

Různé způsoby zobrazování v deskriptivní geometrii

6. Zobrazení dvojobrazové

In: Josef Klíma (author): Různé způsoby zobrazování v deskriptivní geometrii. (Czech). Praha: Jednota českých matematiků a fyziků, 1944. pp. 31–41.

Persistent URL: <http://dml.cz/dmlcz/403090>

Terms of use:

© Jednota českých matematiků a fyziků

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



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

přímka l v bodě M sítě má za obraz kruhový oblouk jdoucí body N, M', Z .

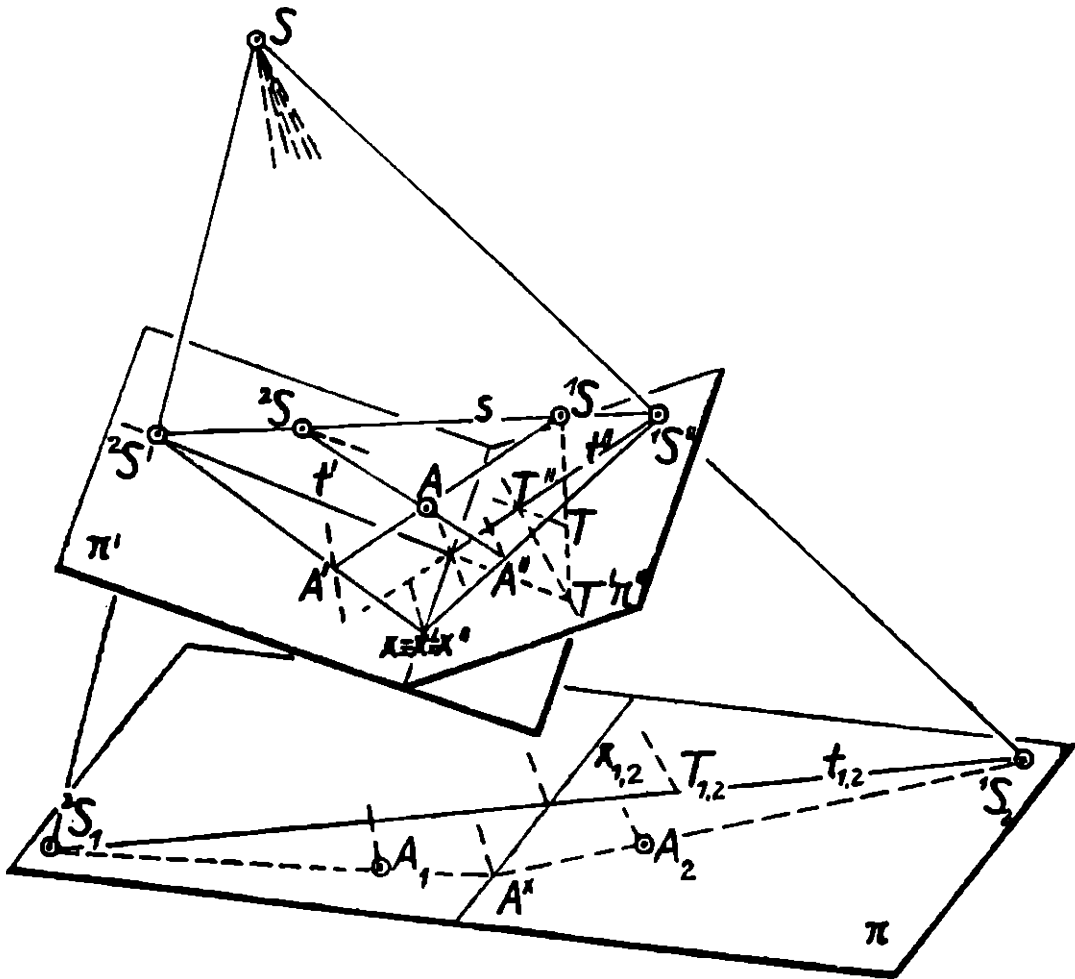
Z uvedeného příkladu je patrné, že je tu těžko najít nějakou zobrazovací zásadu; uvádíme tento případ jen jako ukázkou, jak všelijak, více méně vhodně, se lidé snaží napravovat lineární perspektivu, která přece jen, i přes některé své vady, zůstává vedoucí a nejužívanější při perspektivním zobrazování.

