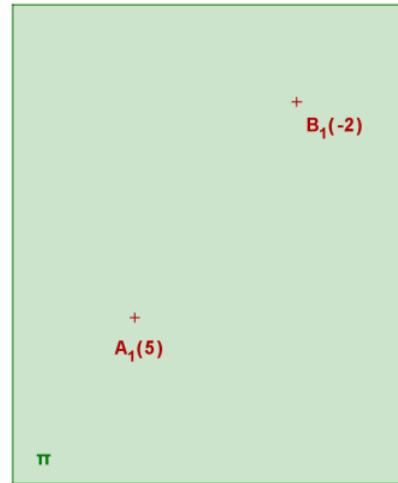
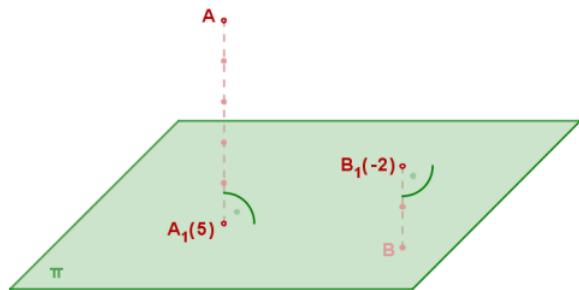


# Zobrazení bodu

1. Kótované promítání je pravoúhlé promítání na jednu průmětnu, při kterém každému průmětu bodu přiřazujeme takzvanou kótu (orientovanou vzdálenost bodu od průmětny).

Situace v nákresně:

Prostorový obrázek:

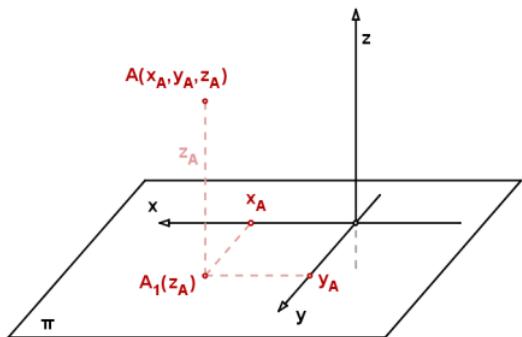


$\pi \dots$  průmětna

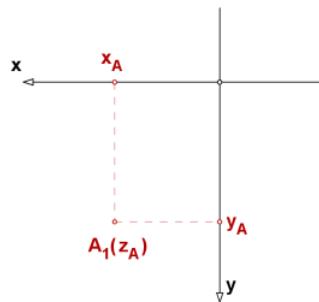
$A_1 \dots$  průmět bodu  $A$

# Souřadnice bodu

Prostorový obrázek:



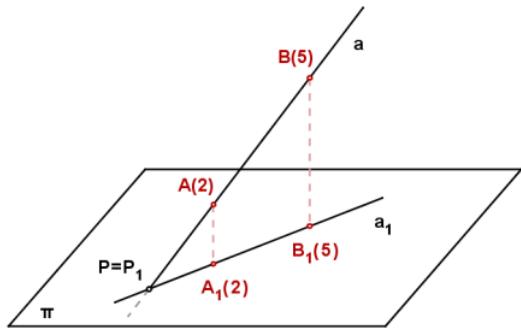
Situace v nákresně:



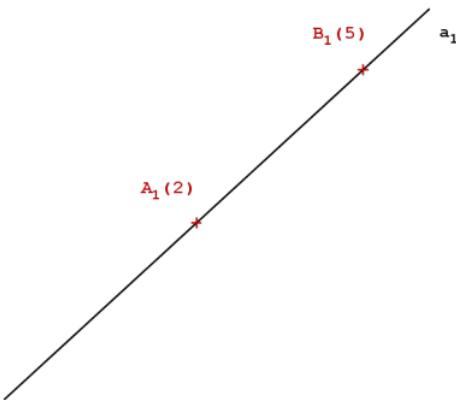
$(A_x, A_y, A_z) \dots$  Kartézské souřadnice bodu  $A$

# Zobrazení přímky

Prostorový obrázek:



Situace v nákresně:

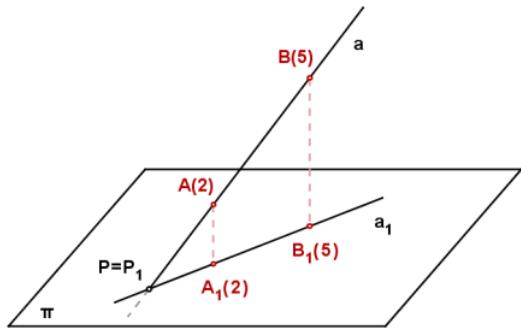


$a \cap \pi = P = P_1 \dots$  stopník přímky  $a$

Kde leží průměr stopníku v nákresně?

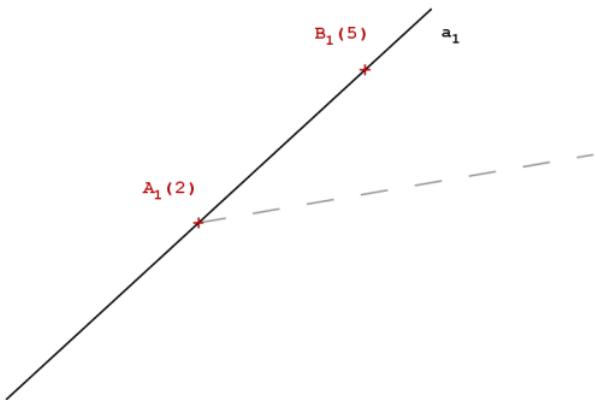
# Zobrazení přímky

Prostorový obrázek:



$a \cap \pi = P = P_1 \dots$  stopník přímky  $a$

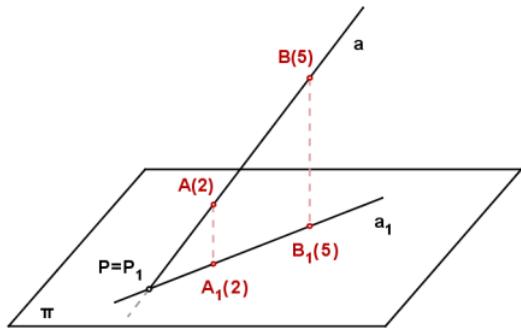
Situace v nákresně:



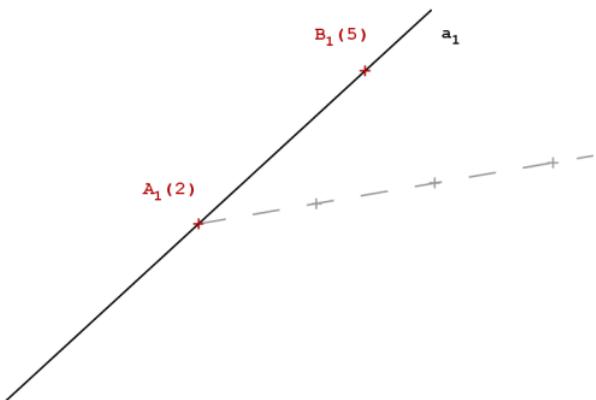
Kde leží průměr stopníku v nákresně?

# Zobrazení přímky

Prostorový obrázek:



Situace v nákresně:

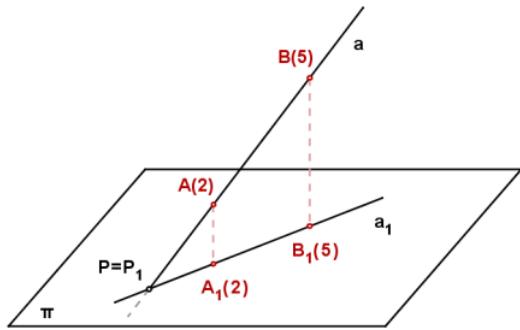


$a \cap \pi = P = P_1 \dots$  stopník přímky  $a$

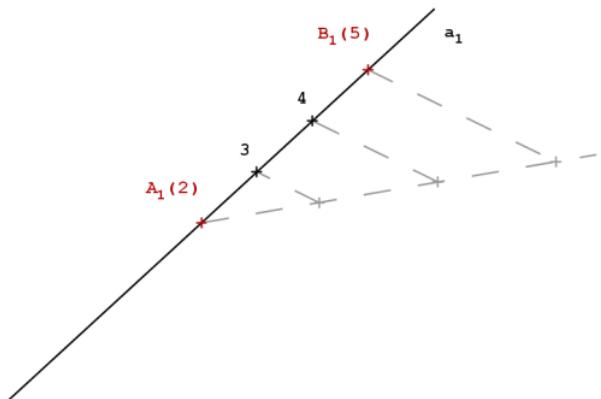
Kde leží průměr stopníku v nákresně?

# Zobrazení přímky

Prostorový obrázek:



Situace v nákresně:

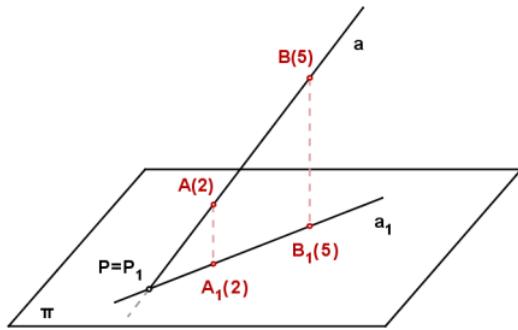


$a \cap \pi = P = P_1 \dots$  stopník přímky  $a$

Kde leží průměr stopníku v nákresně?

