

Bedřich Procházka

Poznámka ku perspektivnému zobrazování

Časopis pro pěstování matematiky a fysiky, Vol. 26 (1897), No. 1, 45--57

Persistent URL: <http://dml.cz/dmlcz/109191>

Terms of use:

© Union of Czech Mathematicians and Physicists, 1897

Institute of Mathematics of the Academy of Sciences of the Czech Republic provides access to digitized documents strictly for personal use. Each copy of any part of this document must contain these *Terms of use*.



This paper has been digitized, optimized for electronic delivery and stamped with digital signature within the project *DML-CZ: The Czech Digital Mathematics Library* <http://project.dml.cz>

zejména tedy pro $e = 0$; po svém největším kruhu padá malá kulička isochronně s koulí sebe větší

Poznámka ku perspektivnému zobrazování.

Napsal

Bedřich Procházka,

docent české vysoké školy technické v Praze.

Obtíže, které vznikají při perspektivném zobrazování z té příčiny, že mnohé důležité body a přímky: stopy, úběžníky, úběžné přímky, dělicí body a středy kollineace, z mezi nákresny vypadají, dají se sice odstraniti *redukcí distance* *), kterou se zmenší konstrukce kollineárně podobné vzhledem ku $c_1, 2$, jakožto středu kollineace dle poměru, ve kterém distanci redukuje, avšak toto z pravidla značné zmenšení

$$\text{od } \frac{1}{4} \text{ do } \frac{1}{10}$$

bývá příčinou mnohé nepřesnosti a nepřehlednosti konstrukce.

Tomu můžeme se vyhnouti pomocí tak zvaného *perspektivního půdorysu* a po případě i pomocí *perspektivního nárysu*, užívající při tom jen těch důležitých teček, které se vždycky v mezích nákresny vyskytují, t. j. bodu hlavního, jakožto úběžníku přímků kolmých ku perspektivné průmětně a přímky obzorné jakožto úběžnice všech rovin vodorovných.

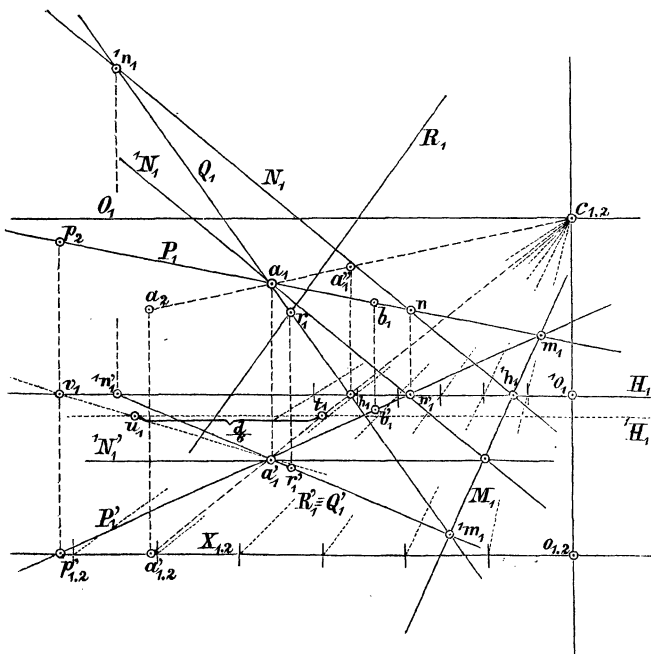
1. Při použití perspektivního půdorysu po případě i perspektivního nárysu, kteréž se též nazývá *axonomrickým způsobem perspektivného zobrazování* **), sestrojujeme nejen obraz perspektivný nějakého útvaru, nýbrž i obraz perspektivný jeho orthogonálního průmětu na rovinu základní μ , t. j. tak zvaný *perspektivný půdorys*. Na místě abychom vyjádřili, jak se při *methodě*

*) V tomto článku použito veskrze pojmenování a označení dle díla: „*Deskriptivní geometrie pro vyšší školy reálné*“ od c. k. ředitele *Vincence Jarolímk*a, 3. vyd. úlohami doplněné 1893 str. 266.

***) „*System des technisch-malerischen Perspektive*“ von Prof. *Franz Tilscher*, 2. vyd. 1883. str. 174.

distančně projektivné děje, útvar nějaký na př. bod a obrazem orthogonálním a_2 a perspektivním a_1 , použijeme vedle tohoto obrazu perspektivného perspektivný půdorys a'_1 tohoto bodu. (Průmět bodu a na rovinu základnou μ označíme a' a jeho obraz perspektivný či perspektivný půdorys a'_1 .)