6. ZOBRAZENÍ DVOJOBRAZOVÉ

6.1. Bod v obecném zobrazení dvojobrazovém. V odst. 2,1 jsme viděli, že bod v prostoru není určen jedním svým středovým průmětem a bylo třeba jej určovat ještě některou jeho nositelkou. Většina užívaných zobrazení útvarů v prostoru užívá *dvou obrazů* bodů; takové dvojice ovšem nemohou mít v nákrese zcela libovolnou vzájemnou polohu, nýbrž musí to být nějak uspořádané dvojice. Bod v nákrese je určen dvěma souřadnicemi a tedy dva body čtyřmi souřadnicemi. Protože poloha každého bodu v prostoru je určena jen třemi souřadnicemi, soudíme odtud, že ne každá dvojice bodová nákrese je obrazem bodu v prostoru, nýbrž jen ty dvojice, jež vyhovují jisté podmínce, o níž mluvíme dále.

Obecný případ dvojobrazového průmětu je znázorněn v obr. 20. Body A prostoru promítáme ze dvou středů ${}^1S, {}^2S$ na dvě různé průmětny π', π'' do bodů A', A'' . Středů ${}^1S, {}^2S$ a bod A určují rovinu (dvojnásob promítací), jejíž stopy na průmětnách π', π'' jdou stopníky ${}^2S', {}^1S''$ spojnice $s \equiv {}^1S^2S$ a protínají se v bodě na průsečnici x průměten π', π'' . Stopníky ${}^2S', {}^1S''$ přímky s jsou průměty středů promítání ${}^2S, {}^1S$ na první průmětnu π' , případně na druhou průmětnu π'' . Tyto stopníky jmenujeme *uzlovými body*, nebo stručně *uzly* průměten π', π'' . Vidíme tudíž, že první průmět A' a druhý průmět A'' bodu A jsou na uzlových paprscích, jež se protí-

nají v bodě průsečnice x obou průmětů a jež jmenujeme též odpovídajícími si uzlovými paprsky. Abychom převedli oba průměty do téže roviny, jež splývá s nákresnou, promítneme



Obr. 20. Vznik dvojobrazového zobrazení.

oba průměty v rovinách π' a π'' z libovolného (mimo s ležícího) středu S na rovinu π . Prvý průmět A' se promítne do prvního obrazu A_1 a druhý průmět A'' do druhého obrazu A_2 ; uzly mají za průměty uzly 2S_1 , 1S_2 nákresny a průsečnice x se promítne do základnice $x_{1,2}$. Dostáváme pak: *V obecném dvojobrazovém zobrazení první obraz A_1 a druhý obraz A_2 téhož*

bodů A jsou na odpovídajících si paprscích uzlových, t. j. těch, jež se protínají na základnici $x_{1,2}$.

Zvolíme-li tudíž první obraz A_1 libovolně, musí druhý obraz A_2 ležeti na uzlovém paprsku odpovídajícím uzlovému paprsku 2S_1A_1 , který jde průsečíkem $A^x \equiv (x_{1,2}, {}^2S_1A_1)$. V tom tkví uspořádání dvojic obrazů bodů v prostoru.

Nejobecnější dvojobrazové zobrazení dostaneme, když pole druhých obrazů přemístíme tak, že se poruší perspektivnost obou paprskových svazků uzlových anebo kolineací pole druhých obrazů převedeme v jiné pole. Při tom uzlové svazky nebyly by sice perspektivní, ale zůstaly by projektivní. Obrazům v případě, jak vyznačeno v obr. 20 v rovině π , říkáme též, že jsou v orientované poloze. V dalším budeme uvažovati jen o případě posledním.

Dány-li uzly ${}^2S_1, {}^1S_2$ v nákresně, základnice $x_{1,2}$, průmětny π', π'' a středy $S, {}^1S, {}^2S$, a vyhovují-li obrazy A_1, A_2 podmínce, že jsou na odpovídajících si uzlových paprscích, tu bod A v prostoru je obecně jednoznačně určen.