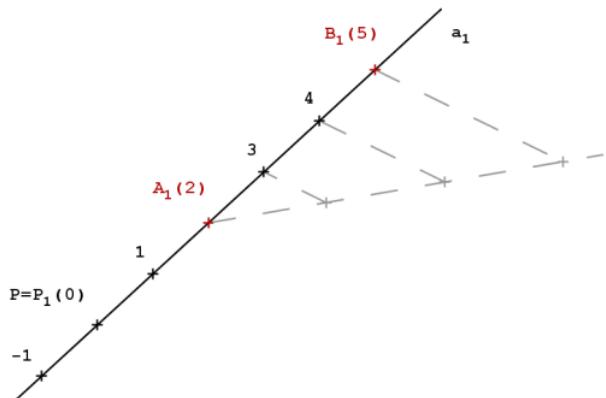
# Zobrazení přímky

Prostorový obrázek:



$$a \cap \pi = P = P_1 \dots \text{stopník přímky } a$$

Situace v nákresně:

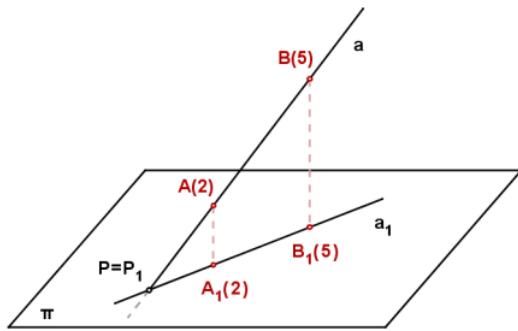


Kde leží průmět stopníku v nákresně?

stupňování přímky ... určení polohy dalších průmětů bodů o celočíselných kótách

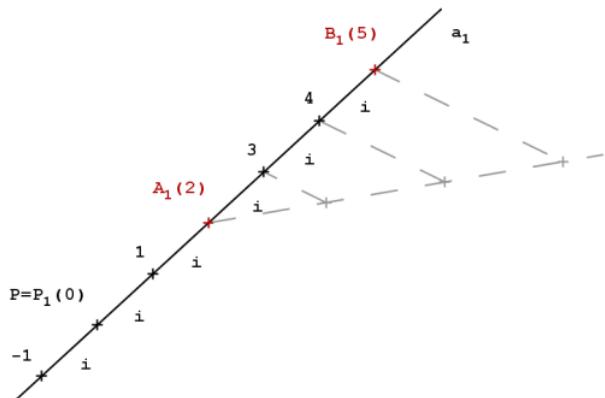
# Zobrazení přímky

Prostorový obrázek:



$a \cap \pi = P = P_1 \dots$  stopník přímky  $a$

Situace v nákresně:



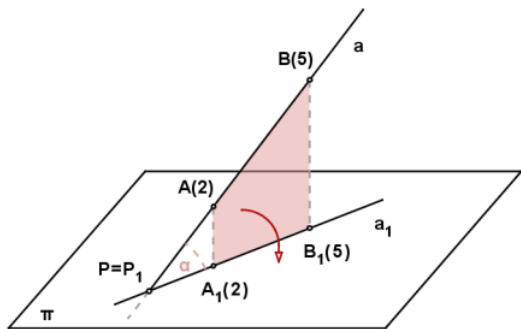
Kde leží průmět stopníku v nákresně?

stupňování přímky ... určení polohy dalších průmětů bodů o celočíselných kótách

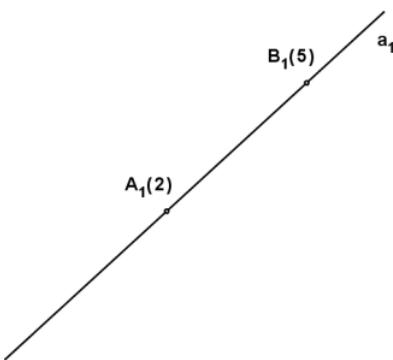
interval přímky ... vzdálenost dvou sousedních průmětů bodů o celočíselných kótách

# Sklápění přímky

Prostorový obrázek:



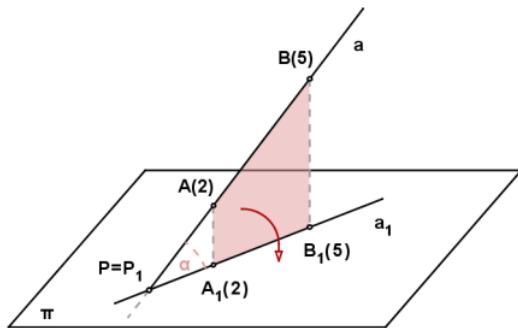
Situace v nákresně:



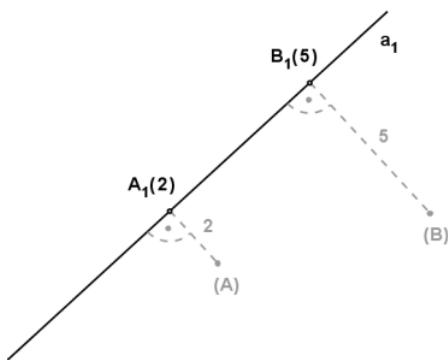
Budeme sklápat promítací rovinu přímky  $a$  kolem jejího průmětu  $a_1$  do průmětny.

# Sklápění přímky

Prostorový obrázek:



Situace v nákresně:

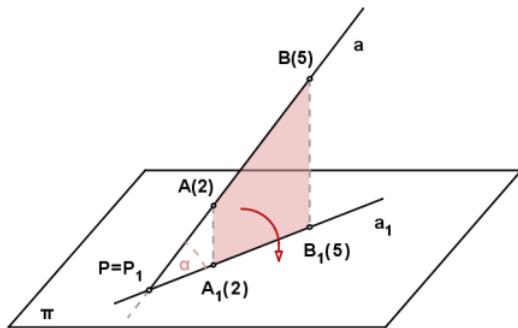


Budeme sklápat promítací rovinu přímky  $a$  kolem jejího průmětu  $a_1$  do průmětny.

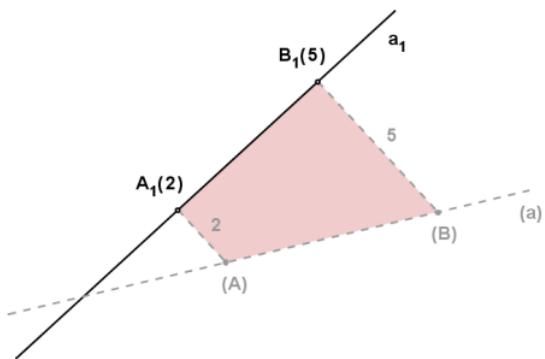
$(A) \dots$  sklopený bod  $A$

# Sklápění přímky

Prostorový obrázek:



Situace v nákresně:



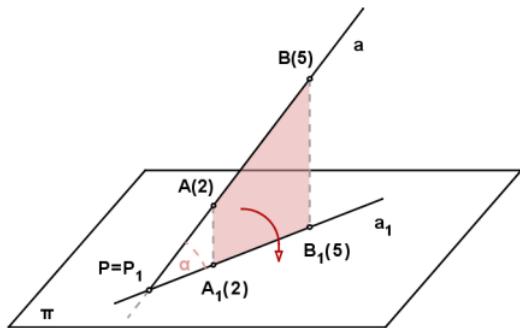
Budeme sklápat promítací rovinu přímky  $a$  kolem jejího průmětu  $a_1$  do průmětny.

$(A) \dots$  sklopený bod  $A$

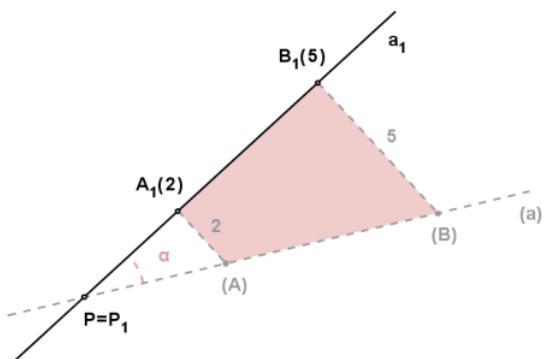
$|(A)(B)| \dots$  skutečná velikost úsečky  $AB$

# Sklápění přímky

Prostorový obrázek:



Situace v nákresně:



Budeme sklápat promítací rovinu přímky  $a$  kolem jejího průmětu  $a_1$  do průmětny.

$(A)$  ... sklopený bod  $A$

$|(A)(B)|$  ... skutečná velikost úsečky  $AB$

$\alpha$  ... odchylka přímky  $a$  od průmětny  $\pi$

## Speciální polohy přímky vzhledem k průmětně



## Speciální polohy přímky vzhledem k průmětně



$$a \perp \pi$$

$$a \parallel \pi$$

## Speciální polohy přímky vzhledem k průmětně

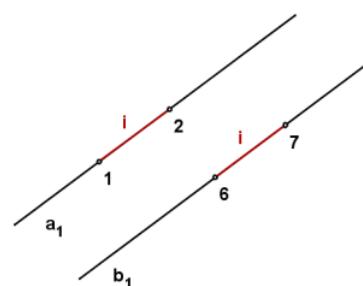
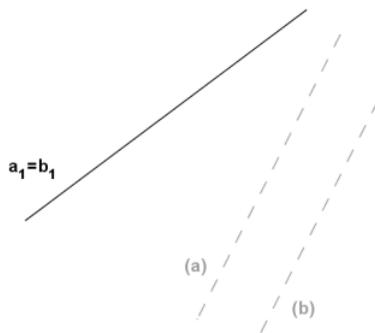


$$a \perp \pi$$

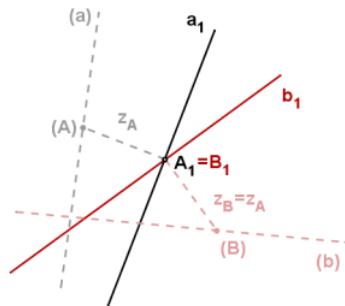
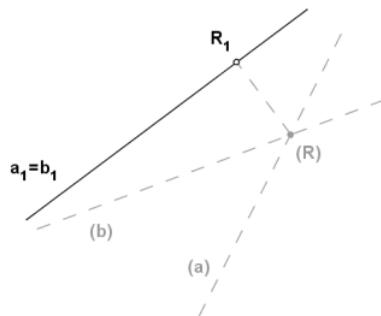
$$a \parallel \pi$$

## Vzájemná poloha dvou přímek

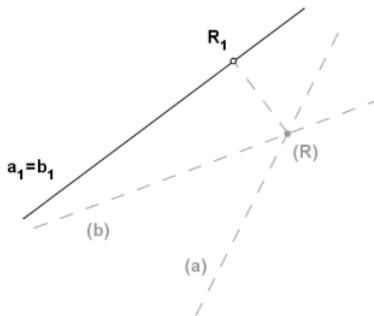
Rovnoběžky:



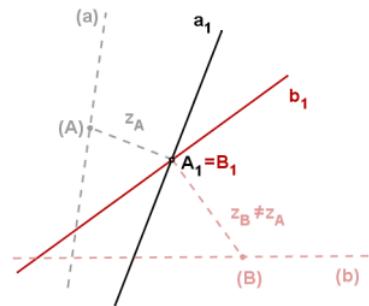
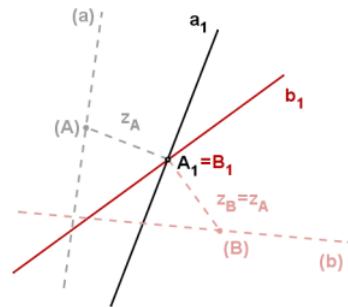
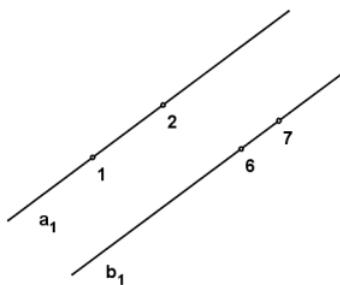
Různoběžky:



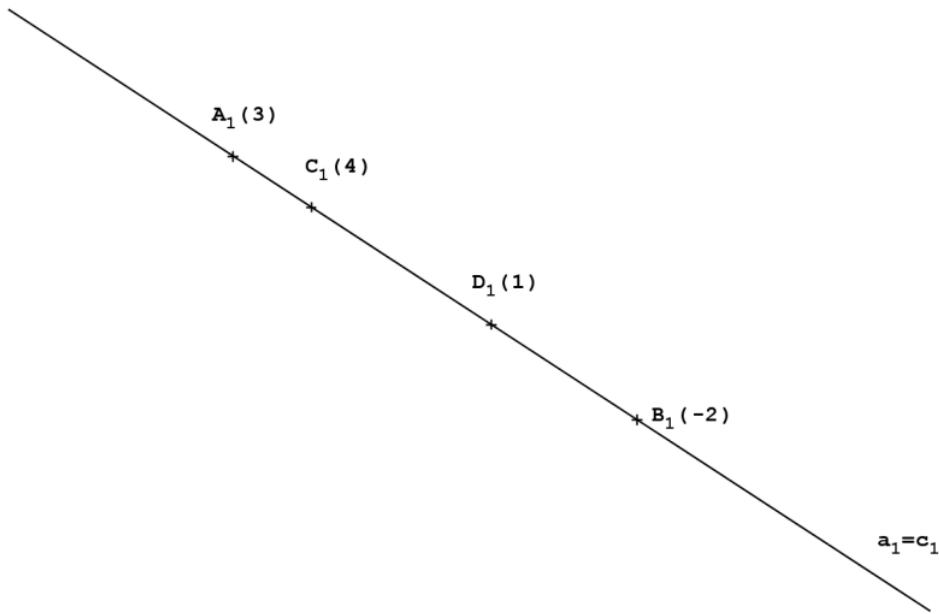
Různoběžky:



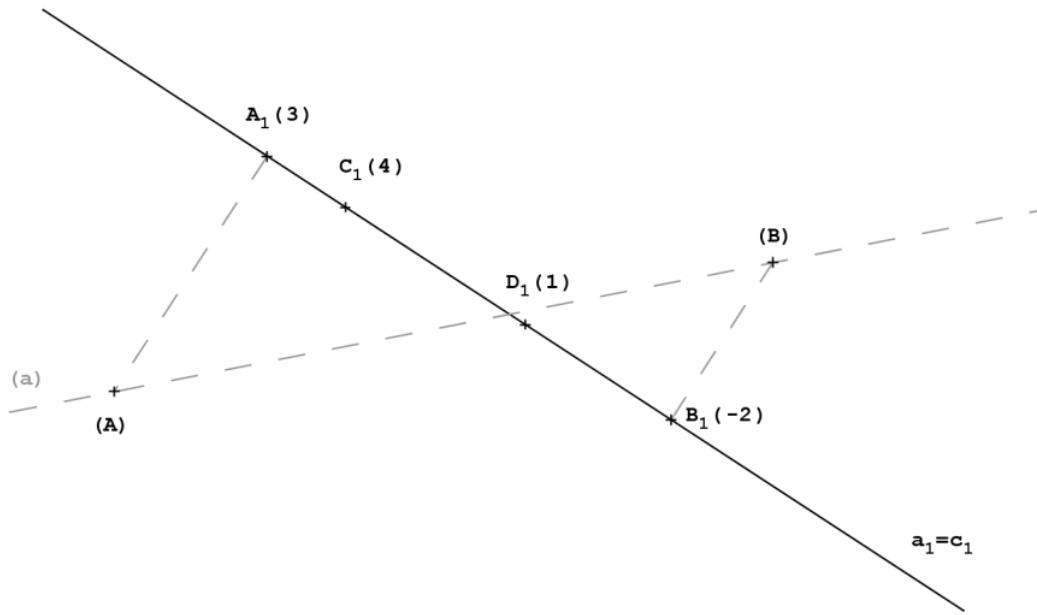
Mimoběžky:



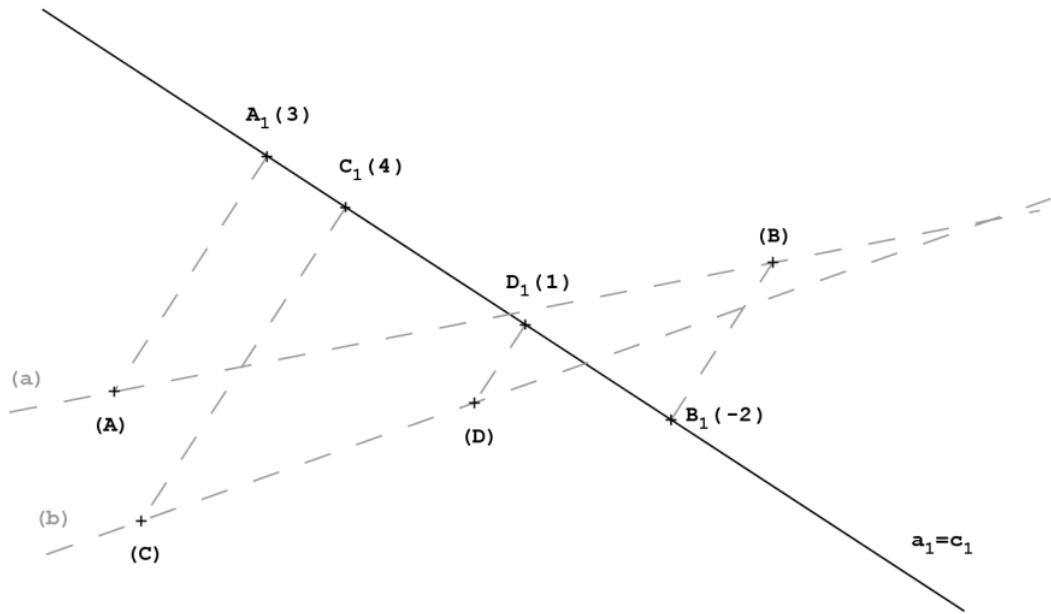
**Příklad:** Určete vzájemnou polohu přímek  $a = AB$ ,  $c = CD$ .



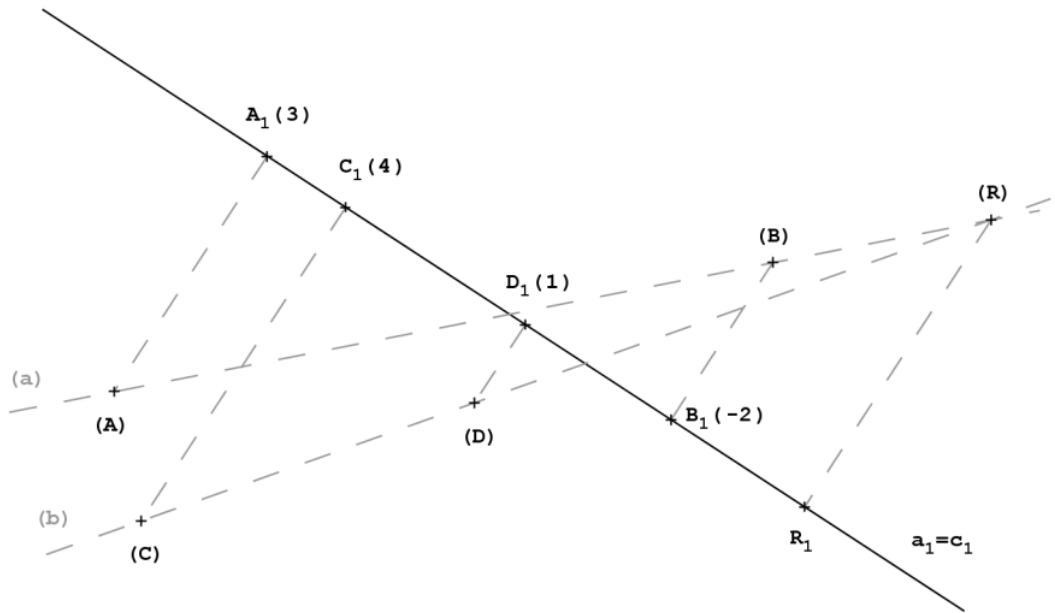
**Příklad:** Určete vzájemnou polohu přímek  $a = AB$ ,  $c = CD$ .



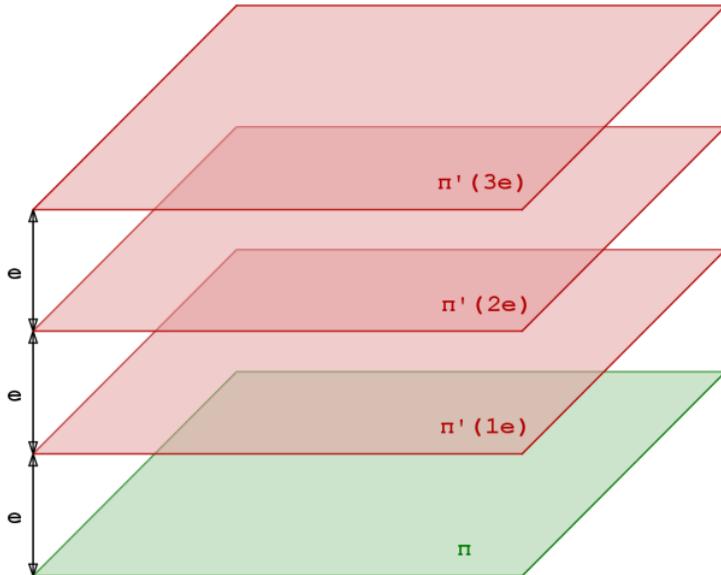
**Příklad:** Určete vzájemnou polohu přímek  $a = AB$ ,  $c = CD$ .



**Příklad:** Určete vzájemnou polohu přímek  $a = AB$ ,  $c = CD$ .

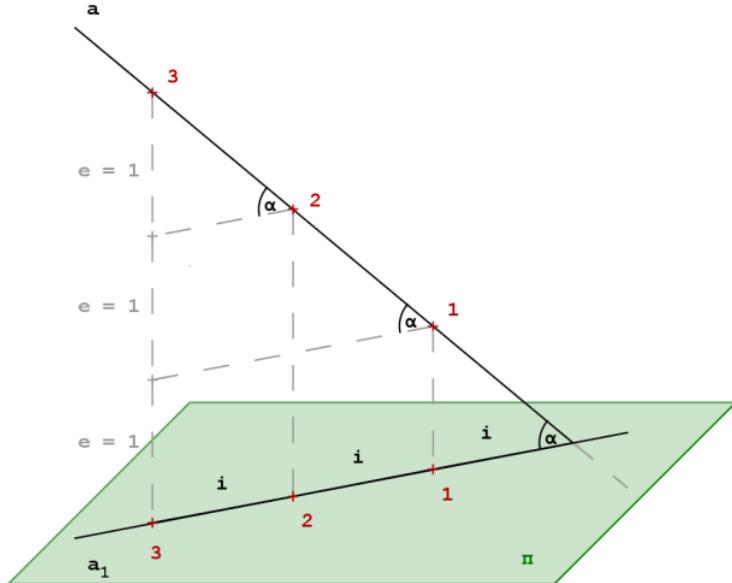


# Hlavní roviny



- vrstevní roviny - roviny rovnoběžné s průmětnou
- ekvidistance - stejná vzdálenost (podle okolnosti 1cm, 1m, 2m, 5m, 50m, 100m)
- hlavní roviny - vrstevní roviny o kótách, které jsou násobky ekvidistance