Obrazy takovými docílí se větší názornosti a mimò to lze při řešení různých úloh pokračovati jako při použití sdružených obrazů orthogonálních prvního a druhého. Jak se z obrazu orthogonálního a perspektivného nějakého bodu sestrojí perspektivný půdorys, známo jest z konstrukcí obrazu perspektivného vrženého stínu na rovinu základní.*) Abychom sestrojili perspektivný půdorys a'_1 bodu a (obr. 1.), jehož obraz



Obr. 1.

orthogonální a_2 a perspektivný a_1 pomocí daných souřadnic $x_a y_a z_a$ jsou sestrojeny, vedeme $a_1 a'_1 \perp X_1$ jakožto perspektivný

*) „Deskriptivní geometrie V. Jarolímka str. 272. (obr. 328.)

a $a_2 a'_2 \perp X_2$ jakožto orthogonální obraz přímky $aa' \perp \mu$; v průsečíku obrazu prvního s obrazem $a'_2 c_{12}$ obdržíme a'_1 .

Naopak kdybychom nějakým způsobem byli přišli k obrazům a_1 a a'_1 bodu a , můžeme konstrukcí opačnou sestrojiti obraz a_2 a stanoviti souřadnice bodu a a tím i jeho polohu v prostoru.

Kdyby však pro značnou velikost jedné neb obou souřadnic x_a a z_a obraz a_2 nepadl v meze nákretny, můžeme bod a orthogonálně promítnouti na místo do perspektivné průmětny π do roviny s ní rovnoběžné ν , v určité hloubce za ní se nalézající. Průmět takový označíme a'' , a jeho perspektivný obraz, který zkrátka *perspektivným nárysem* zvatí budeme, a'_1 . Při sestrojení tohoto obrazu objeví se nám tytéž souřadnice x_a a z_a arci že zmenšené dle měřítka příslušícího oné rovině ν .

Tak sestrojíme v obraze 1. perspektivný nárys a'_1 bodu a v rovině ν , kteráž protíná rovinu základní μ v přímce hlavní $H \parallel X$, když obrazem h_1 , v kterém $a'_1 c_{12}$ protíná H_1 , sestrojíme $h_1 a'_1 \perp X_{1,2}$, určující v $a_1 c_{12}$ hledaný obraz a'_1 . Souřadnice x_a a y_a jsou pak v perspektivném obraze vyjádřeny délkami $\overline{1_0 h_1}$ a $\overline{h_1 a'_1}$ dle měřítka, kteréž si v H_1 pomocí měřítka na ose $X_{1,2}$ můžeme snadno sestrojiti.

Abychom si úplně polohu bodu a určili, pokládejme za třetí rovinu souřadnou na místo roviny π zvolenou rovinu $\nu \parallel \pi$ a stanovme si vzdálenost $\overline{aa''} = \overline{a'h}$, t. j. vzdálenost bodu a od roviny ν jakožto třetí souřadnici $^1 y_a$ bodu a . Souřadnici tuto $^1 y_a$ stanovíme si opět v měřítku příslušícím rovině ν , užitím následní pomocné konstrukce. Kdybychom zvolili si na přímce, procházející bodem a' a kolmé ku průmětně π bod t , jehož obraz perspektivný t_1 se od a'_1 nalézá ve vzdálenosti rovné $\frac{1}{n}$ délky $a'_1 c_{12}$, pak by spojnice obrazu a'_1 s bodem distančním levým nebo pravým (neležícím však v mezích nákretny) určovala v perspektivném obraze hlavní přímky (roviny základní) $^1 H$, bodem t procházející, délku $\overline{t_1 u_1}$ (v obraze 1. zvolen distanční bod levý a $n = 6$), kteráž se rovná $\frac{1}{n}$ tému dílu distance oka d .

Poněvadž $\frac{1}{n}$ tý díl distance z omezení nákretny perspek-

tivně lze určit^{*)}, lze vždy sestrojiti spojnicí $a'u_1$, kteráž jest perspektivním obrazem přímky au , protínající všechny hlavní přímky roviny základní tedy i přímku H , pod úhlem 45° . Proto jest, jak vyplývá z pravouhlého rovnostranného trojúhelníka $a'hv$ (jehož vrchol v jest průsečíkem přímky $a'u$ s hlavní přímkou H), $a'h = hv = {}^1y_a$, a délka h_1v_1 vyjadřuje souřadnici tuto 1y_a v měřítku patřícím rovině v .