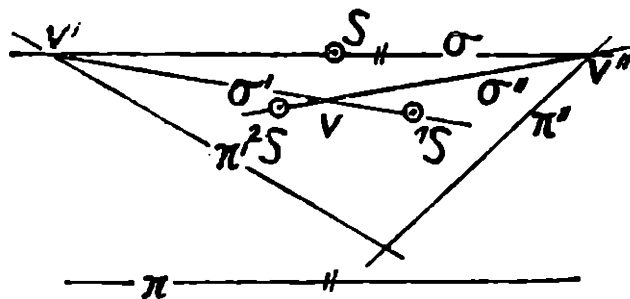
Které body v prostoru vymykají se této jednoznačnosti? (Všimněte si bodů přímky $s \equiv {}^1S^2S!$)

Dány-li jen uzly ${}^2S_1, {}^1S_2$ v nákresně a základnice $x_{1,2}$, je možno průmětny π', π'' , středy promítání $S, {}^1S, {}^2S$ zvoliti nekonečně mnoha způsoby, ale všechny originály k obrazům sestrojené jsou kolineární, t. j. bodu, přímce, rovině jednoho odpovídá bod, přímka resp. rovina druhého a incidence je zachována.

Ve zvláštních případech jsou často středy $S, {}^1S, {}^2S$ na téže přímce, pak uzly ${}^2S_1, {}^1S_2$ splývají a odpovídající si paprsky uzlové též splývají. Případ, kdy spojnice $s \equiv {}^1S^2S$ protíná průsečnici x ponecháváme k úvaze laskavému čtenáři.

Body v prostoru, jejichž první obrazy jsou úběžnými body nákresny musí mítí první průměty na průsečnici v' středové roviny σ , jdoucí středem S rovnoběžně s průmětnou a nákresnou π (viz schematický obr. 21). Proto body, které mají první obrazy úběžné, jsou v první středové rovině $\sigma' \equiv ({}^1Sv')$. Podobně body mající druhé obrazy úběžné jsou v druhé stře-

dové rovině $\sigma'' \equiv ({}^2Sv'')$, kde je přímka $v'' \equiv (\sigma\pi'')$. Body, jejichž oba obrazy jsou úběžné, jsou na průsečnici v středových rovin σ' a σ'' .



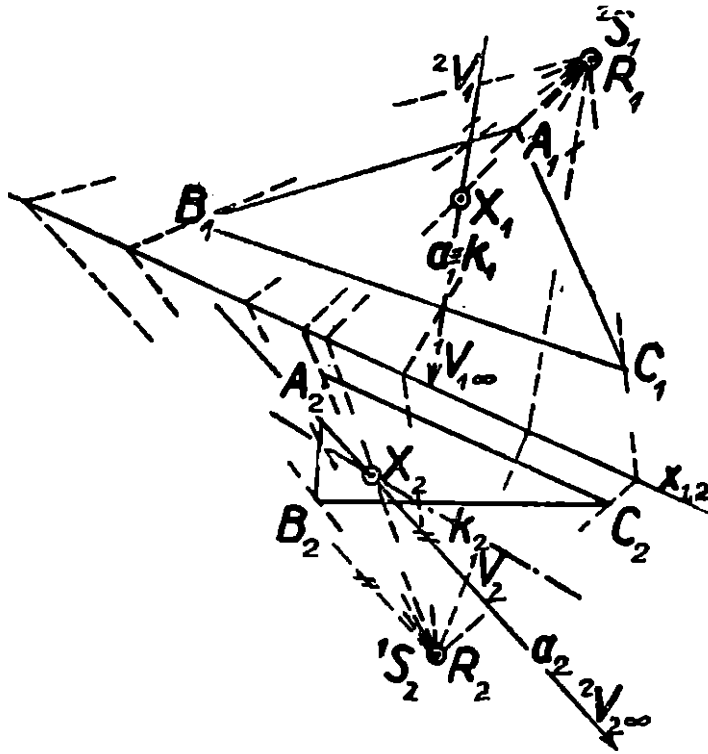
Obr. 21. Středové roviny $\sigma, \sigma', \sigma''$ dvojobrazového zobrazení.