# Spád přímky



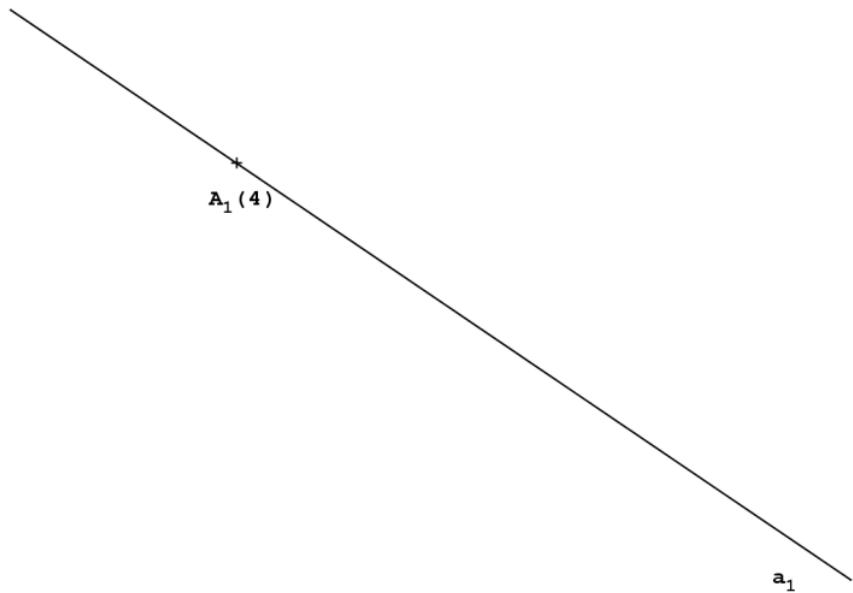
- $s \dots$  spád přímky

$$s = \operatorname{tg} \alpha = \frac{e}{i}$$

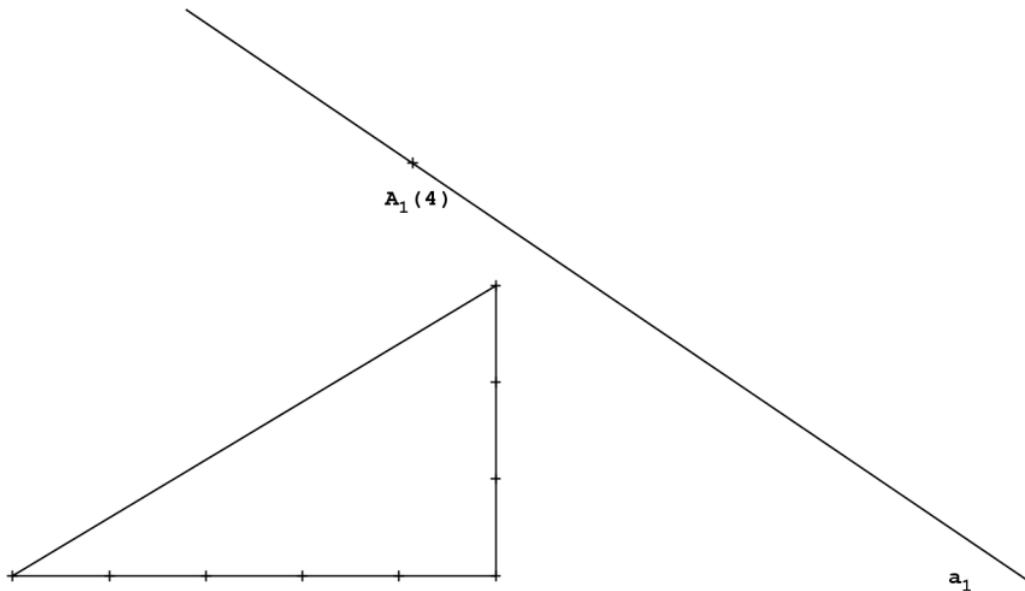
- pokud  $e = 1 \Rightarrow$

$$i = \frac{1}{s}$$

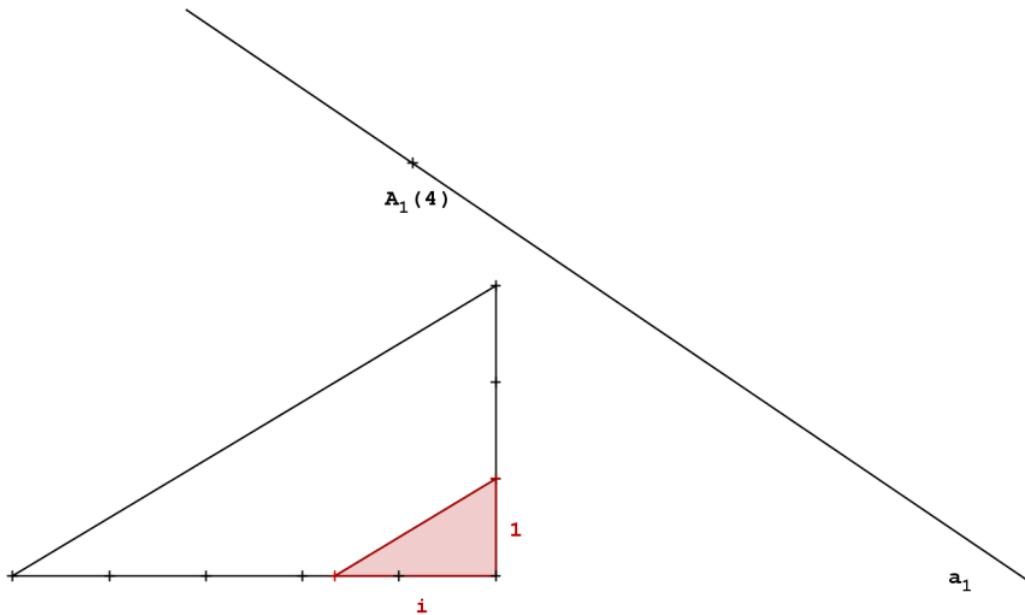
**Příklad:** Vystupňujte přímku  $a$  tak, aby její spád byl  $s = 3/5$ .



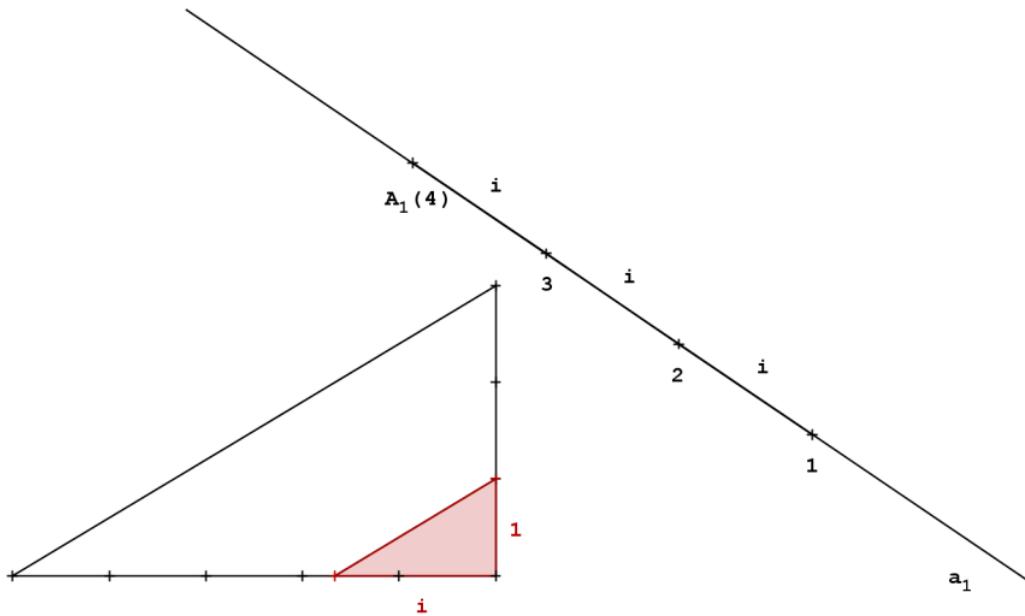
**Příklad:** Vystupňujte přímku  $a$  tak, aby její spád byl  $s = 3/5$ .