Tak jako bod bude i přímka a každý jiný útvar prostorový určitě vyjádřen obrazem perspektivním a příslušným perspektivním půdorysem nebo nárysem.

2. Přímka P bude opět určitě zobrazena obrazem perspektivním P_1 a perspektivním půdorysem P_1' . Každý bod a přímky P má svůj průmět orthogonální a' v přímce P' . Stopa m přímky P v rovině základní leží v průsečíku přímky P s přímkou P' , neboť tento bod jest jediný bod přímky P , který spadá se svým průmětem orthogonálním do roviny základní. (Kdyby přímka P byla určena dvěma body a a b (obr. 1.), pak máme v konstrukci stopy m přímky P zároveň stanovení *vrženého stínu* bodu b osvětleného bodem a na rovinu základní μ). Stopa p přímky P v průmětně π má svůj průmět orthogonální p' do roviny základní v průsečíku P' s přímkou základní X , a proto ji obdržíme v průsečíku přímky P s přímkou $pp' \perp X$.

Nepadne-li stopa p do mezí nákretny, jest vhodné (na př. při zobrazení roviny) určit stopu n přímky v nějaké rovině $v \parallel \pi$. Sestrojíme-li tuto stopu v obraze 1., pak máme v bodu, ve kterém protíná průmět orthogonální P' přímku H orthogonální průmět n' této stopy n ; přímka svislá nn' protíná pak přímku P ve hledané stopě n .

Je-li přímka rovnoběžná s průmětnou perspektivnou, jest její perspektivný půdorys rovnoběžný s X_{12} ; je-li přímka rovnoběžná s rovinou základní, jest stopa m bodem úběžným v přímce obzorné, a je-li přímka v rovině svislé kolmé ku průmětně perspektivné, pak její perspektivný půdorys má úběžník svůj v c_{12} .

^{*)} Je-li nákretna omezena obdélníkem, jehož jednou stranou *přímka základní* (Desk. geom. V. Jarolímka str. 262.), pak se běře úhlopříčna největšího obdélníka, v které jest obdélník omezující nákretny rozdělen přímkou obzornou a hlavní přímkou vertikální, za $\frac{1}{2}$ distance oka.

3. Rovina může být určena různým způsobem. Buď třemi body, neb dvěma různoběžnými nebo rovnoběžnými přímkami nebo bodem a přímkou. Obyčejně určuje se rovina stopou M v rovině základní μ a stopou v rovině průmětné π a nepadne-li tato do mezi nákretny, budeme ji určovati stopou N v rovině $\nu \parallel \pi$.

Je-li na př. rovina ϱ určena dvěma přímkami různoběžnými P a Q (obr. 1.), v bodě a se protínajícími, pak sestrojíme její stopy M a N v rovině základní μ respekt. v rovině $\nu \parallel \pi$ jakožto spojnice stop m a 1m po případě n a 1n přímky P respekt. Q . Obě stopy tyto protínají se v bodu 1h přímky hlavní H , v níž rovina ν rovinu μ protíná.

Zůstaneme jen při zobrazení bodu, přímky a roviny a zabývati se budeme nyní řešením úloh týkajících se vzájemných vztahů těchto tří základních útvarů. Tu třeba rozeznávati dva druhy takových úloh. Jeden týká se jen *vzájemné polohy základních útvarů*, kdežto druhý vztahuje se ke *stanovení délky úseček a velikosti úhlu*, t. j. týká se *vztahů metrických*.

4. *Úlohy týkající se jen vztahů, v nichž se nevyskytuje stanovení délky úsečky ani velikosti úhlu.*

a) Leží-li přímka nějaká P v rovině ϱ , pak jsou stopy její m a n ve stopách M a N roviny ϱ (obr. 1.)

b) Jest-li v rovině ϱ leží bod a , jehož obraz perspektivný a_1 jest dán, pak stanovíme jeho perspektivný půdorys a'_1 , vedeme-li bodem tím a v rovině ϱ libovolnou přímkou Q , kteráž protíná stopy její M a N v bodech 1m respekt. 1n . Stopou 1m a průmětem ${}^1n'$ určen jest průmět Q' , na němž lze průmět a' bodu a pomocí svislé přímky aa' určit. Také lze k určení bodu a' s výhodou užiti hlavní přímky 1N roviny ϱ , procházející bodem a , jejíž perspektivný půdorys ${}^1N_1'$ jest rovnoběžný s X_{12} .

