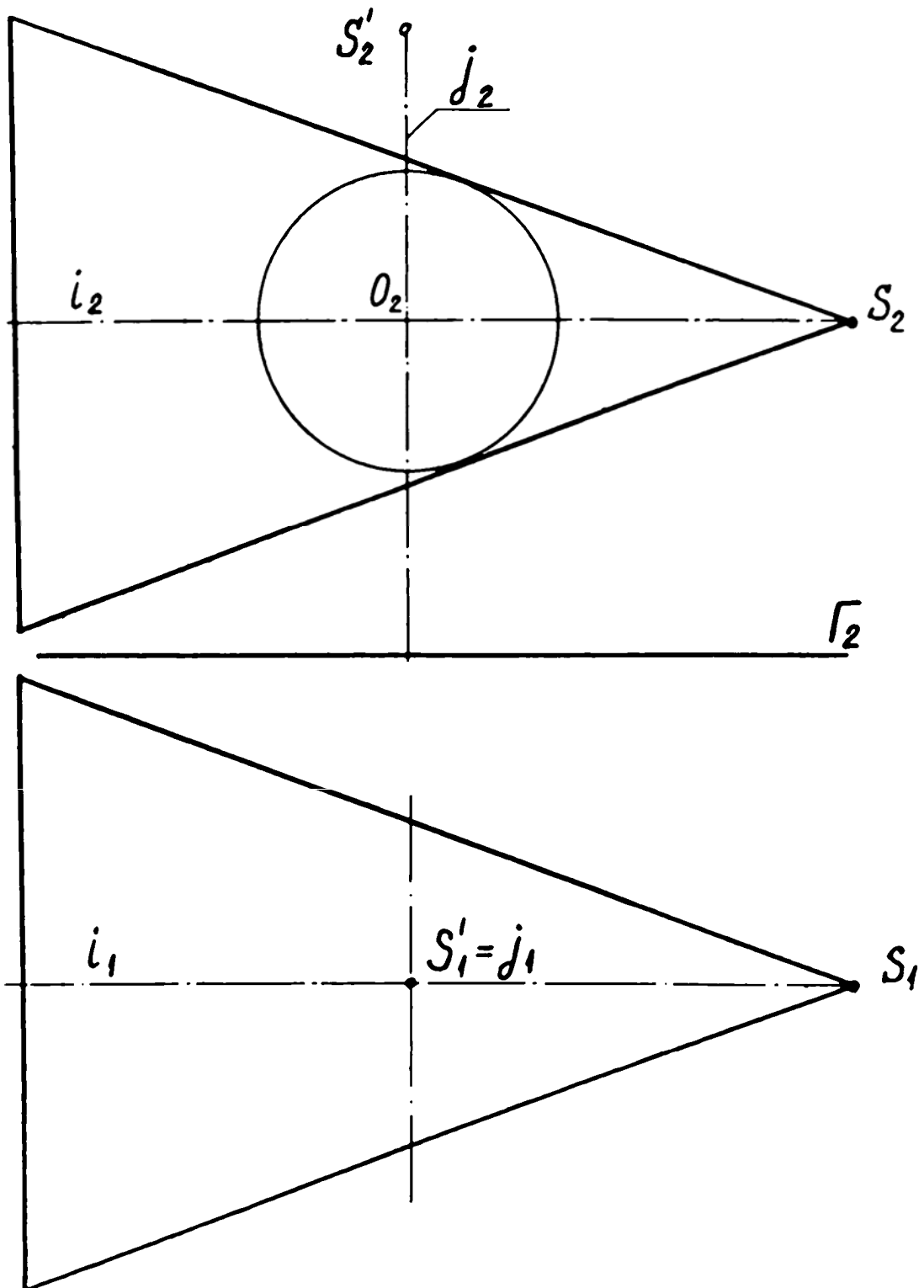
Построить проекции линии пересечения цилиндрической поверхности и полусферы с центром в точке  $O(O_1, O_2)$  и  $R 50\text{мм}$ . Определить видимость.



