

8.

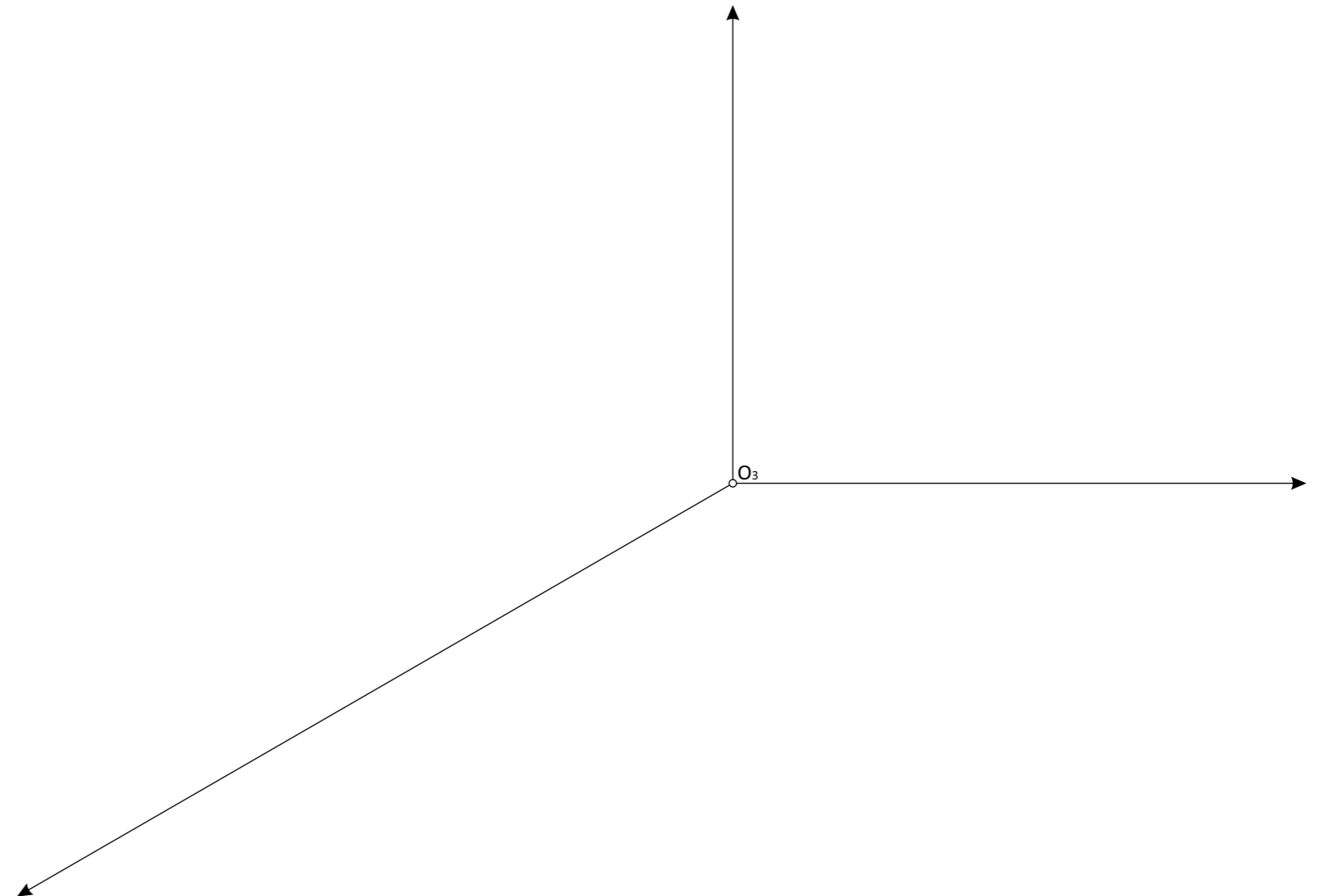
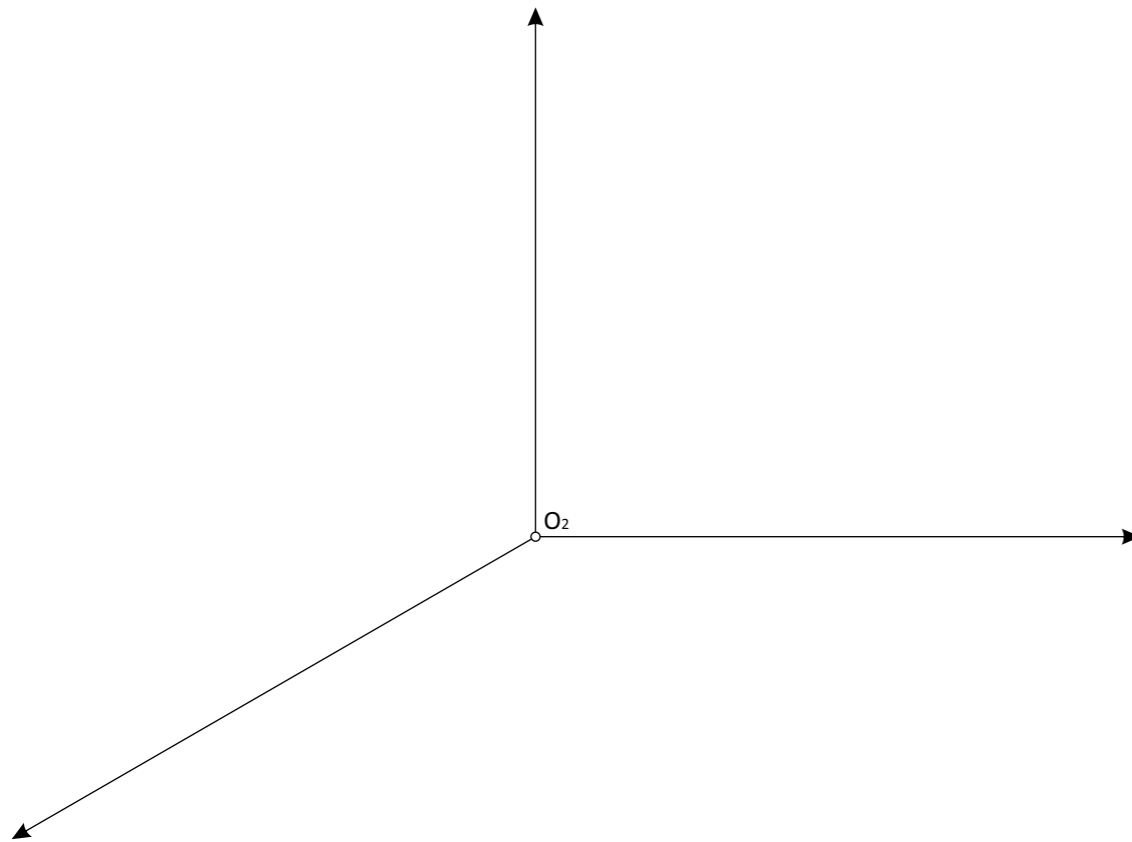