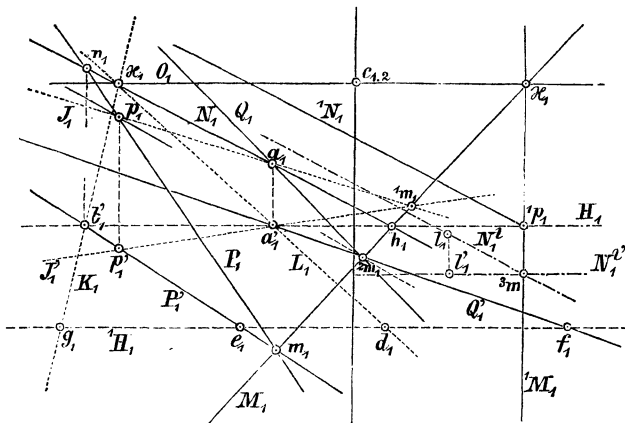
c) *Průsek přímky $R (R_1R'_1)$ s rovinou $\varrho (M_1N_1)$ sestrojíme* (obr. 1.), když pokládáme průmět R' zároveň za průmět Q' jisté přímky Q roviny ϱ . V průsečíku průmětu $Q' \equiv R'$ se stopou M máme stopu 1m přímky Q a v průsečíku jejím s H průmět ${}^1n'$ stopy 1n přímky Q . Oběma stopami 1m a 1n (${}^1n_1{}^1n'_1 \perp H_1$) určená přímka protata jest přímkou R v bodu r , který jest hledaným průsečíkem přímky R s rovinou ϱ .

d) *Průsek dvou rovin.* Je-li první rovina ϱ dána svými

stopami M a N , a druhá σ stopami 1M , 1N , pak v průsečíku stop M , 1M máme stopu m a v průsečíku stop N , 1N stopu n průseku P obou rovin ρ a σ , kterýž jest tím úplně určen.

e) Bodem a' v rovině základní ležícím sestrojiti přímku Q' rovnoběžně s danou přímkou P' , ležící taktéž v rovině základní.

Kdyby úběžník přímky P' , zároveň v přímce obzorné ležící v mezích nákresny byl obsažen, pak by stačilo obraz a'_1 s tímto úběžníkem spojití a obdrželi bychom obraz Q'_1 . Nezapadne-li však úběžník onen do mezí nákresny (obr. 2.), vedme bodem a' v rovině základní μ přímkou H , která přímkou P' v bodu



Obr. 2.

b' protíná. Body a' a b' vedme v rovině základní dvě nové rovnoběžky K a L , tak aby jejich úběžník α_1 padl do mezí nákresny. Vedeme-li pak v rovině základní libovolně druhou přímkou hlavní 1H , protne tato rovnoběžky K a L v bodech g a d , přímkou P' v bodu e ; učiníme-li úsečku ef i co do směru rovnou úsečce gd , obdržíme obraz bodu f , který s bodem a' určuje přímkou Q' rovnoběžnou s přímkou P' .

f) Bodem a sestrojiti přímkou Q rovnoběžnou s přímkou P , jsou-li oba dané útvary mimo rovinu základní.

Bodem a' (obr. 2.) sestrojme přímkou $Q' \parallel P'$ jakožto orthogonální průmět přímky $Q \parallel P$ do roviny základní, tak jako se

stalo v úloze předcházející. Pak položíme bodem a a přímkou P rovinu ϱ . Abychom stopu M této roviny sestrojili, vedme bodem a přímkou J , která přímkou P v některém bodu jejím p protíná. Stopami m a 1m těchto přímek P a J jest určena stopa M roviny ϱ . V průsečiku přímky Q' se stopou M máme stopu 2m přímky $Q \parallel P$, kteráž jest tedy tímto bodem 2m a bodem a určena.

Konstrukce této můžeme užiti v případě, kdy jde o sestrojení vrženého stínu bodu a na rovinu základní při geometrálném osvětlení, jehož směr jest dán přímkou P .

g) Bodem $l(l_1, l_1)$ sestrojiti rovnoběžně s danou rovinou ϱ (MN) rovinu σ .