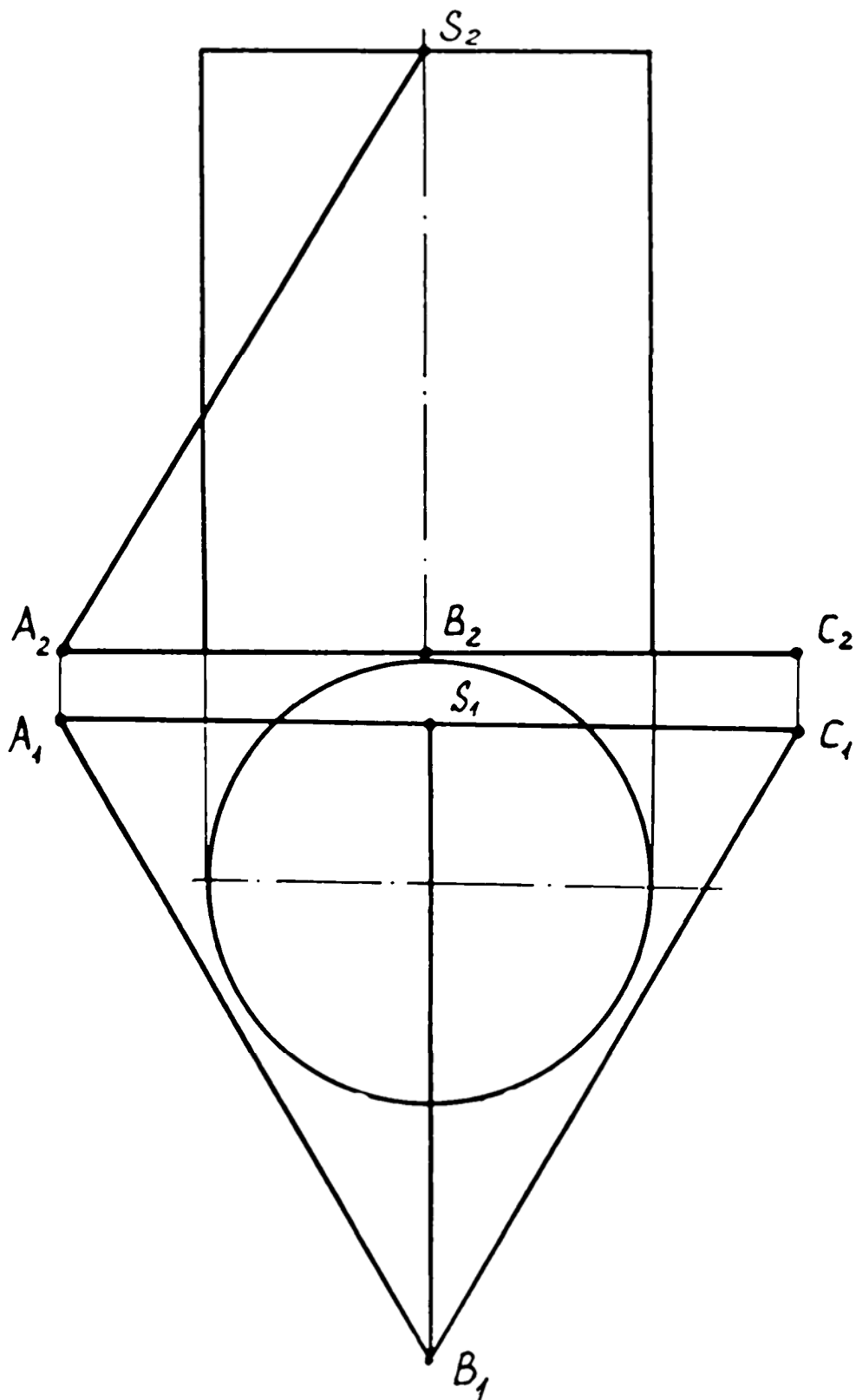
Построить проекции линии пересечения полуцилиндрической пов. с осью  $i(i_1, i_2)$  и полусферой с центром в точке  $O(O_1, O_2)$ . Поверхность задана одной фронтальной проекцией. Определить видимость.