**Příklad:** Vystupňujte přímku  $a$  tak, aby její spád byl  $s = 3/5$ .

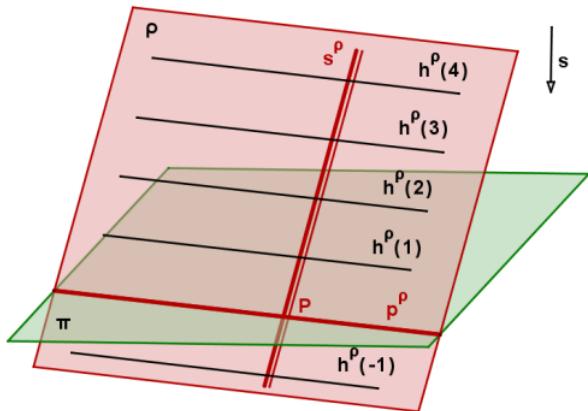


**Příklad:** Vystupňujte přímku  $a$  tak, aby její spád byl  $s = 3/5$ .

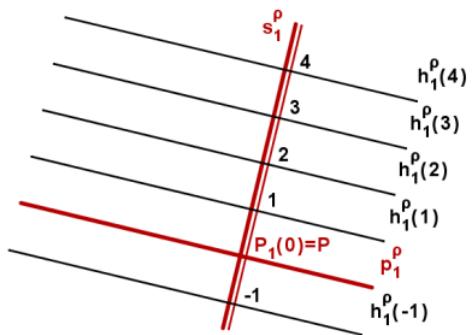


# Zobrazení roviny

Prostorový obrázek

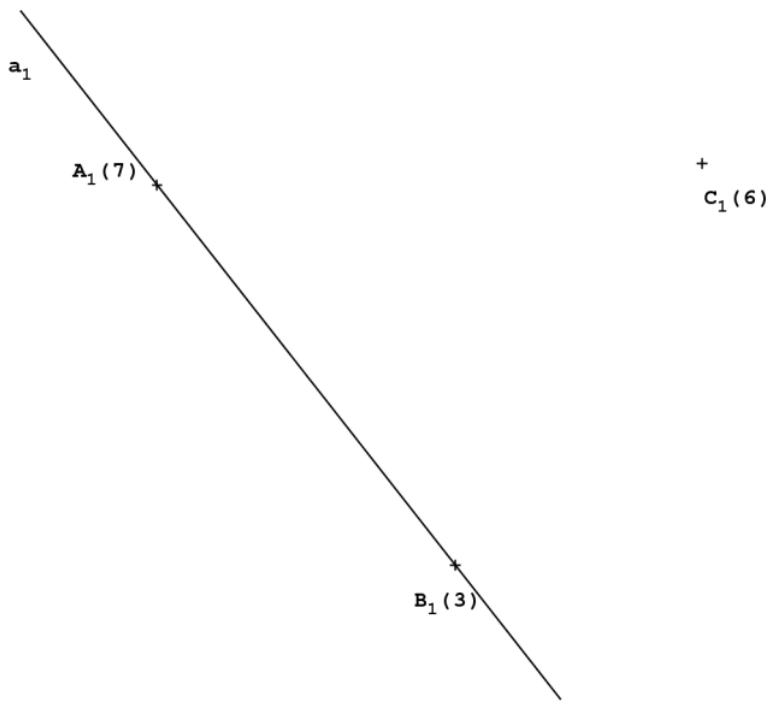


Situace v nákresně

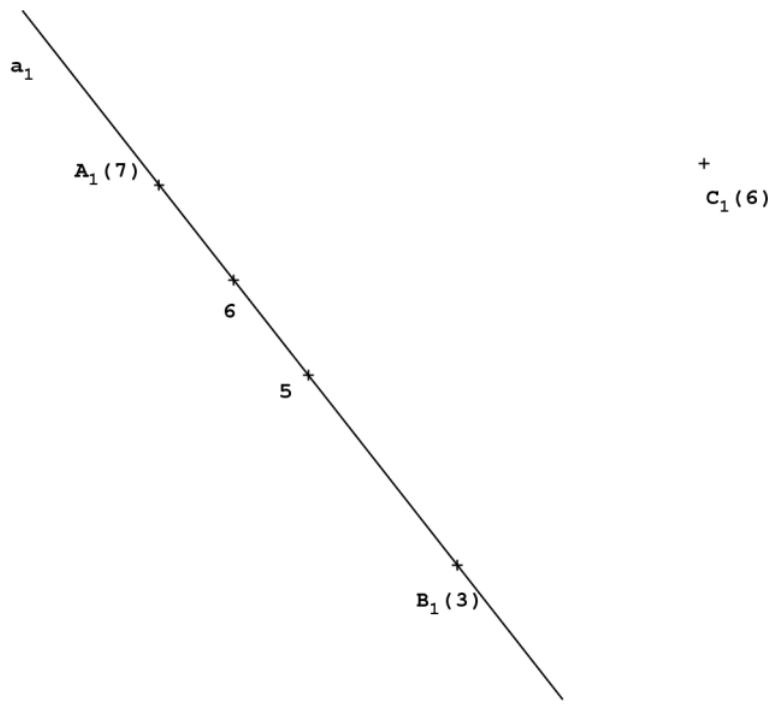


- $p^\rho$  ... stopa roviny - průsečnice roviny s průmětnou
- $h^\rho$  ... hlavní přímka roviny  $\rho$  - průsečnice roviny  $\rho$  s hlavními rovinami
- $s^\rho$  ... spádová přímka roviny  $\rho$  - přímka roviny  $\rho$  kolmá na hlavní přímky
- spád roviny  $\rho$  je roven spádu spádové přímky  $s^\rho$

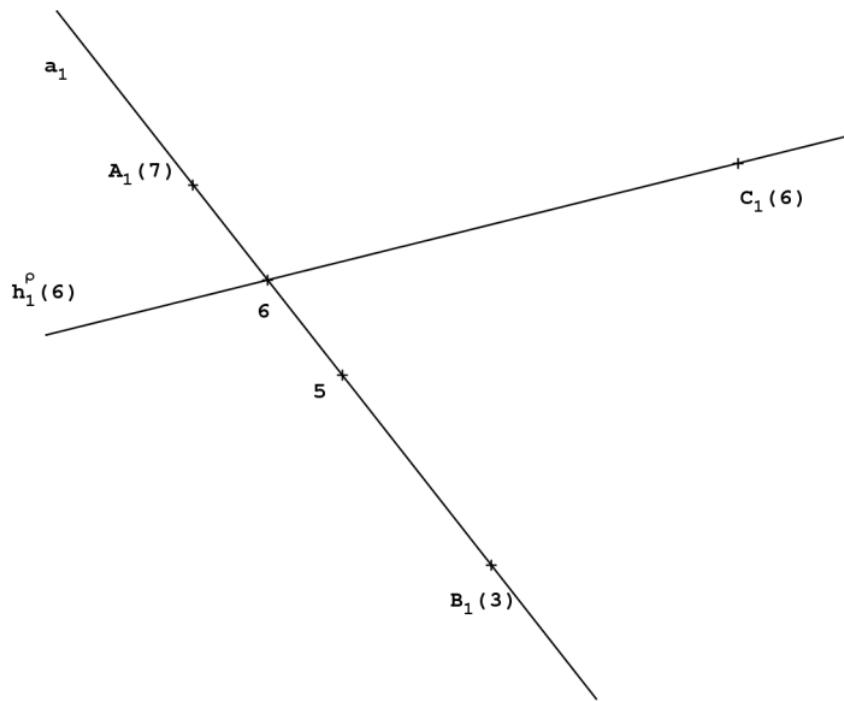
**Příklad:** Určete spádovou přímku roviny  $\rho \equiv (a, C)$ .



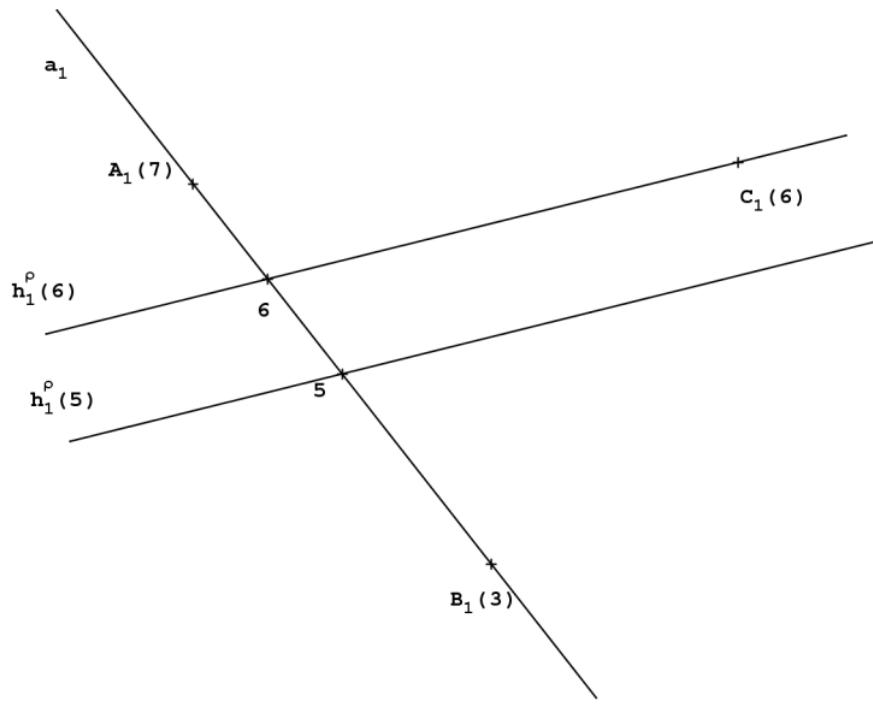
**Příklad:** Určete spádovou přímku roviny  $\rho \equiv (a, C)$ .



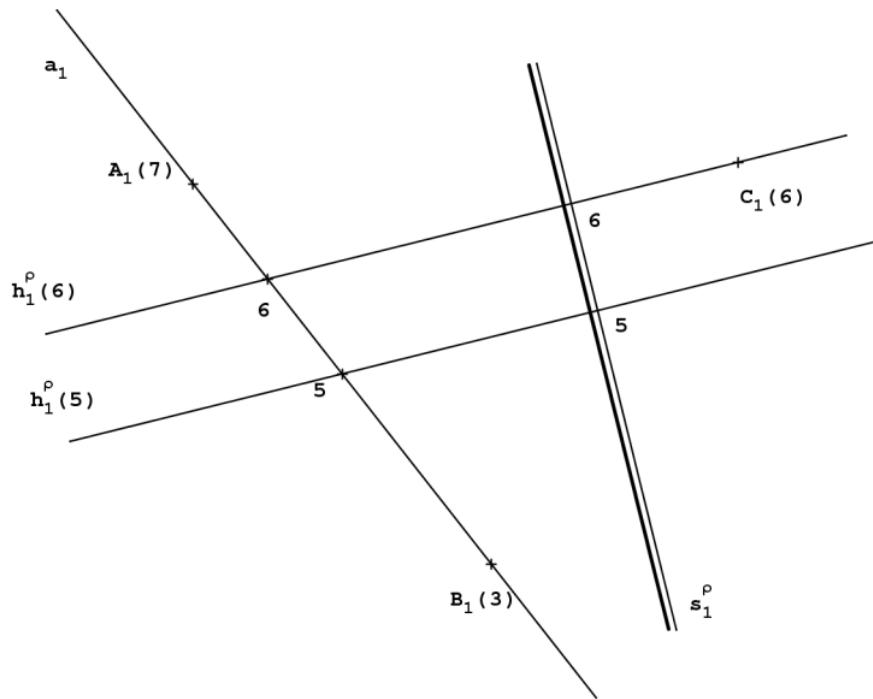
**Příklad:** Určete spádovou přímku roviny  $\rho \equiv (a, C)$ .



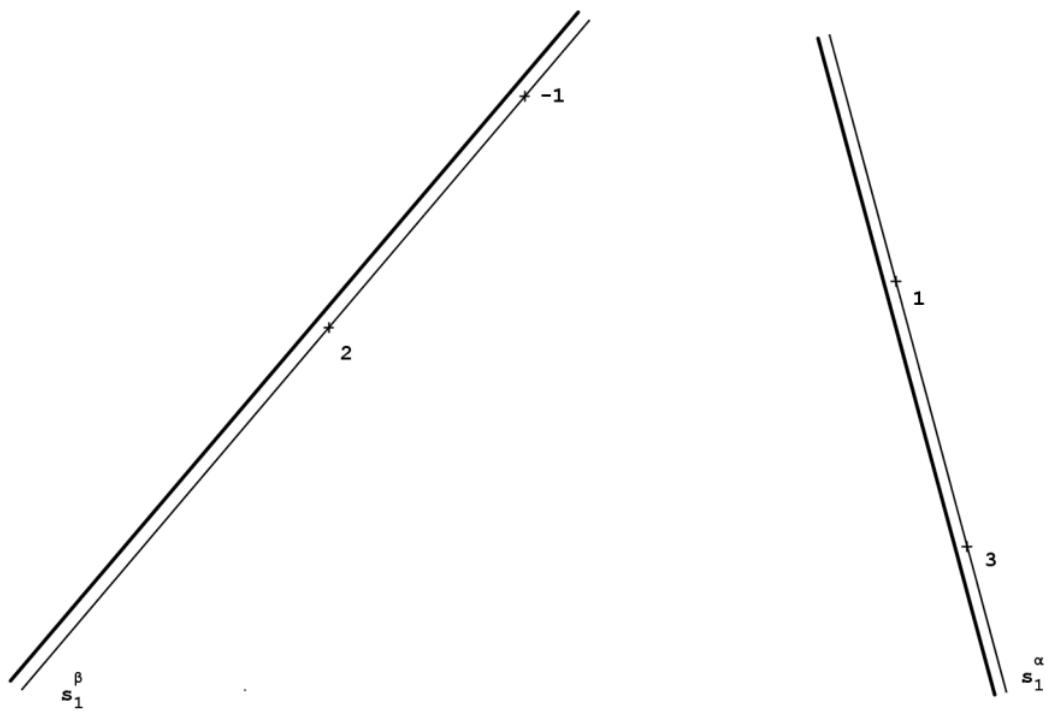
**Příklad:** Určete spádovou přímku roviny  $\rho \equiv (a, C)$ .