Vedme bodem l (obr. 2.) přímkou N_l rovnoběžnou se stopou N roviny ϱ , určené oběma rovnoběžnými přímkami P a Q úlohy předcházející. Tato přímkou N_l bude přímkou hlavní roviny σ a proto $N_l \parallel N_1$, jakož i $N_l \parallel X$ (dle článku 2.). Stopou 3m přímky N_l procházející stopa 1M roviny σ jest rovnoběžna se stopou M roviny ϱ a lze ji sestrojiti buď přímo nebo konstrukcí uvedenou v úloze *e*) tohoto odstavce. Průsečíkem 1p této stopy s přímkou hlavní H , prochází pak stopa 1N roviny σ , kteráž jest rovnoběžna se stopou N roviny ϱ .

Vynechajíce všechny další úlohy, týkající se vzájemné polohy útvarů základních, přistoupíme k úlohám, v nichž se vyskytují vztahy metrické.

5. *Úlohy, týkající se metrických vztahů základních útvarů.*

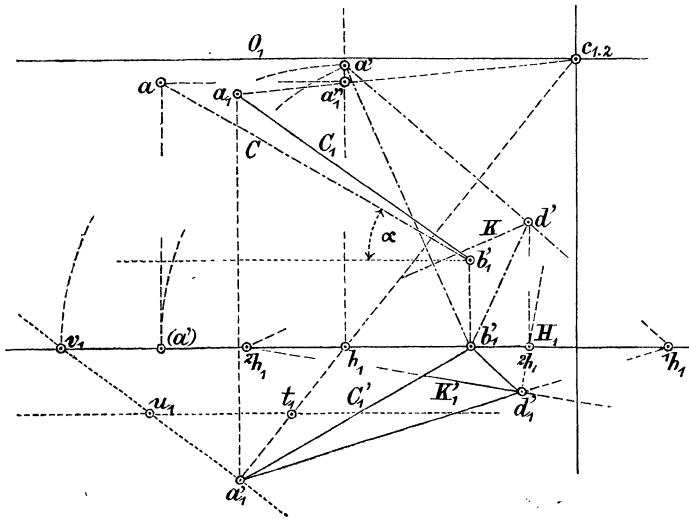
a) Vzdálenost dvou bodů v rovině základní.

Vzdálenost dvou bodů a' a b' , ležících v rovině základní μ , určíme jakožto přeponu pravidelného trojúhelníka $a'b'h$ (obr. 3.), jehož jednou odvěsnou jest délka $\overline{b'h}$ v hlavní přímce H bodem b' procházející, a druhou délka $\overline{a'h}$ v normale bodem a' , sestrojené ku průmětně perspektivně π . Odvěsna $\overline{b'h}$ jest v obraze vyjádřena dle měřítka příslušného rovině $\nu \parallel \pi$ bod b' obsahující; abychom také délku druhé odvěsny $a'h$ obdrželi, provedeme konstrukci v odstavci 1. uvedenou pro určení souřadnice 1y_a , bodu a' vzhledem k rovině ν , obdržíme tak v délce $\overline{h_1v_1}$ délku odvěsny $\overline{a'h}$ vyjádřenou dle měřítka roviny ν .

Sestrojíme-li tedy v bodu h_1 kolmici $\overline{h_1 a'} \perp \overline{h_1 v_1}$, obdržíme v délce $\overline{a' b'}$ délku $\overline{a' b'}$ v měřítku příslušném rovině v .

Trojúhelník $a' b' h_1$ má takovou polohu, jakou by měl, kdybychom jej kolem odvěsny $h b'_1$ t. j. kolem hlavní přímky H sklopili do roviny $v \parallel \pi$. Máme tudíž v konstrukci této také již pomůcku pro odvození pravého tvaru útvaru ležícího v rovině základní.

Na př. Kdybychom měli určití tvar trojúhelníka $a' b' d'$ v rovině základní ležícího, hledíme ku průsečku $^1 h$ přímky $a' d'$ s hlavní přímkou H , který při sklopení své polohy nemění. Proto bodem tím a sklopeným bodem a' určena přímka $a' d'$ po sklopení. Abychom také bod d' po sklopení obdrželi, sestrojíme $d_1 c_{1,2}$ jakožto obraz přímky kolmé ku průmětně, kteráž protíná přímku hlavní H v bodu $^2 h$.



Obr. 3.

Po sklopení bude mít tato přímka obraz perspektivně kolmý ku H_1 , kterýž protíná přímku sklopenou $a' h$ v sklopeném bodu d' .

Zároveň při tom lze řešiti úlohy týkající se odchylek přímek ležících v rovině základní jakož i vzdáleností bodů od přímek této roviny.