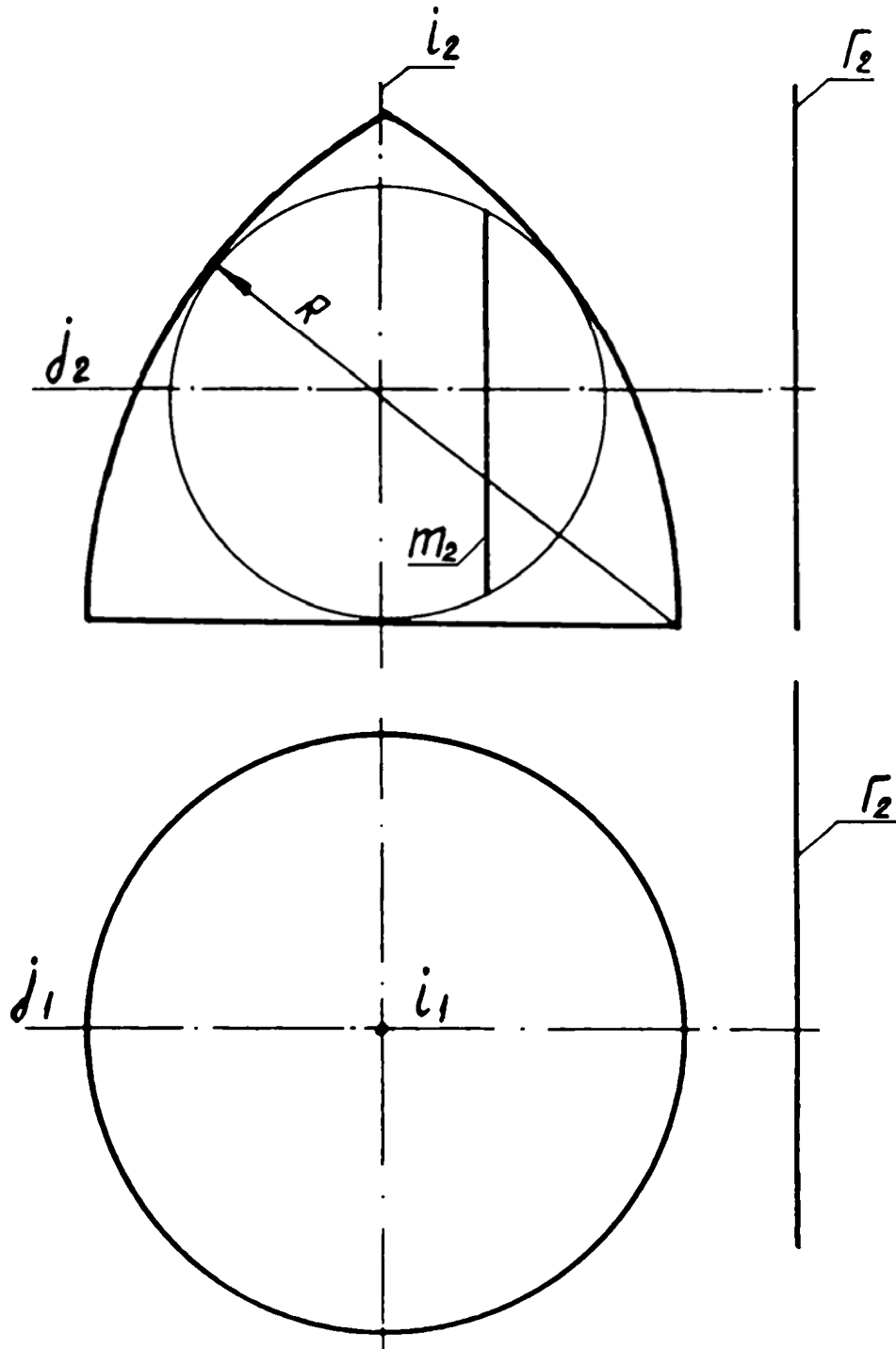
Построить проекции линии пересечения цилиндрической пов. с осью  $i(i_1, i_2)$  и вершиной  $S(S_1, S_2)$  и конической пов. с вершиной  $S(S_1', S_2')$  и осью  $j(j_1, j_2)$ , касательной к сфере с центром в т.  $O(O_2)$ . Граница пов. – пл.  $\Gamma(\Gamma_2)$ . Определить видимость.