Ptejme se, kde jsou v prostoru body, jejichž oba obrazy splývají? Místem takových bodů v prostoru je t. zv. *koincidenční útvar*. Podle uspořádání dvojic obrazových je patrné, že splývající obrazy takových bodů mohou být buď na základnici $x_{1,2}$ anebo na spojnici $t_{1,2}$ obou uzlů ${}^2S_1, {}^1S_2$ (obr. 20). Prvému místu odpovídají jako originály body průsečnice x obou průmětů. Body odpovídající druhému místu dostaneme takto. Obrazy $t_1 \equiv t_2$ náleží k průmětům t', t'' , jež jdou uzly průmětů. Bodu $T_1 \equiv T_2$ na $t_{1,2}$ odpovídají průměty T', T'' ležící na paprsku $ST_{1,2}$. Spojnice ${}^1ST'$ a ${}^2ST''$ protínají se v bodě T koincidenčního útvaru. Probíhá-li bod $T_{1,2}$ přímkou $t_{1,2}$, probíhají body T', T'' perspektivní řady na přímkách t', t'' a proto spojnice ${}^1ST', {}^2ST''$ opisují kolem středů ${}^1S, {}^2S$ projektivní svazky a průsečík T odpovídajících si paprsků vytváří kuželosečku k , jež jde body ${}^1S, {}^2S$ a protíná průsečnici x .

Při obecném dvojobrazovém zobrazení skládá se koincidenční útvar z průsečnice x obou průmětů a kuželosečky k , jež prochází středy promítání ${}^1S, {}^2S$ a protíná přímkou x .

6.2. Přímka a rovina v obecném dvojobrazovém zobrazení. Průměty přímky a jsou obecně zase přímkou; jsou to průsečnice průmětů π', π'' s příslušnými promítacími rovinami (${}^1S, a$),

případně $(^2S, a)$. Jestliže přímka a je promítací přímkou, na př. první, t. j. jde středem 1S , tu první průmět je bodem a druhý je odpovídajícím uzlovým paprskem. Dvojnásob



Obr. 22. Přímka a rovina v dvojobrazovém zobrazení.

promítací přímkou je spojnice s a její oba průměty splývají s příslušnými uzly.

Mějme v obr. 22 dānu přímku a oběma obrazy a_1, a_2 v dvoj-obrazovém zobrazení daném uzly $^2S_1, ^1S_2$ a základnicí $x_{1,2}$. Obrazy libovolného bodu přímky a jsou na odpovídajících si uzlových paprscích. V obrazi sestrojeny obrazy průsečíků 1V a 2V přímky a se středovými rovinami σ', σ'' , takže $^1V_{1\infty}$ a $^1V_{2\infty}$. Obrazy dvou přímek téže roviny musí mít průsečík prvních obrazů a průsečík druhých obrazů na odpovídajících si uzlových paprscích.

Vyšetřte polohu obrazů dvou přímek, jež se protínají v bodě ležícím v středové rovině σ' , nebo σ'' , anebo na jejich průsečnici v !

Obecná rovina ρ se určuje obrazy tří bodů; v obr. 22 je na př. určena rovina ρ třemi body A, B, C . Oba obrazy ρ_1, ρ_2 bodového pole v rovině ρ jsou ve vztahu obecné kolineace, jež je určena čtyřmi páry odpovídajících si bodů. Rovina ρ protíná totiž spojnicí s obou středů ${}^1S, {}^2S$ v bodě R a obraz $R_1 \equiv {}^1S_2$ a $R_2 \equiv {}^1S_2$. Je tedy kolineace obou obrazů roviny ρ dána čtyřmi páry odpovídajících si bodů a to $(A_1, B_1, C_1, R_1 \equiv {}^2S_1) \leftrightarrow (A_2, B_2, C_2, R_2 \equiv {}^1S_2)$.

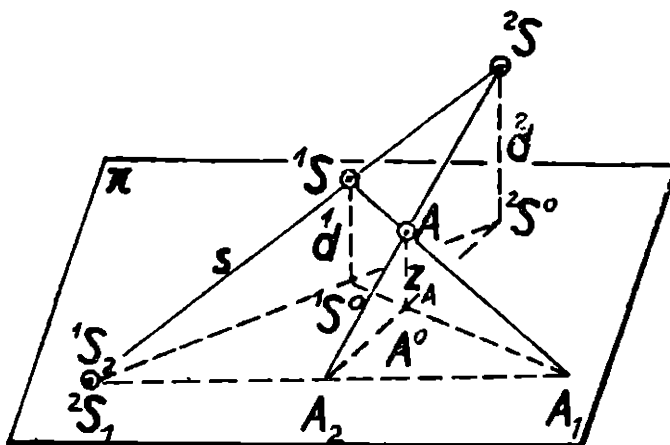
Dán-li jeden obraz přímky k roviny ρ na př. k_1 , lze snadno k němu určití příslušný druhý obraz k_2 , užijeme-li průsečíků přímky k na př. s přímkami AB, BC . Toho lze užítí k určení průsečíku X přímky a s rovinou $\rho \equiv (A, B, C)$. Použijeme krycí přímky k v rovině ρ , jejíž (na př. první) obraz splývá s příslušným obrazem přímky a ($k_1 \equiv a_1$). Druhý obraz k_2 protíná pak druhý obraz a_2 v druhém obraze průsečíku X ; k bodu X_2 odvodíme první obraz X_1 .