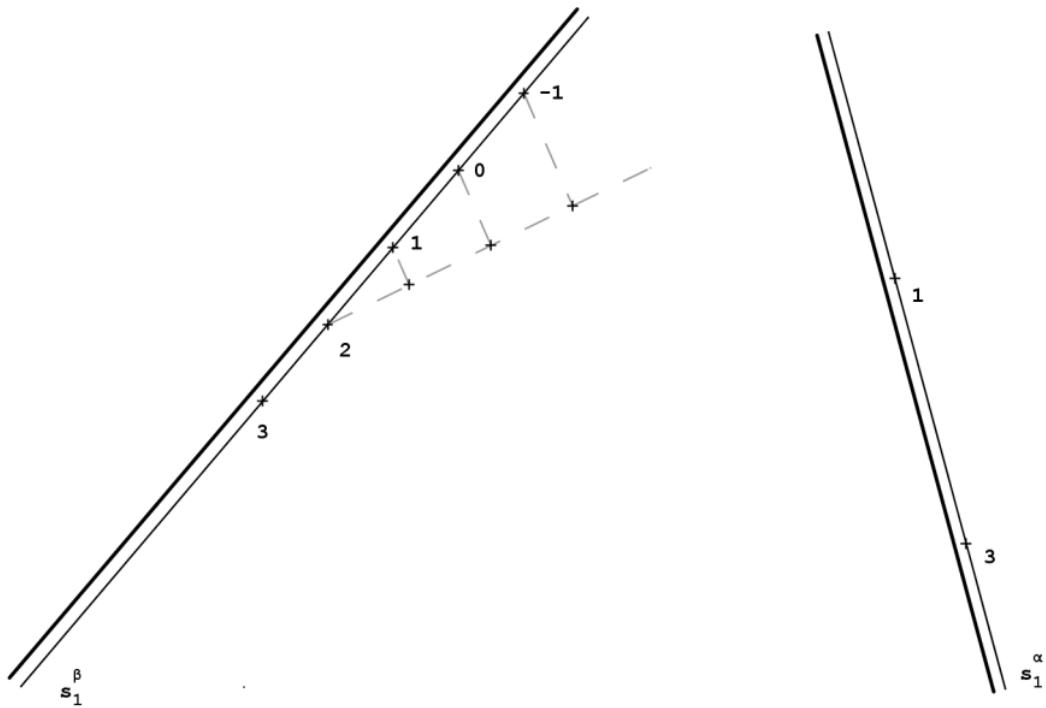
**Příklad:** Určete spádovou přímku roviny  $\rho \equiv (a, C)$ .



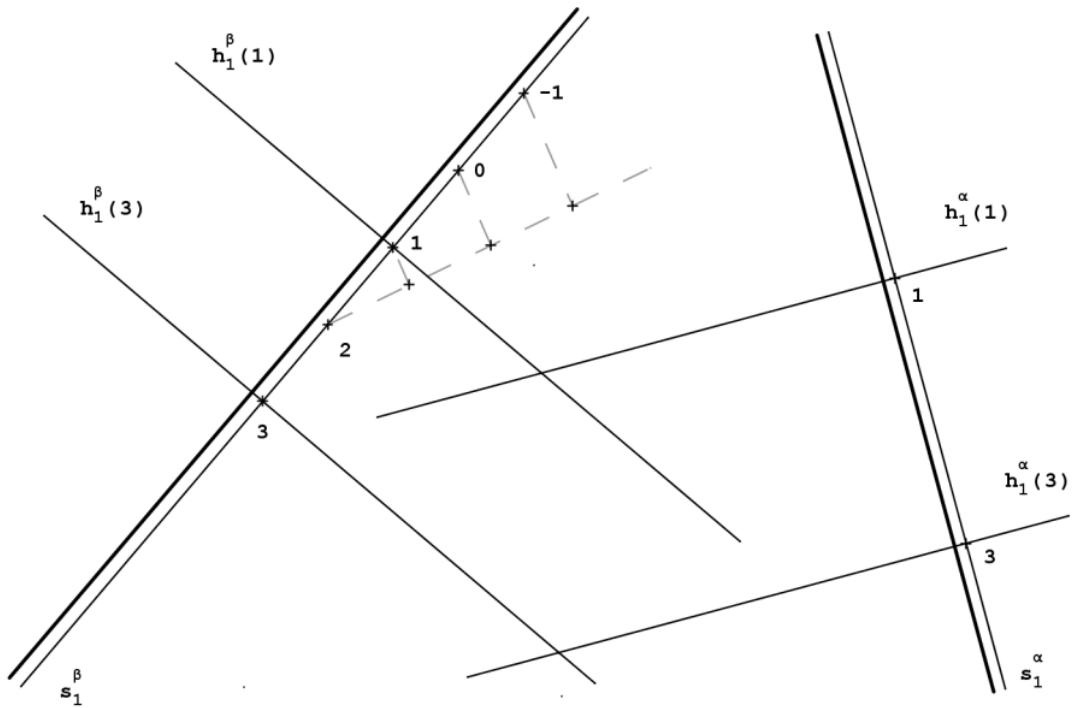
**Příklad:** Určete průsečnici rovin  $\alpha$  a  $\beta$ .



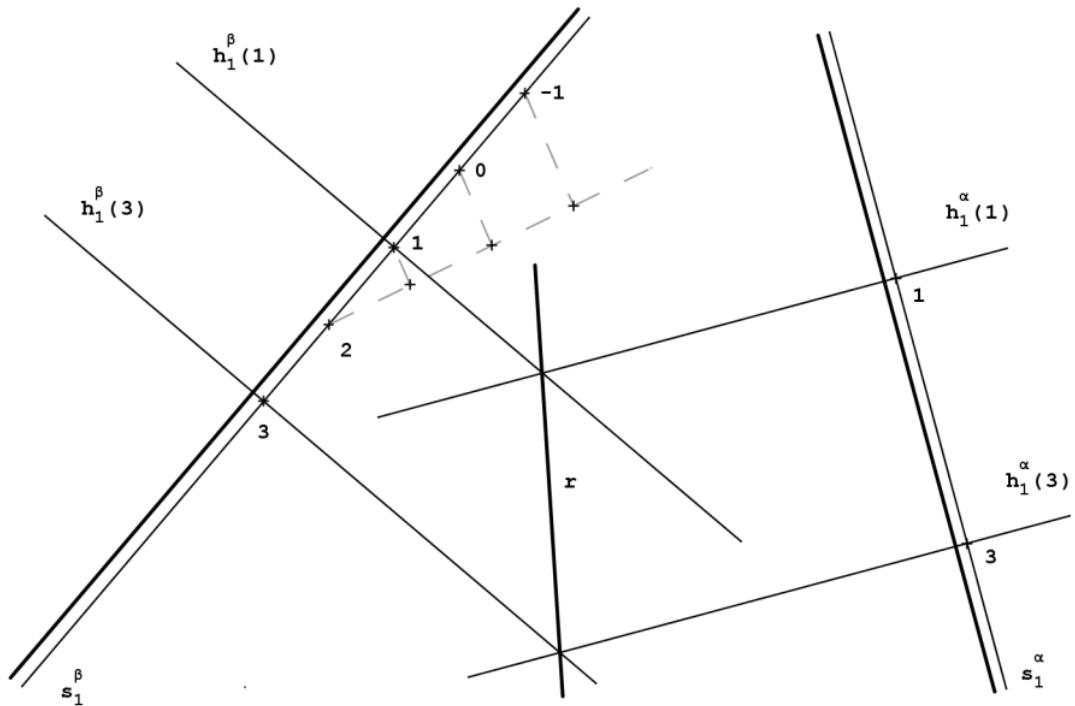
**Příklad:** Určete průsečnici rovin  $\alpha$  a  $\beta$ .



**Příklad:** Určete průsečnici rovin  $\alpha$  a  $\beta$ .

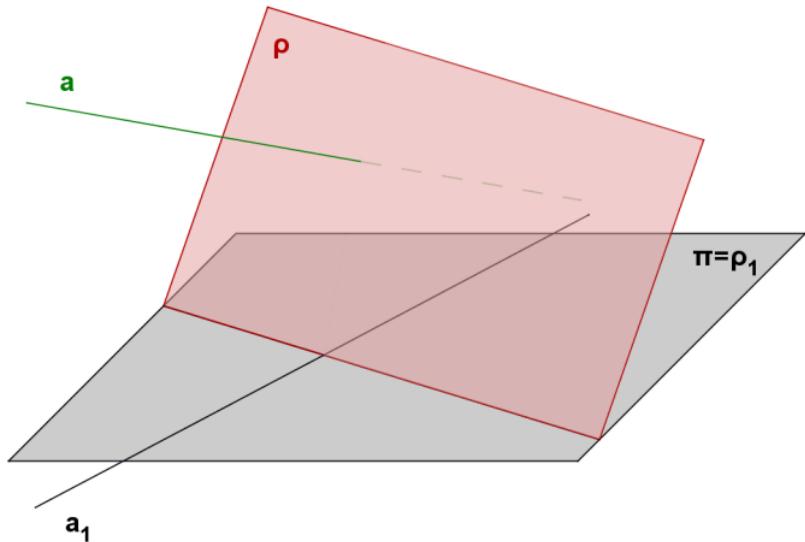


**Příklad:** Určete průsečnici rovin  $\alpha$  a  $\beta$ .



## Průsečík přímky s rovinou - metoda krycí přímky

Prostorová situace při hledání průsečíku přímky  $a$  s rovinou  $\rho$  pomocí krycí přímky:



V nákresně nelze určit průsečík přímky  $a$  s rovinou  $\rho$  přímo. Musíme nejdříve najít přímku  $r$ , která leží v rovině  $\rho$  a jejíž průmět je totožný s průmětem přímky  $a$ . Takovou přímku nazýváme **krycí přímka**. Pak tedy  $a$  a  $r$  leží ve stejné promítací rovině  $\alpha$  a jejich průsečík určíme ve sklopení.