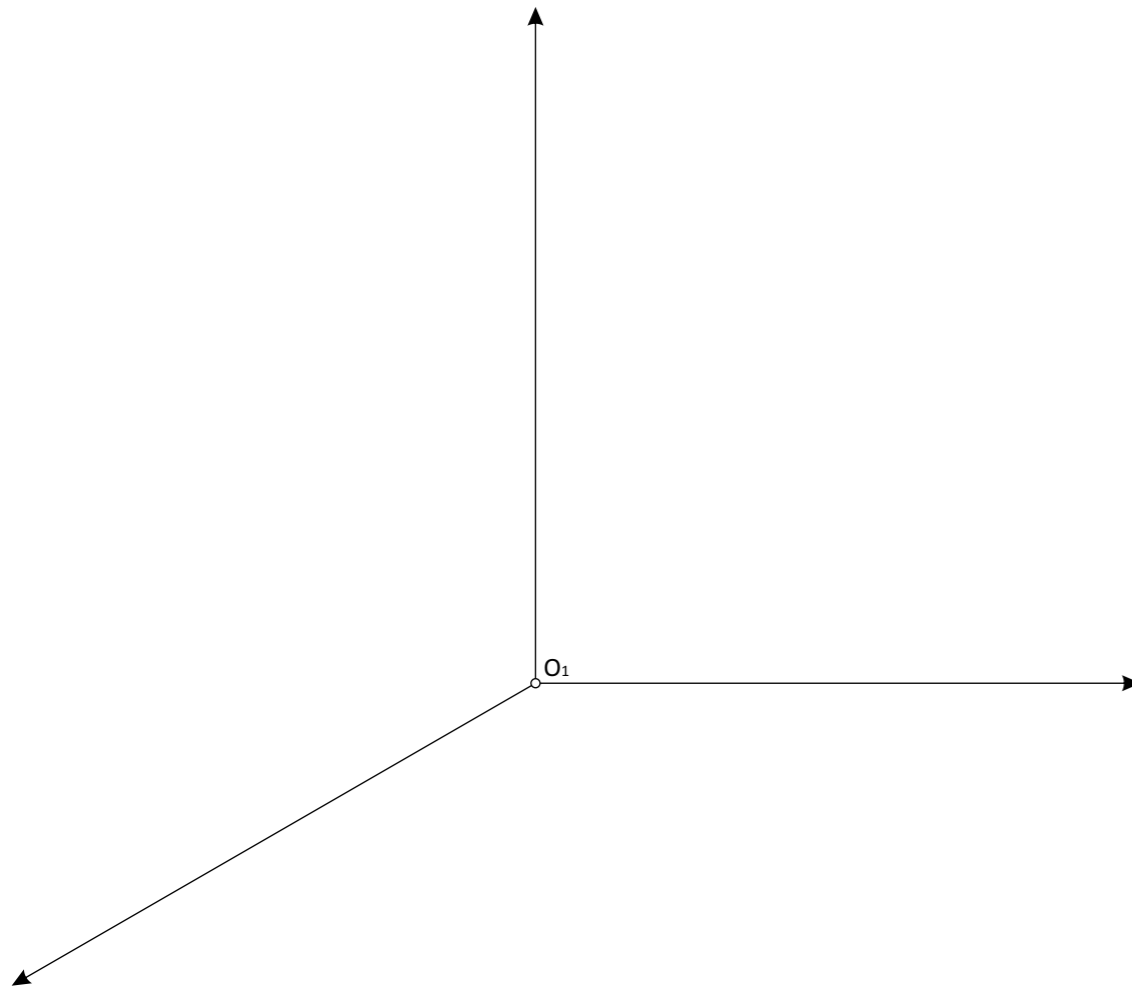
ime i prezime