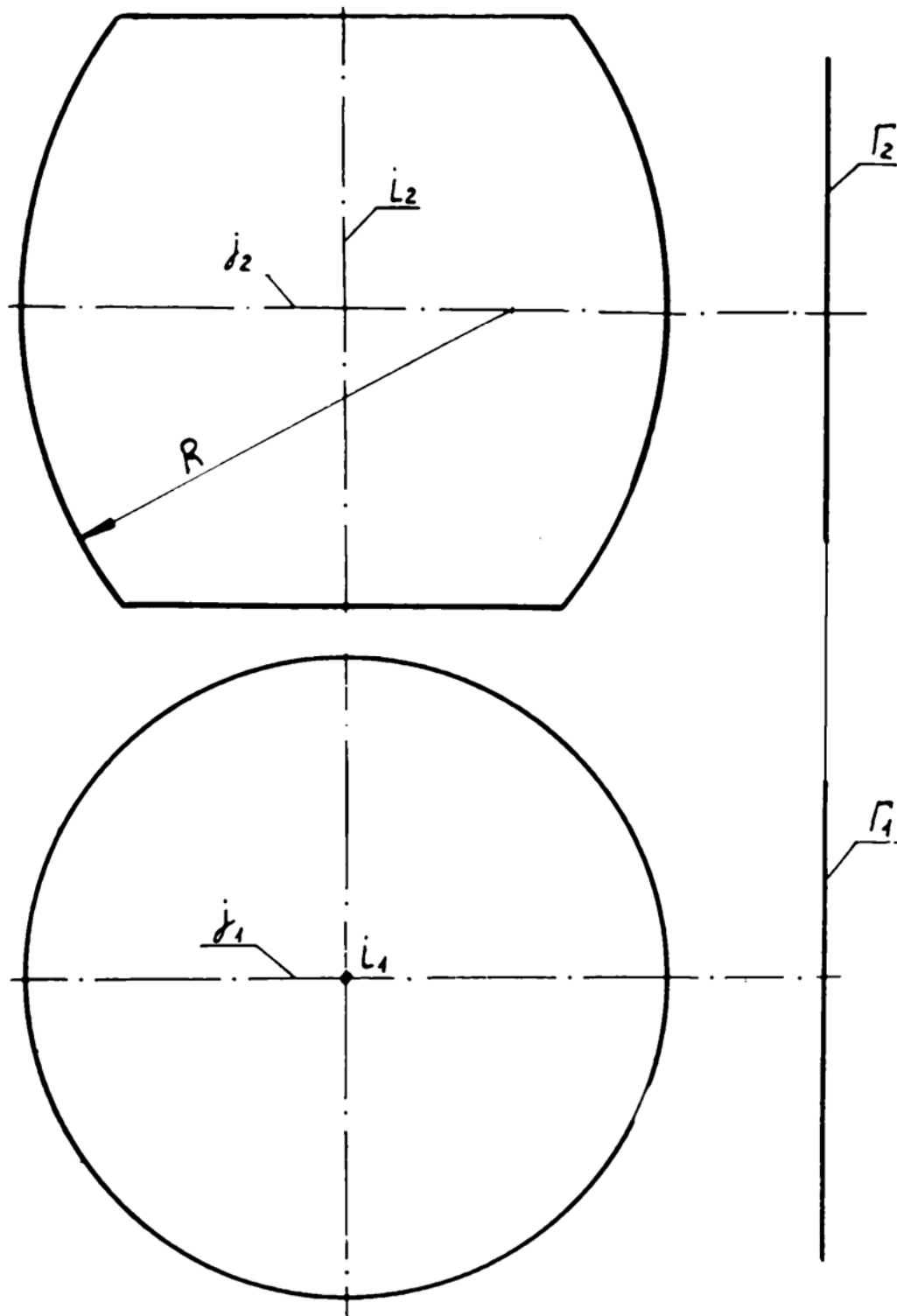
Построить проекции линии пересечения пирамидальной пов., заданной образующей  $SA(S_1A_1, S_2A_2)$ , направляющей  $\Delta ABC(A_1B_1C_1, A_2B_2C_2)$  и цилиндрической пов. Определить видимость.