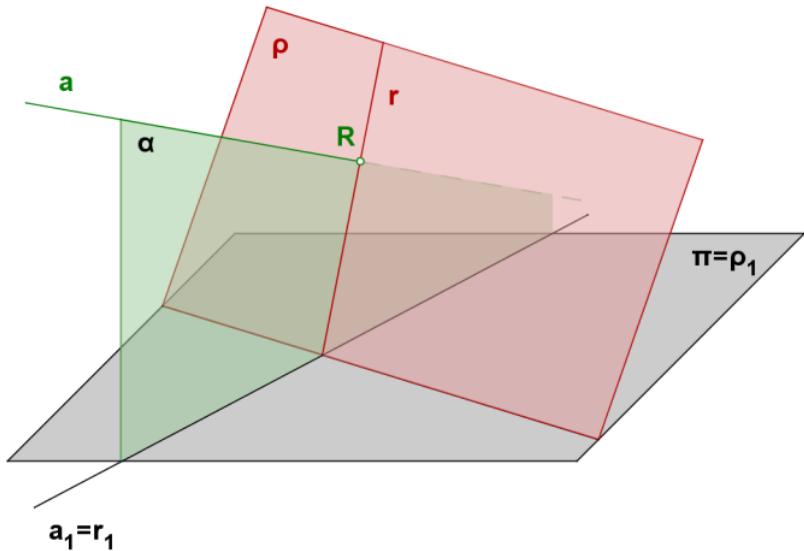
## Průsečík přímky s rovinou - metoda krycí přímky

Prostorová situace při hledání průsečíku přímky  $a$  s rovinou  $\rho$  pomocí krycí přímky:

$\alpha \dots$  promítací rovina přímky  $a$

$r = \rho \cap \alpha \dots$  krycí přímka

$R = r \cap a \dots$  hledaný průsečík



V nákresně nelze určit průsečík přímky  $a$  s rovinou  $\rho$  přímo. Musíme nejdříve najít přímku  $r$ , která leží v rovině  $\rho$  a jejíž průmět je totožný s průmětem přímky  $a$ . Takovou přímku nazýváme **krycí přímka**. Pak tedy  $a$  a  $r$  leží ve stejné promítací rovině  $\alpha$  a jejich průsečík určíme ve sklopení.

## Spojení objektů s topografickou plochou

Při budování komunikací, stavění budov a dalších objektů je třeba provést úpravy terénu.

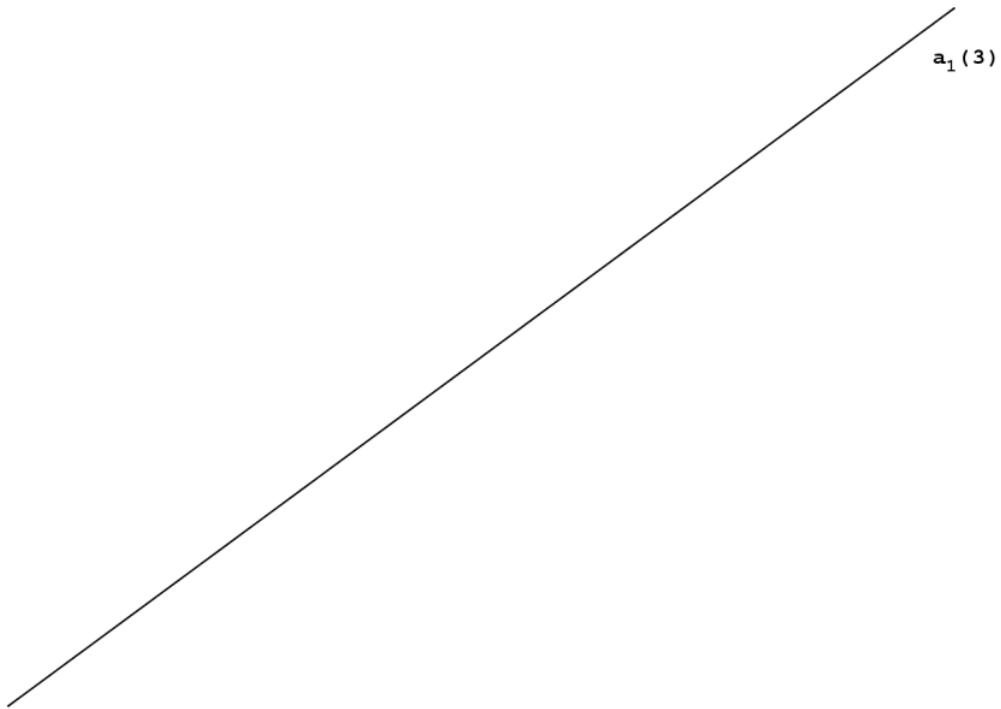
- **výkopy** - budovaná plocha leží pod terénem, je nutné vykopat zeminu, spád výkopu značíme  $s_v$
- **násypy** - budovaná plocha leží nad terénem, je třeba navést zeminu, spád násypu značíme  $s_n$

**nulová čára** - křivka, kde se mění výkopy a násypy, je to průsečnice roviny budovaného objektu s topografickou plochou

- řešíme výkopy a násypy od hran objektu, který chceme umístit do terénu
- hrany tohoto objektu mohou být přímky či křivky
- těmito hranami budeme vést plochy daného spádu (v případě, že hranou bude přímka půjde o rovinu)
- pokud leží hrana objektu v rovině rovnoběžné s průmětnou, je situace zjednodušená

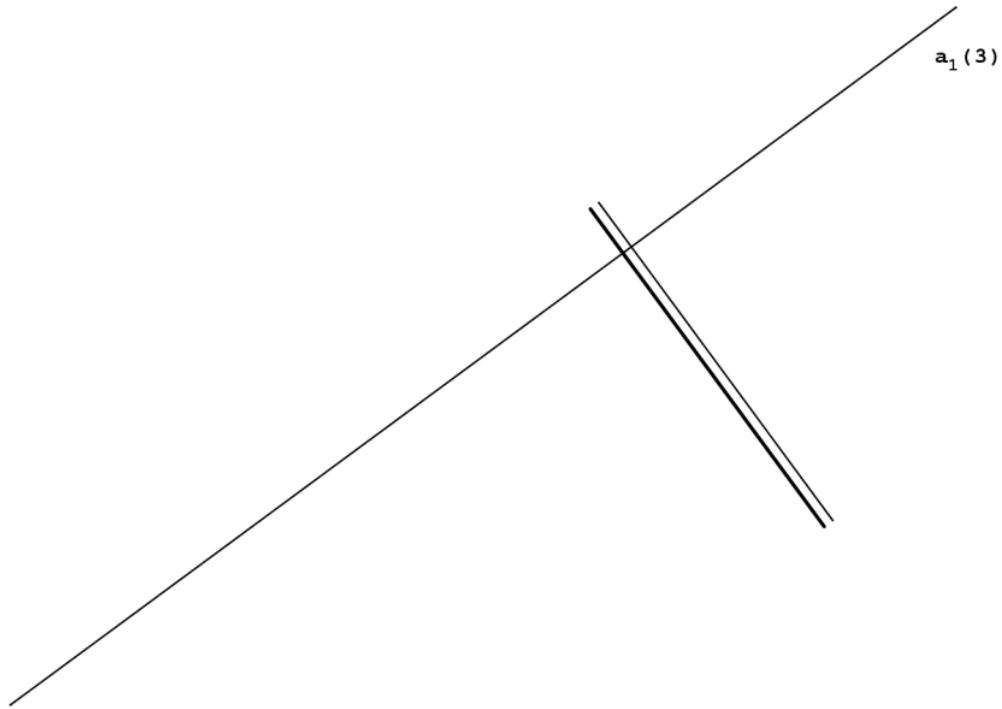
Příklady: Následujícími křívkami ved'te plochy daných spádů.

$$s_n = 2$$



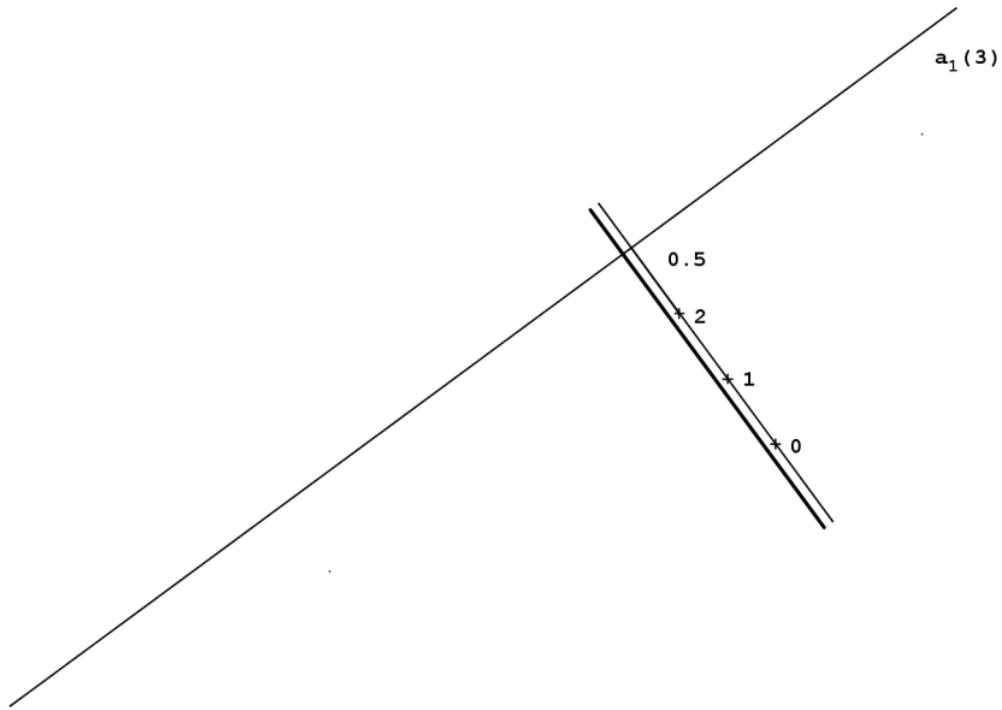
Příklady: Následujícími křivkami ved'te plochy daných spádů.

$$s_n = 2$$



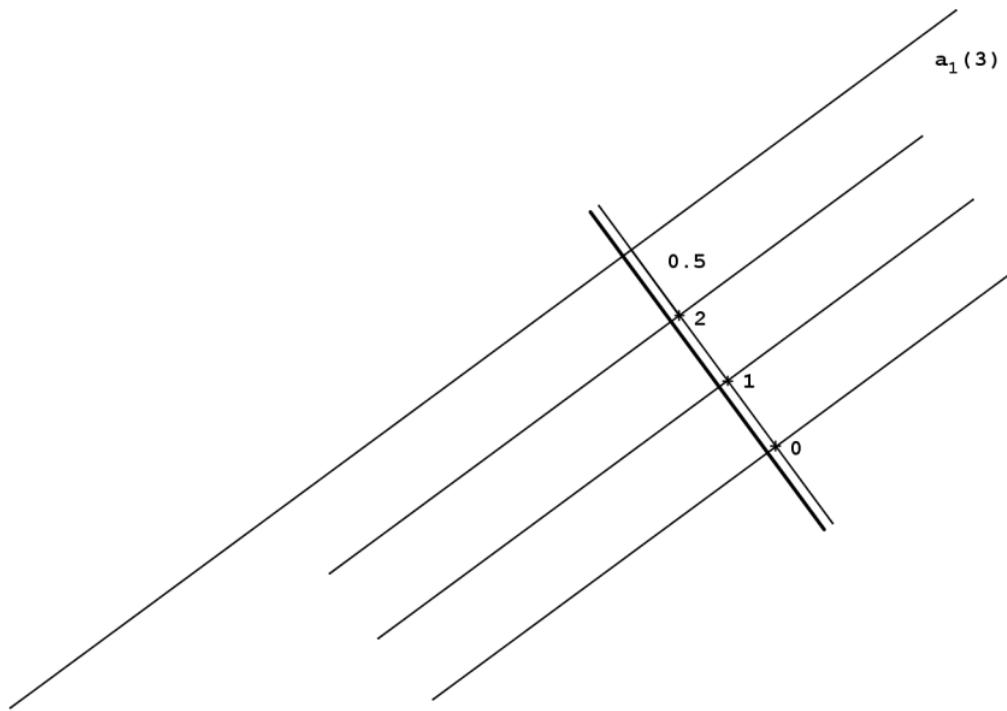
Příklady: Následujícími křivkami ved'te plochy daných spádů.

$$s_n = 2$$



Příklady: Následujícími křivkami ved'te plochy daných spádů.