index

bodovi

datum

paraf nastavnika

**O₁ (9; 10)**

Afinitetom odrediti presjek prizme **ABCA₁B₁C₁**, sa ravni **α**. Ravan **α** je upravna na frontalnicu, sa profilnicom zaklapa ugao od **+30°** i prolazi kroz tačku **M**. Prizma je upravna na profilnicu i visine je **9.0 cm**. Predstaviti dio prizme iznad ravni **α**.

Koordinatni sistem **Oxyz**:

kosa projekcija - **xy=30°**, **y:y_K=1:1**

A (0; 4; 1), B (0; 6; 6.5), C (0; 1; 3), M (3; 1; 3)

O₂ (9; 22)

Metodom kolineacije odrediti presjek piramide **ABCDV** sa ravni **α**. Ravan **α** je upravna na profilnicu. Predstaviti dio piramide između ravni **α** i frontalnice.

Koordinatni sistem **Oxyz**:

kosa projekcija - **xy=30°**, **y:y_K=1:1**

A (5; 0; 0), B (1; 0; 2.5), C (4; 0; 4.5), D (7; 0; 3), V (5; 8; 0), α (∞; 5; 6)

O₃ (31; 22)

Odrediti presjek date kocke **ABCD A₁ B₁ C₁ D₁** sa ravni trougla **KLM**. Predstaviti dio kocke ispod ravni trougla. Ucrtati tragove presječnih ravni.