Kdybychom na př. měli sestrojiti perspektivný obraz K_1 kolmice K spuštěné s bodu d' na přímku $a'b'$, sestrojíme v obrazu sklopené roviny základní se sklopeného bodu d' kolmici K na sklopenou přímku $a'b'_1$ a spojíme průsečík 2h_1 , v němž obraz sklopené přímky K protíná H_1 s obrazem d'_1 (obr. 3.).

b) *Stanovení vzdálenosti dvou bodů v prostoru.*

Vzdálenost bodů $a(a_1a'_1)$ a $b(b_1b'_1)$ přímky $C(C_1C'_1)$ stanovíme jakožto stranu lichoběžníka $aba'b'$, ležícího v rovině svislé a promítající orthogonálně přímku C do roviny základní (obr. 3.).

Zvolíme-li za rovinu $\nu || \pi$ rovinu obsahující bod b , pak strana $\overline{bb'}$ = z_b lichoběžníka $abb'a'$ bude již vyjádřena v obraze perspektivném délkou $\overline{b_1b'_1}$ dle měřítka příslušícího rovině ν . Stanovíme-li průmět a'' , bude v délce $\overline{a''h_1}$ vyjádřena souřadnice z_a dle téhož měřítka (dle odst. 1.). Abychom sestrojili také třetí stranu lichoběžníka $abb'a'$, t. j. délku $a'b'$ dle onoho měřítka, užijeme konstrukce uvedené v předcházející úloze tohoto odstavce. Nalezenou délku b'_1a' nanese od bodu b'_1 na obraz H_1 a na kolmici sestrojenou v obdrženém bodu (a') ku H_1 nanese $\overline{(a'_1)a} = \overline{h_1a''}$, t. j. souřadnici z_a vyjádřenou dle měřítka patřícího rovině ν . V délce ab_1 máme pak hledanou úsečku.

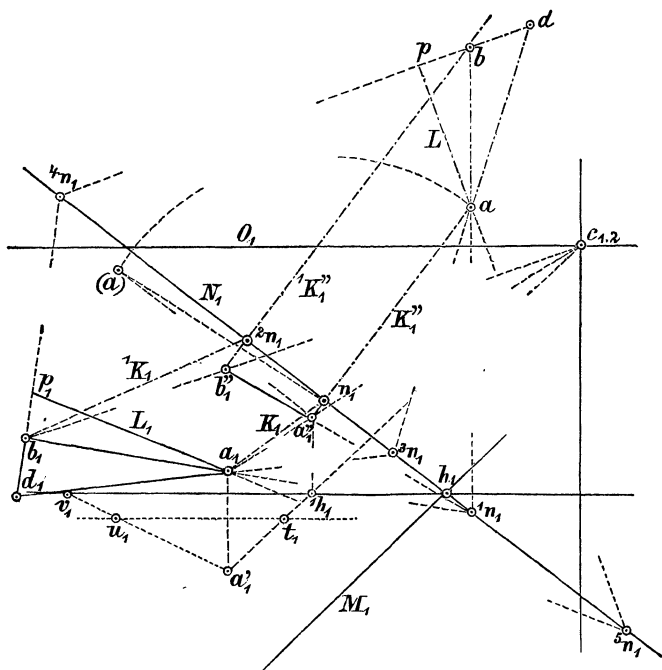
V této konstrukci jest zároveň obsaženo *sklopení roviny svislé do roviny ν kolem svislé přímky bb' této roviny*; můžeme tudíž pomocí tohoto sklopení řešiti všechny úlohy, týkající se at polohy neb velikosti útvarů ležících v této rovině svislé. Tak můžeme stanoviti také odchylku α , kterou přímka C s rovinou základní určuje anebo vzdálenost jakéhokoliv bodu roviny svislé přímkou C procházející od libovolné přímky této roviny.

c) *Sklopení roviny v obecné poloze ležící do polohy rovnoběžné s průmětnou π^* .*

Nechť jest rovina ρ určena stopami M, N a bod a v této rovině ležící nechť vyjádřen obrazem a_1 (obr. 4.). Při sklopení roviny ρ kolem stopy N do roviny $\nu || \pi$ vytváří bod a dráhu kruhovou, jejíž rovina jest kolmá ke stopě N a jejíž střed n v této stopě ležící jest zároveň patou kolmice K , spu-

*) Úlohu tuto poněkud jinak řeší A. Mannheim v: *Cours de géométrie descriptive*. 2 vyd. 1886. str. 76.