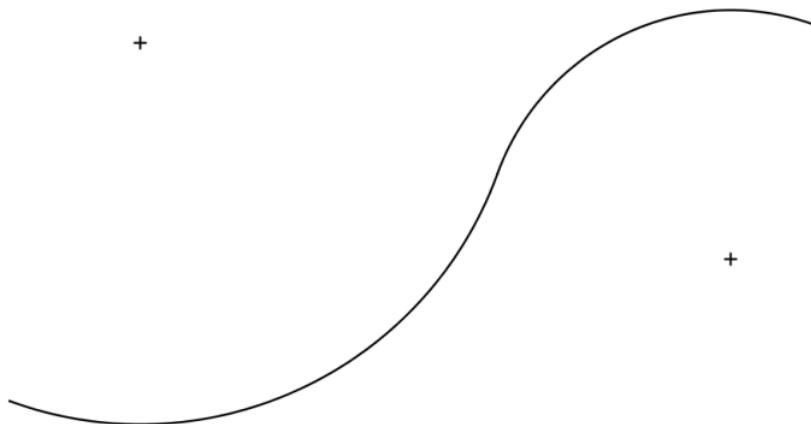
$$s_n = 2$$

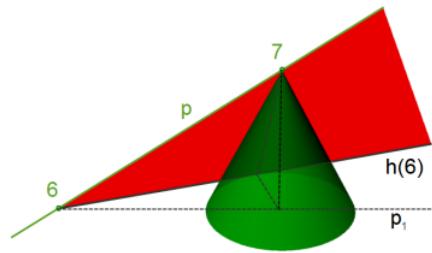


$c_1(5)$

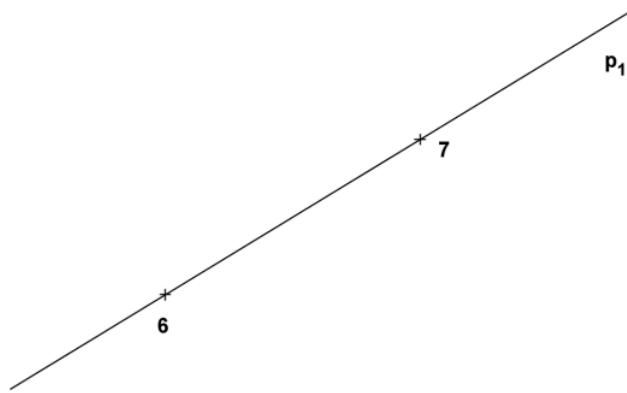
+

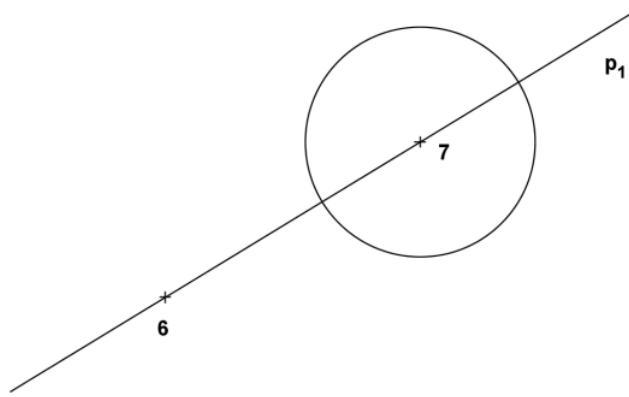
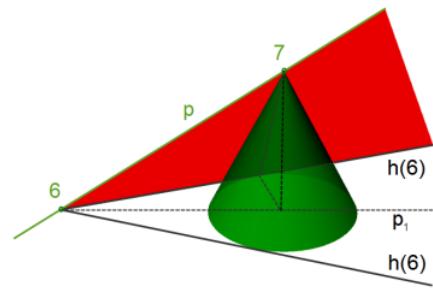
+

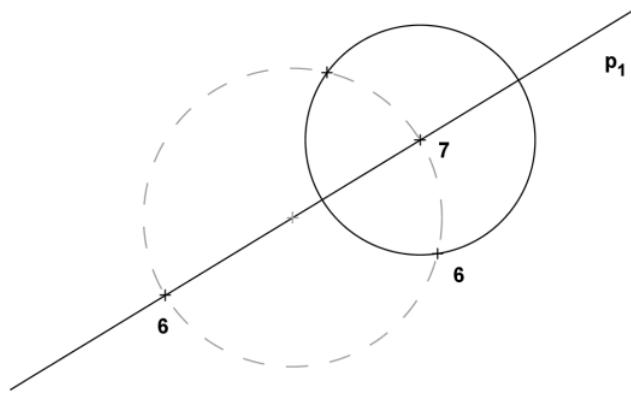
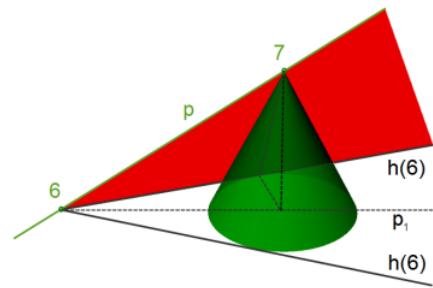


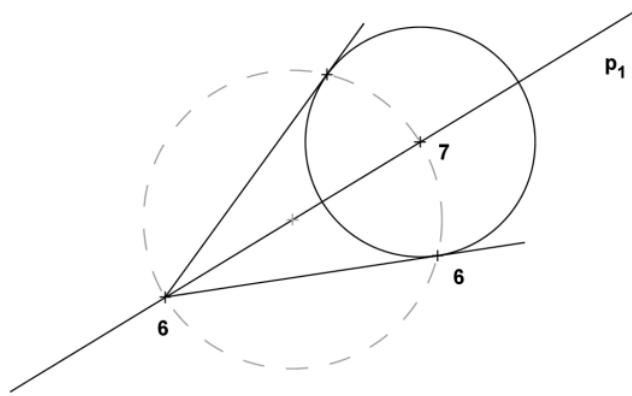
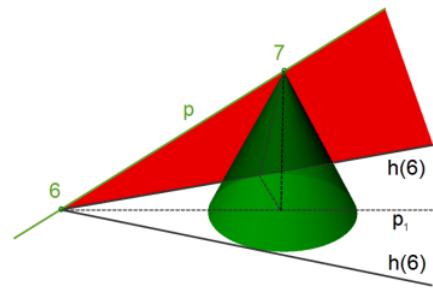


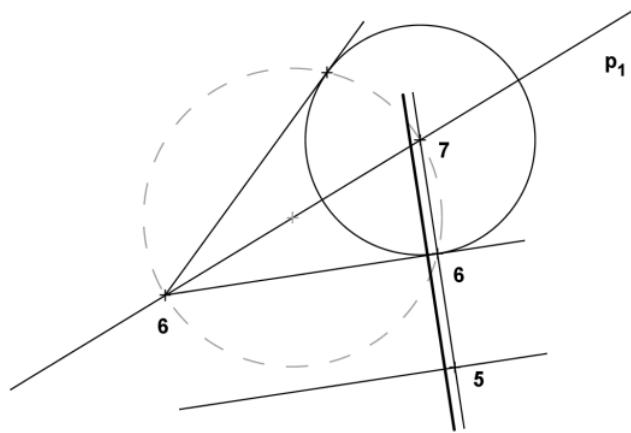
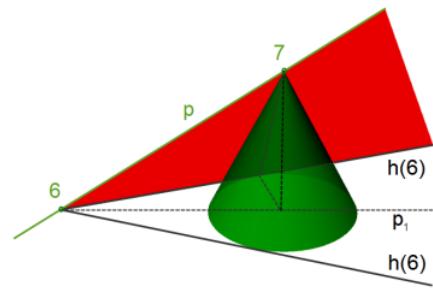
$$s_n = 2/3$$

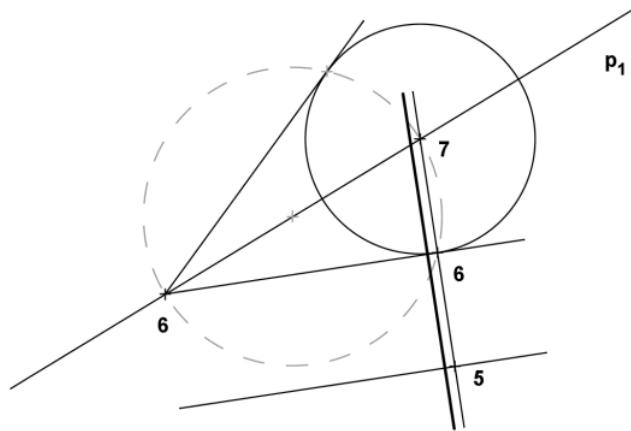
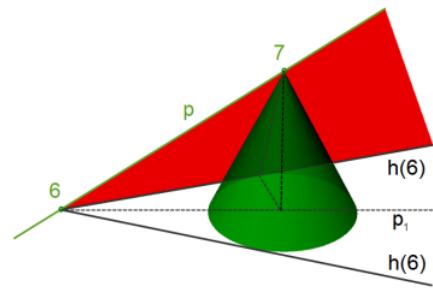


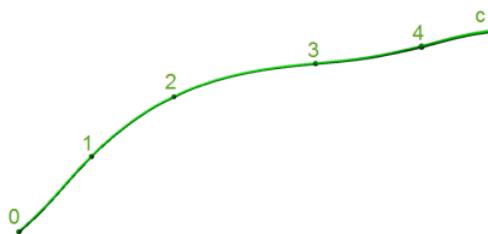












$$s_n = 2$$