Provedte tutéž úlohu druhou krycí přímkou l , jejíž $l_2 \equiv a_2$! Sestrojte průsečnici dvou rovin tím, že sestrojíte průsečíky dvou přímek jedné z rovin s druhou rovinou! Zvláště určete průsečnici obecné roviny se středovými rovinami σ', σ'' !

6.3. Rovnoběžnost a kolmost v dvojobrazovém zobrazení. Přímky a roviny jsou rovnoběžné, když jejich úběžné body nebo přímky splývají; případně jsou incidentní. (Přímky, které jsou rovnoběžné, protínají úběžnou rovinu v tomtéž bodě atd.) Abychom v obecném dvojobrazovém zobrazení mohli uvažovati o rovnoběžnosti, je třeba znáti obrazy úběžné roviny ω_∞ prostoru a tudíž kolineaci mezi poli ω_1, ω_2 ; potřebujeme tedy obrazy tří úběžných bodů, ježto uzly jsou též párem (t. j. čtvrtým) odpovídajících si bodů v uvažované kolineaci. Je viděti, že úběžná rovina prostoru v obecném dvojobrazovém zobrazení nemá zvláštní postavení vzhledem k jiné rovině.

Úlohy o kolmosti vyžadují zobrazení absolutní kuželosečky v úběžné rovině, což vede k dosti složitým konstrukcím; zde je pomíneme, ježto tohoto obecného zobrazení se prakticky málo používá, a obrátíme se k zvláštním případům tohoto zobrazení.

6.4. Dvojstředové promítání na jednu průmětnu. Jestliže v obecném případě (odst. 6,1) průmětny π' , π'' splynou s průmětnou π , není třeba promítati ze středu S a dostáváme případ (znázorněný v obr. 23) často se vyskytující v lékařské praxi při roentgenování,¹¹⁾ nebo v zeměměřičství. Body A promítáme tu na průmětnu π ze dvou středů 1S , 2S do průmětů A_1 ,



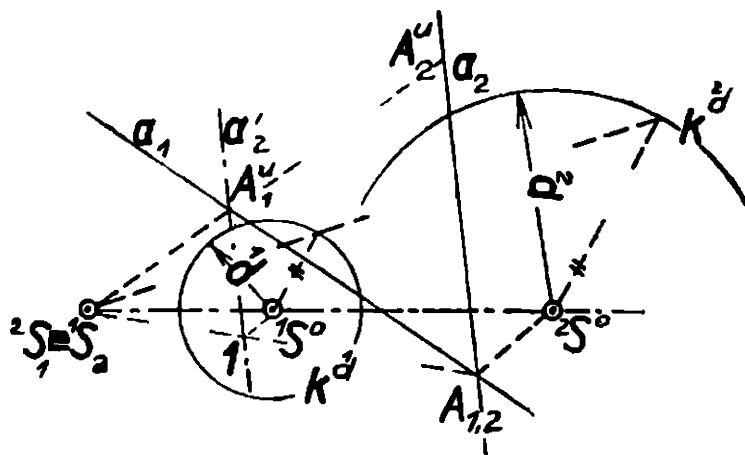
Obr. 23. Dvojstředové promítnutí bodu A na π .