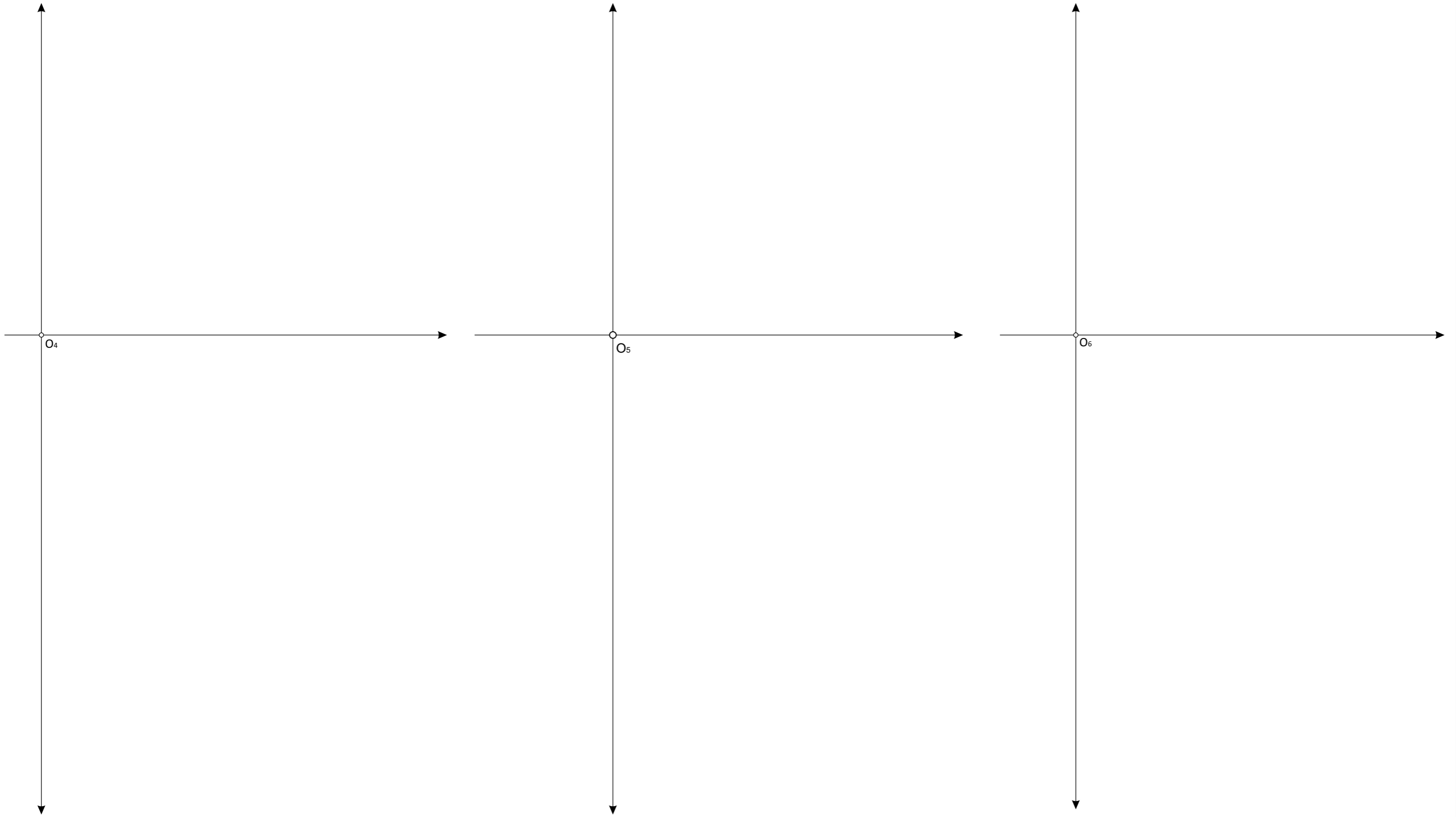
Koordinatni sistem **Oxyz**:

kosa projekcija - **xy=30°**, **y:y_K=1:1**

A (0; 4.5; 0), B (4.5; 4.5; 0), C (4.5; 0; 0), D (0; 0; 0),

A₁ (0; 4.5; 4.5), B₁ (4.5; 4.5; 4.5), C₁ (4.5; 0; 4.5), D₁ (0; 0; 4.5),

K (0; 1; 4.5), L (4.5; 0; 2.5), M (5.5; 4.5; 0)



O₄(3;11)

Metodom kolineacije odrediti presjek prizme **ABCA₁B₁C₁** i paralelograma **KLMN**. Poslije presjeka odrediti vidljivost prizme i presjeka u obe ortogonalne projekcije.

A(0;3;0), B(3;7;0), C(6;1;0), C₁(8.5;3;6)
K(5;6;0), L(10;0;0), M(4;0;9), N(??;??)

O₅(18.5;11)

U I i II ortogonalnoj projekciji metodom transformacije odrediti presjek piramide **ABCV** sa ravni **α**. Odrediti vidljivost piramide i presjeka u obe ortogonalne projekcije. Ravan transformacije postaviti kroz tačku **T(-3.5;0;0)**.

A(4;1;0), B(6;3;0), C(1;4;0), V(8;8;9), α(10;10;6.5),

O₆(31.5;11)

Trougao **KLM** leži u ravni **α**. Metodom kolineacije naći presjek ravni **α** i trostrane prizme **ABCA₁B₁C₁**. Odrediti vidljivost prizme i presjeka u obe ortogonalne projekcije.

K(3;1;4), L(6;2;0.5), M(1;4;3)
A(-1;2;0), B(2;3;0), C(5;0;0), A₁(4;6;6)