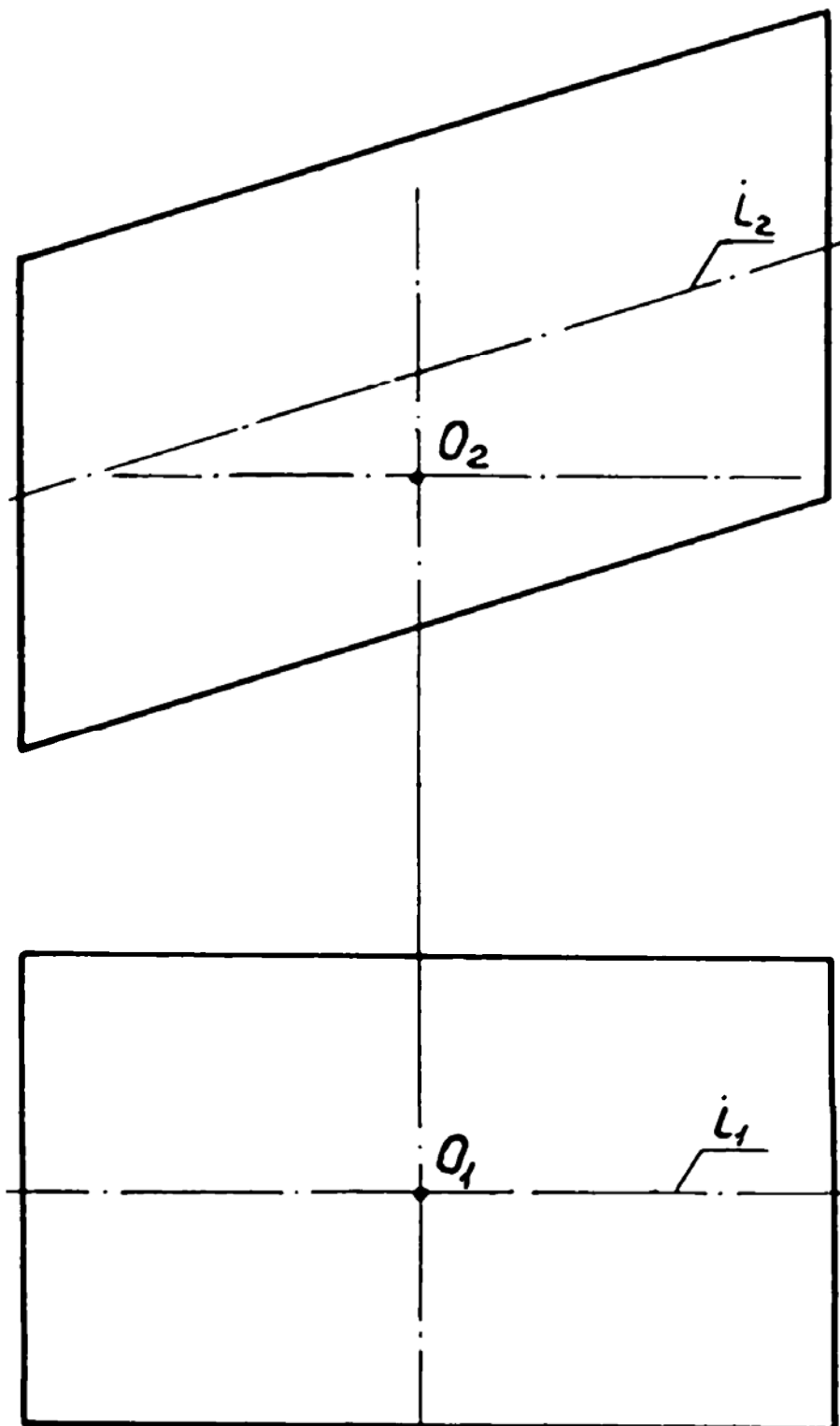
Построить проекции линии пересечения пов. вращения с осью  $i(i_1, i_2)$  и цилиндрической пов. с осью  $j(j_1, j_2)$ , пересекающей сферу [с центром в точке  $O(O_2)$ ] по окружности  $m(m_2)$ . Граница поверхности – плоскость  $\Gamma(\Gamma_1, \Gamma_2)$  и линия пересечения. Определить видимость.



Построить проекции линии пересечения поверхности вращения с осью  $i(i_1, i_2)$  и цилиндрической поверхностью вращения, заданной осью  $j(j_1, j_2)$  и  $R=40$  мм. Граница поверхности – плоскость  $\Gamma(\Gamma_1, \Gamma_2)$  и линия пересечения.