A_2 , jež splývají s obrazem bodu A , ježto π může být ihned ná-kresnou. Oba uzly splývají se stopníkem ${}^1S_2 \equiv {}^2S_1$ spojnice $s \equiv S^1S$ na průmětně π . Distance středů 1S , 2S od průmětny π značíme 1d , 2d a hlavní body ${}^1S^0$, ${}^2S^0$. Kolmý průmět bodu A na průmětnu π je patrně v průsečíku A^0 spojnic ${}^1S^0A_1$, ${}^2S^0A_2$. Vzdálenost z_A bodu A od průmětny π lze vypočítati (známe-li hlavní body nákresny, obrazy A_1A_2 a jednu distan-ci na př. 1d) z úměry $z_A : {}^1d = \overline{A_1A^0} : \overline{A_1{}^1S^0}$; stejně bylo by lze tuto vzdálenost vypočítati užitím distance 2d a kontrolovati. Je-li bod R v průmětně π , je $R \equiv R_1 \equiv R_2$, takže průmětna π a přímka s jsou tu koincidenčními útvary.

Rovina ρ se zobrazuje jako dvě soumítná kolineární pole ρ_1, ρ_2 , jež jsou v poloze perspektivní s polem ρ a sice prvé

¹¹⁾ Na př. *F. Schilling*: „Neue Methoden des Ortsbestimmung eines Fremdkörpers, insbesondere eines Geschosses im menschl. Körper durch Röntgenaufnahme“, Zeitschr. f. Math. u. Physik, roč. 1917.

pro střed 1S a druhé pro střed 2S . Je-li p_ρ stopa roviny ρ na průmětně π , pak pole ρ_1, ρ_2 jsou perspektivní pro osu p_ρ a střed v uzlu ${}^1S_2 \equiv {}^2S_1$. Rovina rovnoběžná s průmětnou π zobrazuje se tudíž v homotetičnost pro střed v uzlu. Speciálně úběžná rovina ω_∞ má za obraz homotetičnost pro střed v uzlu a poměr ${}^1d : {}^2d$.



Obr. 24. Úběžníky přímky v dvojstředovém promítání.

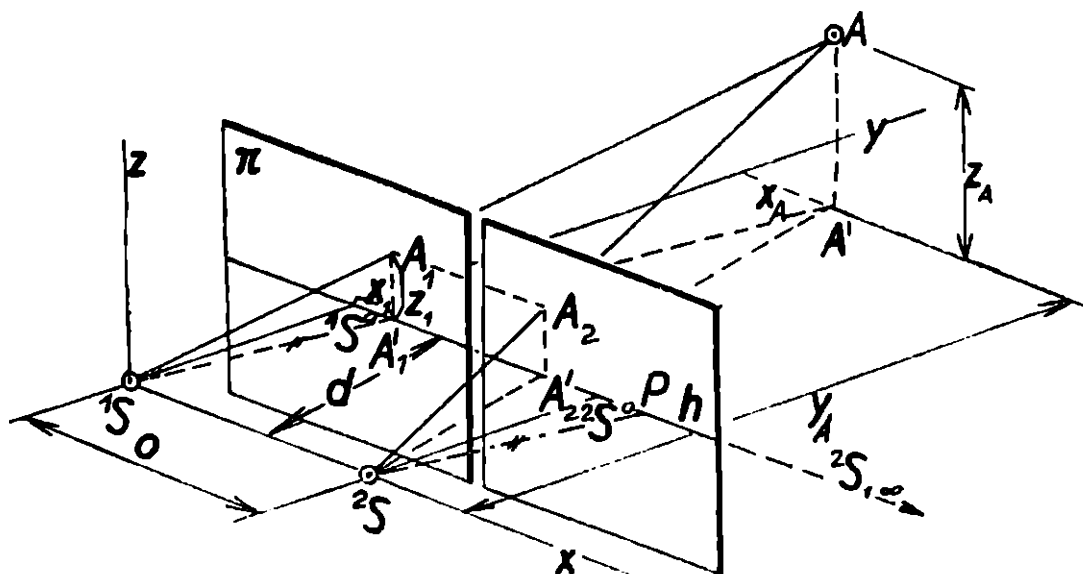
Na základě toho jsou sestrojeny v obr. 24 obrazy průsečíku přímky a s rovinou ω_∞ , t. zv. úběžníky A_1^u, A_2^u přímky a , pro oboje středové promítání. Třeba jen na obrazech a_1, a_2 přímky vyhledati obrazy A_1^u, A_2^u tak, aby ${}^2S_1A_1^u : {}^2S_1A_2^u = {}^1d : {}^2d = {}^2S_1{}^1S^0 : {}^2S_1{}^2S^0$. V obr. zvolen stopník $A_{1,2} \equiv (a_1, a_2)$ přímky a a na spojnici ${}^2S_1A_{1,2}$ určen bod I tak, že ${}^1S^0I \parallel A_{1,2}{}^3S^0$; potom přímka $a_2' \parallel a_2$ vedená bodem I protíná a_1 v prvním obrazu A_1^u úběžného bodu A_∞^u , t. j. v úběžníku prvního středového promítání, z něhož se určí snadno druhý obraz A_2^u , úběžník přímky a v druhém středovém promítání.