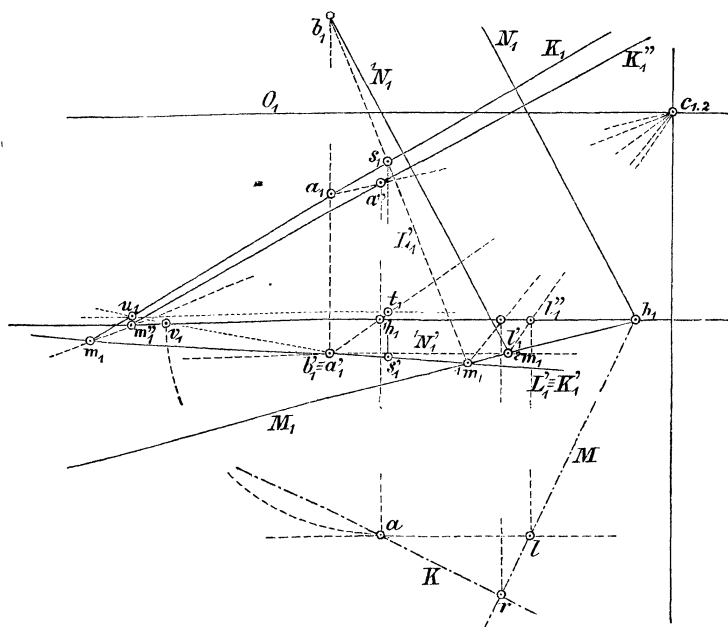
štěné s bodu a na ni. Orthogonální průmět K'' této kolmice bude kolmý ke stopě N a určíme si jej pomocí průmětu a'' bodu a , který si stanovíme pomocí průmětu a' dle odst. 1. a úlohy b) odst. 4. pomocí přímky P , ležící v rovině ϱ a procházející bodem a .



Obr. 4.

Délka úsečky \overline{an} v kolmici K s bodu a na stopu N spuštěné jest přeponou pravoúhlého trojúhelníka $aa''n$, jehož jedna odvěsna $\overline{a''n}$, ležící v rovině v , jest dle měřítka této roviny vyjádřena a jehož odvěsnu druhou $\overline{aa''}$ stanovíme pomocí jí rovné délky $\overline{a^1h}$, kterou vyjádříme dle odst. 1. délkou $\overline{^1h_1v_1}$ dle téhož měřítka. Připojíme-li tedy k délce $\overline{a''n_1}$ délku $\overline{a''_1(a)} = \overline{^1h_1v_1}$ tak, aby $\overline{a''_1(a)} \perp \overline{a''_1n_1}$, obdržíme v $\overline{(a)n_1}$ délku \overline{an} v kolmici K dle měřítka pro rovinu v . Přeneseme-li tuto délku na průmět K'' od bodu n na jednu neb druhou stranu, obdržíme sklopený bod a do roviny v .

Kdybychom zároveň sklopiti měli bod b roviny ρ do roviny ν , můžeme stejně pokračovati jako při bodu a , usnadňující si konstrukci do jisté míry použitím toho, že přímka C , určená body a a b , po sklopení bude procházeti svou stopou 1n (v rovině ν), kteráž při tomto sklopení nemění své polohy. Ve sklopené přímce C bude ležeti sklopený bod b a mimo to v průmětu $^1K''$ kolmice 1K spuštěné s bodu b ke stopě N . Tento průmět $^1K''$ určíme pomocí orthogonálního průmětu b'' bodu b do roviny ν , kterýž leží na orthogonálním průmětu C'' , určeném body a'' a 1n . Tedy v průsečíku perspektivního nárysu C''_1 a b_1c_{12} máme perspektivní nárys b''_1 , kterým prochází $^1K''_1 \perp N_1$ a obraz sklopené přímky C v obrazu sklopeného bodu b protíná.



Obr. 5.

Máme-li dva body a a b roviny ρ sklopeny, můžeme odvoditi jednoduše obraz každého jiného bodu této roviny pomocí přímek, kteréž tento bod určuje s oběma prvými. Na př. k bodu d ve sklopeném útvaru sestrojíme příslušný obraz d_1 se-

strojením přímek ad a bd , kteréž protínají stopu N v bodech 3n a 4n , jež při sklopování své polohy nemění a proto s a_1 a b_1 určují obrazy a_1d_1 a b_1d_1 , kteréž se protínají v hledaném obraze d_1 .