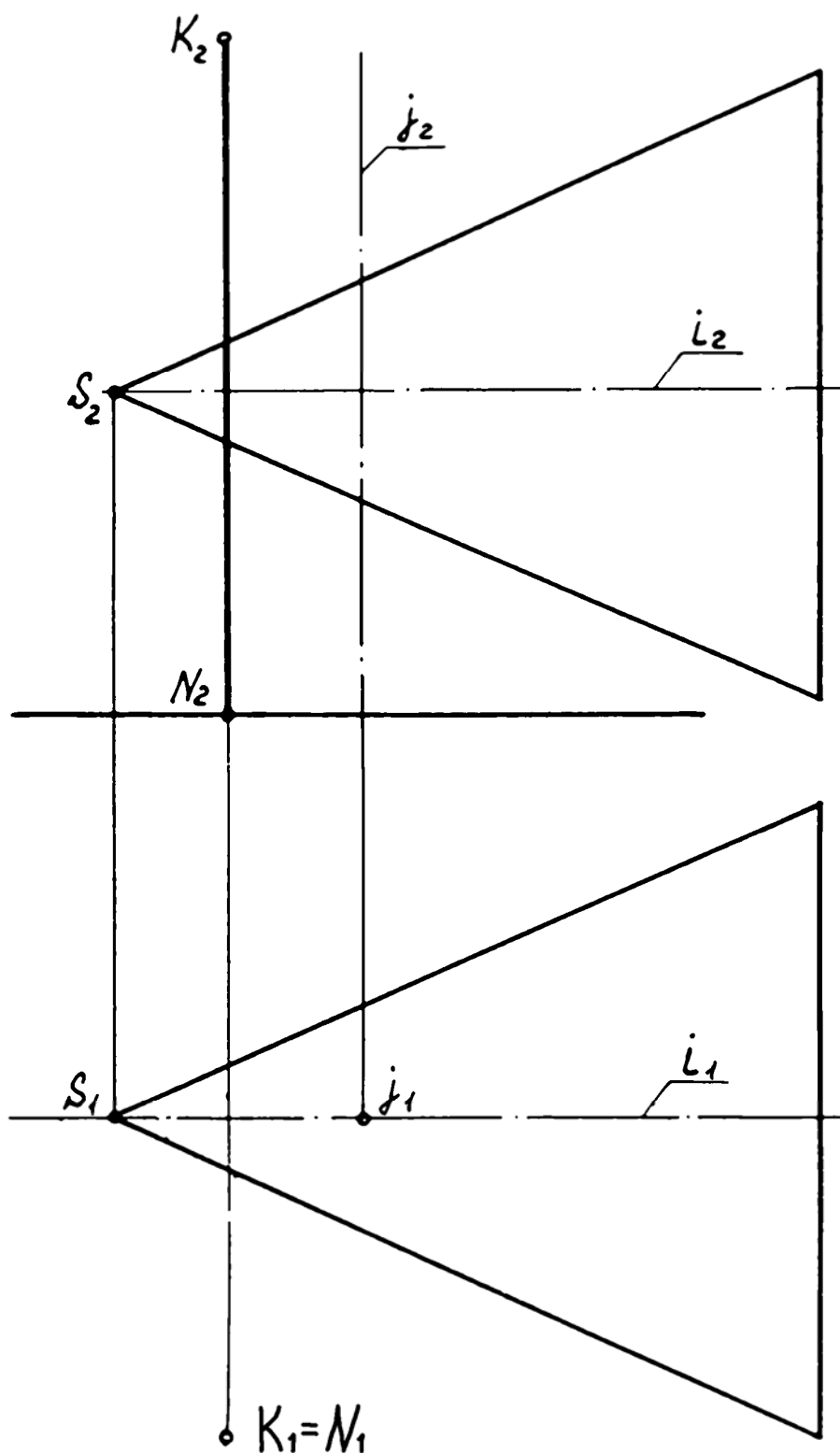


Построить проекции линии пересечения цилиндрической поверхностью вращения с осью  $i(i_1, i_2)$  и сферы с центром в точке  $O(O_1, O_2)$  и  $R=40$  мм. Определить видимость.