Uvedený příklad ukazuje, že lze převést dvojstředové promítání na středové (na př. pro střed promítání 1S a distanci 1d), že lze příslušné úlohy zde vyřešiti podle odst. 2 a pak určití teprve druhé obrazy.

Určete na př. úběžnice roviny dané obrazy tří svých bodů!

6,5. Stereoskopické průměty. Jestliže v předchozím odst. 6,4 obě distance jsou stejné (${}^1d = {}^2d = d$) a tudíž uzel průmětny π je úběžným bodem ${}^2S_{1\infty} \equiv {}^1S_{2\infty}$ spojnice ${}^1S^0{}^2S^0$ (obr. 25), a když vzdálenost obou středů promítání je rovna vzdále-

nosti lidských očí (jež je normálně $o \doteq 65$ mm), dostáváme t. zv. *stereoskopické průměty*. Toto promítání odpovídá prostorovému vidění dvěma očima a má hojně praktické upotřebení. Stereoskopické obrazy lze snadno získati stereoskopickým fotografickým přístrojem, který má dva objektivy ve vzdálenosti o . Na takto získané obrazy musíme se dívati tak,



Obr. 25. Stereoskopické průměty bodu A .

aby každé oko vidělo jen svůj obraz. Toho se dosáhne nejlépe t. zv. *stereoskopy*, pro něž musí být oba obrazy *vedle sebe*, takže objekt musí býti za průmětnou π dosti vzdálený.

Jiným prostředkem k získání prostorového dojmu jsou t. zv. *anaglyfy* od *Ducos du Haurona*. Zde oba obrazy předmětu mohou býti přes sebe, takže předmět může býti i před průmětnou π . Oba obrazy se vytisknou (nebo narýsují) v doplňkových barvách. Nejčastěji to bývá pro jedno oko barva zelená (modrá) a pro druhé oko barva červená. Na obrazy se díváme brýlemi, jež jsou opatřeny místo skel želatinou a to vždy pro obraz zelený (modrý) v barvě červené a opačně pro

druhé oko.¹²⁾ Anaglyfů lze též použít k projekci na plátno; ostatně jsou dosud jedinou podstatou t. zv. prostorového filmu, který vede k zajímavým prostorovým klamům.

Zásad prostorového vidění užíváme prakticky též k určování vzdáleností předmětů od nás. Fotografujeme-li vzdálenější předměty, je vzdálenost fotografické desky od objektivu přibližně rovna fokální vzdálenosti f objektivu. Positiv představuje nám tudíž perspektivu pro distanci $d = f$ a pro hlavní bod v kolmém průmětu optického středu objektivu na rovinu snímku. Stereoskopické snímky lze proto uvažovati jako perspektivy na jednu průmětnu a pro tutéž distanci $d = f$. V obr. 25 znázorněny průměty A_1, A_2 bodu A ze středů ${}^1S, {}^2S$ na průmětnu π . Zvolme si pravoúhlou soustavu souřadnic, jejíž počátek je ve středu 1S , osy $x \equiv {}^1S^2S, y \equiv {}^1S^1S^0$ a osa z je svislá za předpokladu, že průmětna π je svislá. Bod A má v této souřadnicové soustavě souřadnice x_A, y_A, z_A . Průmět A_1 má pravoúhlé souřadnice x_1, z_1 (vzhledem k osám $h \equiv {}^1S^0{}^2S^0$, a kolmému průmětu osy z do π , takže počátek je ${}^1S^0$); průmět A_2 souřadnice x_2, z_2 vzhledem k ose h a ose $z_2 \perp h$ a pro počátek ${}^2S^0$ (v obr. je x_2 záporné). Je patrné, že $z_2 = z_1$, kdežto souřadnice x_1, x_2 jsou různé, leda že by bod A byl úběžným bodem. Vzdálenost $\overline{A_1A_2}$ je pro objekty za průmětnou menší než o ; rozdíl $|o - \overline{A_1A_2}| = |x_1 - x_2|$ jmenujeme *stereoskopickou paralaxou* p bodu A . Sestrojíme ${}^2SP \parallel {}^1SA'$, kde A' je kolmý průmět bodu A do roviny (x, y) ; potom $\overline{A'_2P} = p$, je-li A'_2 kolmý průmět obrazu A_2 do osy h . Z podobnosti trojúhelníků $A'_2{}^2SP, A'{}^1S^2S$ plyne pro souřadnici $y_A = \frac{o \cdot d}{p}$. Z tohoto vztahu plyne, že body téže hloubky y_A mají tutéž stereoskopickou paralaxu.