V obr. 4. zároveň řešena úloha: *spustiti kolmici L s bodu a na přímku bd* . Obraz této přímky L ve sklopení obdržíme přímo a spojíme-li obraz 5n_1 jejího průsečíku 5n se stopou N s a_1 , obdržíme perspektivný obraz L_1 kolmice K .

d) Spustiti s bodu kolmici na rovinu.

Abychom sestrojili kolmici K bodem $a(a_1a'_1)$ k rovině $\varrho(M_1N_1)$, použijeme jejich průmětů K' a K'' , kteréž procházejí body a' a a'' kolmo stojí ke stopám M respekt. N (obr. 5.),

Poněvadž přímky $K'' \perp N$ leží v rovině $\nu \parallel \pi$, bude obraz K''_1 , obrazem a''_1 procházející, k N_1 kolmo státi. Abychom obraz K'_1 sestrojili, sklopíme rovinu základní kolem přímky H do roviny ν (úl. *a*) tohoto odstavce) a odvodíme obraz sklopeného bodu a . Sestrojujíc ve sklopení také stopu M , vedme přímku hlavní ${}^1H \parallel H$ bodem a , kteráž stopu M v bodu l protíná. Přímka sklopená 1H zůstane po sklopení rovnoběžna s H , procházejíc sklopeným bodem a . Sestrojíme dále l'_1 a $l''_1 \perp H_1$, kteráž sklopenou přímku 1H protíná v bodu sklopeném l , určujícím s bodem h , v němž stopa M protíná přímku hlavní H , stopu tuto po sklopení.

Znajíc K' a K'' sestrojíme K takto:

Bod, v němž K'' protíná přímku H , jest průmětem m'' stopy m přímky K , z něhož si stopu m pomocí přímky $m''m$ kolmé ku průmětně π odvodíme. Bodem tím m a bodem a jest pak přímka K určena.

Kdybychom měli stanoviti vzdálenost bodu a od roviny ϱ , stanovili bychom patu s kolmice K v rovině ϱ (dle odst. 4. úl. *g*) a našli vzdálenost as (dle odst. 5. úl. *b*).

V obr. 5. použito k sestrojení průsečíku s přímky K s rovinou ϱ přímky L ležící v této rovině, jejíž průmět L' se stotožňuje s průmětem K' . Protože stopa 1m přímky L vyskytuje se v průsečíku průmětu K' se stopou M , bude k určení L třeba ještě jednoho bodu. Poněvadž stopu druhou 1n této přímky v mezích nákresny nelze vyjádřiti, odvodíme si onen bod b této přímky, jehož průmět b' se s průmětem a' stotožňuje.

Bodem tím sestrojme si přímku hlavní 1N v rovině ϱ , jejíž průmět ${}^1N'$ s H rovnoběžný jest. Průsečík průmětu ${}^1N'$ se stopou M jest stopou ${}^2m = l$ přímky 1N , kterou prochází přímka 1N rovnoběžná se stopou N . V průsečíku této přímky 1N se svislou přímkou $b'a$ máme bod b , který se stopou 1m určuje přímkou L , protínající přímkou K v hledaném bodu s . —

Tak jako tyto úlohy bylo by lze řešiti i úlohu: stanoviti odchylku přímky od roviny a jiné úlohy metrické.

Ze školní praxe.

Pro žáky škol středních upravil

J. Sommer,
professor v Praze.

A. *Váhy můstekové.* (Obr. viz v učebnici Reiss-Theurerově s. 36.)
Nejjednodušší decimálkou byla by dvojzvrtná páka AOB, na niž by zboží Q přímo v bodě B se mohlo zavěsiti. Podmínka rovnováhy byla by $P:Q = 1:10$. To však není vždy možno a proto připojujeme k páce desetinné můstek, na nějž klademe zboží Q. Ukažme, že účinek zboží ležícího na můstku jest týž, jako kdyby působilo přímo v bodě B. Váhu Q rozložme na dvě souběžné složky

$$q_1 + q_2 = Q,$$

z nichž q_1 působí v D a tím také v B; q_2 , působí v bodě E na páku GEF a stlačuje ji dolů silou X dle podmínky

$$(1) \quad X \cdot GF = q_2 \cdot EF.$$

Síla X přenáší se spojením GC na páku desetinnou a působuje v bodě B tah Y dle rovnice

$$(2) \quad Y \cdot OB = X \cdot OC.$$

Jsou-li poměry pák tak voleny, aby $Y = q_2$, působí v bodě B složky $q_1 + q_2 = Q$, jakž bylo žádáno.

Násobením rovnic (1) a (2) obdržíme