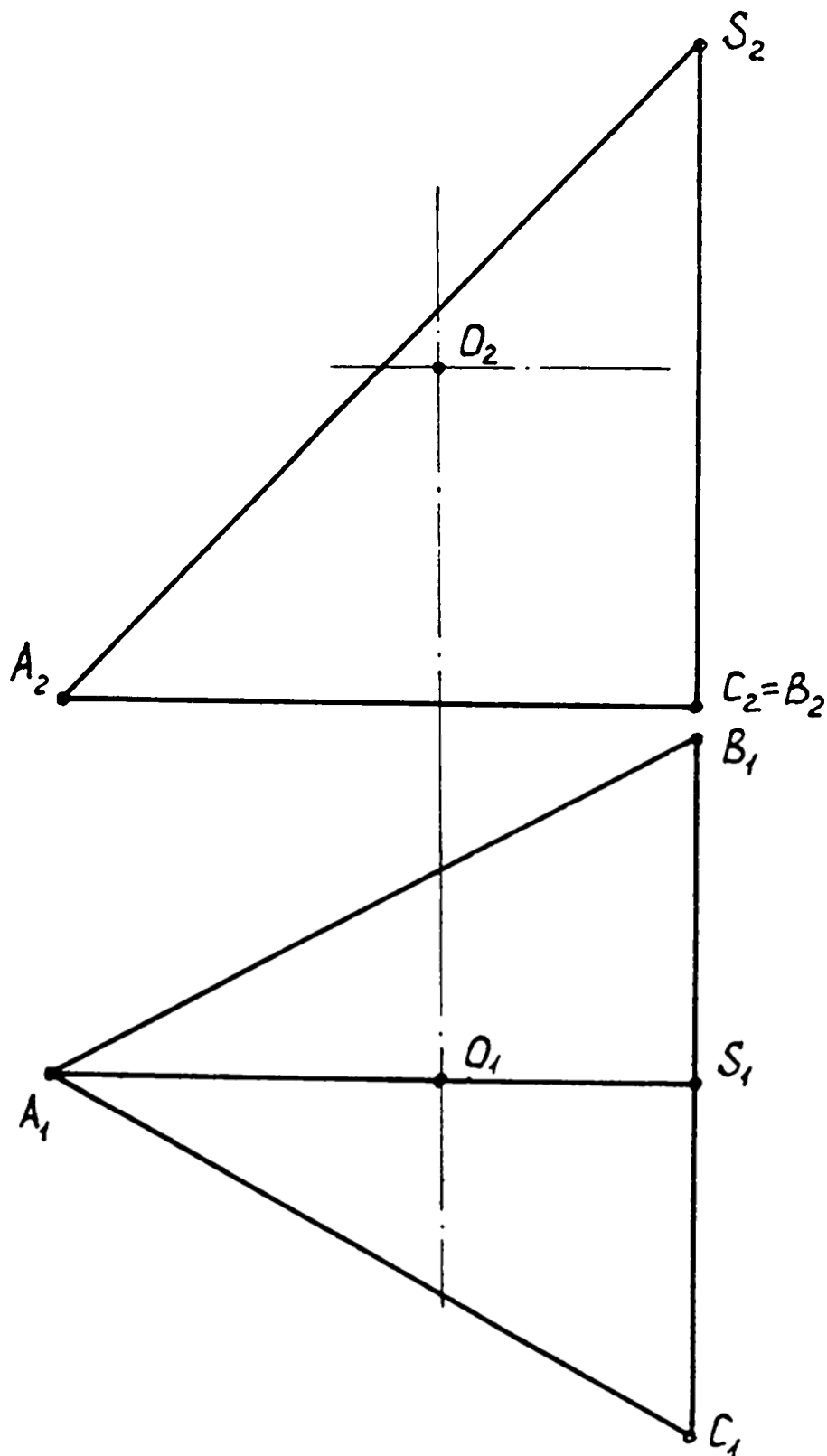




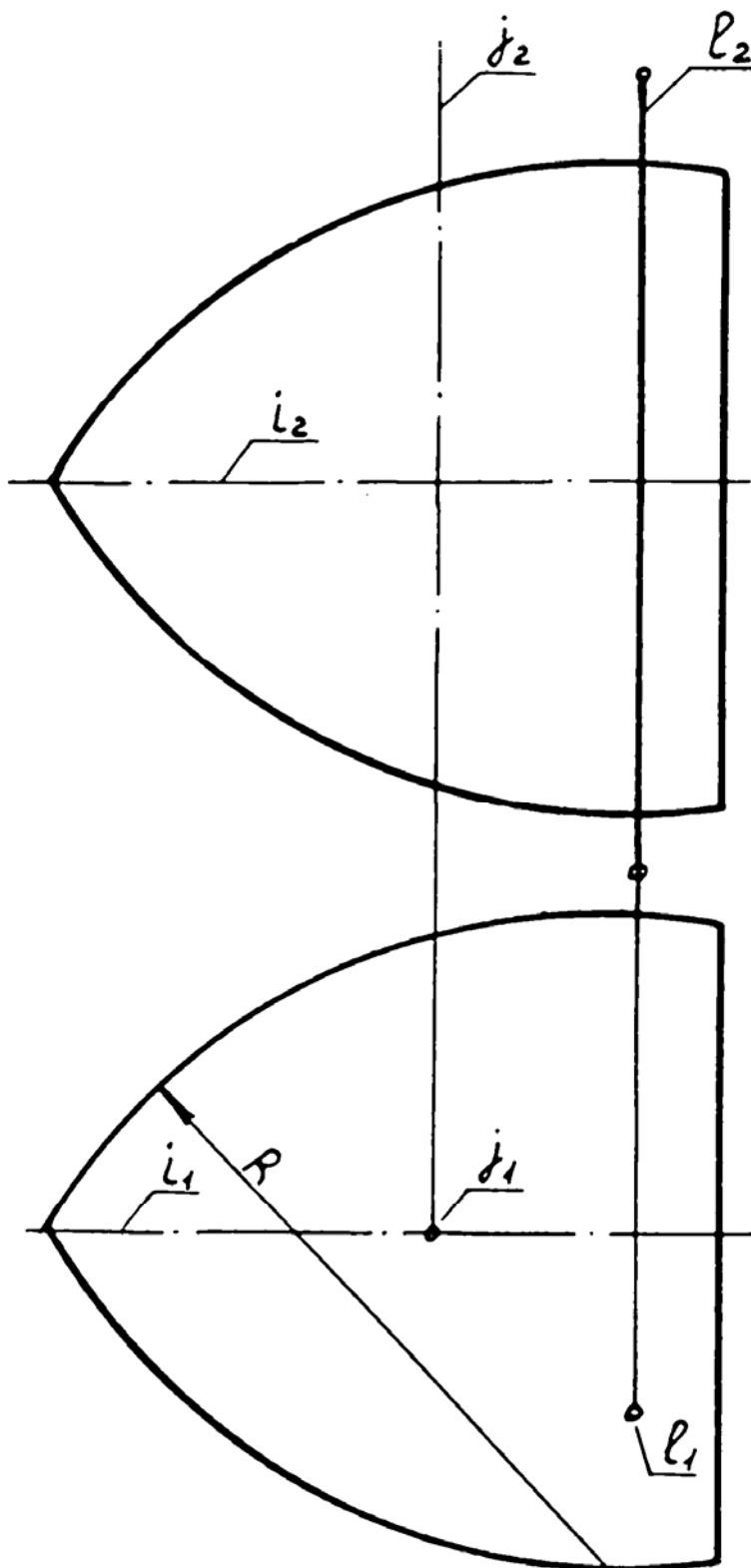
Построить проекции линии пересечения конической поверхности вращения с вершиной  $S(S_1, S_2)$  и осью  $i(i_1, i_2)$  и цилиндрической поверхностью вращения, заданной образующей  $KN(K_1N_1; K_2N_2)$  и осью  $j(j_1, j_2)$ . Определить видимость.



Построить проекции линии пересечения пирамидальной поверхности со сферой. Центр сферы - точка  $O(O_1, O_2)$  и  $R=40$  мм. Определить видимость.



Построить проекции линии пересечения поверхности вращения с осью  $i(i_1, i_2)$  и цилиндрической пов. с образующей  $l(l_1, l_2)$  и осью  $j(j_1, j_2)$ . Определить видимость.



Построить проекции линии пересечения поверхности вращения с осью  $i(i_1, i_2)$  и сферы с центром в точке  $O(O_1, O_2)$  и  $R$  36 мм.