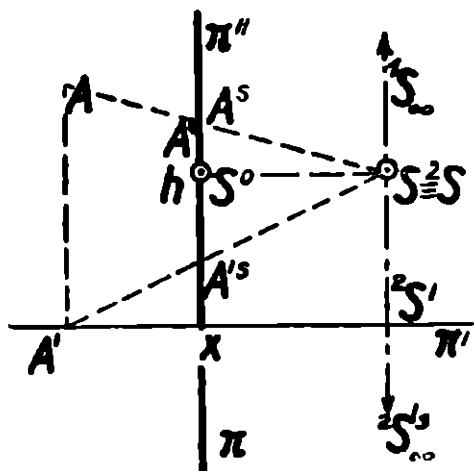
Vypočítání souřadnic x_A a z_A ze souřadnic x_1, z_1 prvního průmětu ponecháváme laskavému čtenáři. Právě uvedené

¹²⁾ Viz na př. R. Pruner: „Anaglyfy k učebnicím Klíma-Ingriš: Deskr. geometrie pro V. tř. reálků“, 1941. Praha.

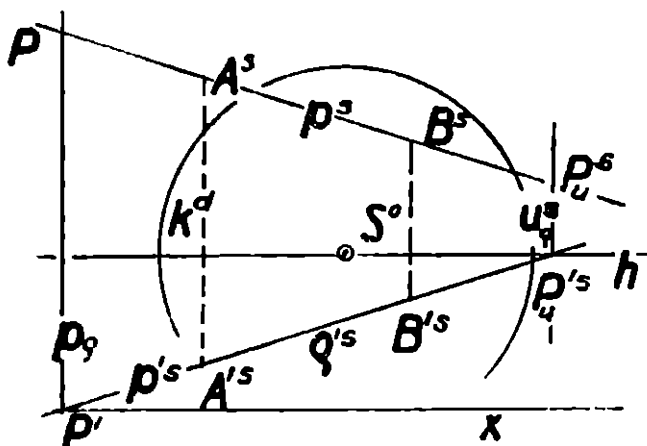
vztahy jsou základem t. zv. *stereofotogrammetrie* v zeměměřičství.

7. ROVNOBĚŽNÝ PRŮMĚT

Je-li při středovém promítání střed promítání v nekonečnu, jako úběžný bod daného směru s , dostáváme rovnoběžný (paralelní) průmět a to *pravoúhlý*, je-li směr s kolmý k průmětně π , jinak *kosoúhlý*. Při rovnoběžném promítání zůstává zachován (je invariantní) dělicí poměr bodu na přímce nebo paprsku ve svazku a rovnoběžnost. Přímký rovnoběžné mají rovnoběžné průměty, pokud nemají za průměty body.



Obr. 26. Vznik středového průmětu a středového půdorysu.



Obr. 27. Střed. průmět a střed. půdorys přímky AB .

7,1. Středový obraz se středovým obrazem půdorysu. V obr. 26 je schematicky znázorněn případ dvojobrazového zobrazení tak, že průmětny π' , π'' zvoleny k sobě kolmé a sice π' vodorovná a příslušný střed promítání 1S v úběžném bodě kolmic k průmětně π' a střed promítání 2S v konečnu. Nákresna π je identická s průmětnou π'' a střed promítání $S \equiv ^2S$. Průmět