

## IV. ZOBRAZOVACIE METÓDY

### *Mongeovo zobrazenie*

Gaspard MONGE (1746 – 1818) francúzsky matematik

#### Princíp zobrazovacej metódy

Súvisiace pojmy:

- **pravouhlý trojhran** –  $Oxyz$  karteziánska súradnicová sústava v  $E_3$
- **prvá priemetňa (pôdorysňa)** – rovina  $\pi = xy$
- **druhá priemetňa (nárýsňa)** – rovina  $\nu = xz$
- **základnica** – priesečnica  $x = \pi \cap \nu$
- **kolmé premietanie do  $\pi$**  – priemetňa  $\pi$ , smer  $\{^1s\}$ ,  $^1s \perp \pi$
- **prvý priemet bodu  $A$**  – priesečník premietacej priamky  $^1s^A$  a priemetne  $\pi$ :  
 $A_1 = ^1s^A \cap \pi$
- **kolmé premietanie do  $\nu$**  – priemetňa  $\nu$ , smer  $\{^2s\}$ ,  $^2s \perp \nu$
- **druhý priemet bodu  $A$**  – priesečník premietacej priamky  $^2s^A$  a priemetne  $\nu$ :  
 $A_2 = ^2s^A \cap \nu$

Veta IV.1 Zobrazenie  $\varphi: E_3 \rightarrow \pi \times \nu$ ,  $A \rightarrow [A_1, A_2]$ , kde  $A_1A_x \perp x$ ,  $A_2A_x \perp x$ ,  
 $A_x = AA_1A_2 \cap x$ , je bijekcia.

**Združenie priemetní** – otočenie priemetne  $\pi = (\pi_1)$  okolo priamky  $x$  do priemetne  $\nu$   
 $\psi: (\pi_1) \rightarrow (\pi_1^0) = \nu$ ,  $A_1 \rightarrow A_1^0$

Veta IV.2 Zobrazenie  $\psi: E_3 \rightarrow \varepsilon = \pi_1^0 \times \nu$ ,  $A \rightarrow [A_1^0, A_2]$ , kde  $A_1^0A_2 \perp x$  alebo  $A_1^0 = A_2$  je bijekcia.

Definícia IV.1

**Mongeovo zobrazenie - Mongeova metóda - Pravouhlé premietanie na dve združené priemetne - bijektívne zobrazenie  $\psi$**

Súvisiace pojmy:

- **združené priemety bodu  $A$  (pôdorys, nárýs)** – body  $A_1^0, A_2$
- **ordinála bodu** – kolmica  $A_1^0A_2$  na základnicu  $x$
- **pôdorys  $U_1$**  – množina pôdorysov bodov útvaru  $U$
- **nárýs  $U_2$**  – množina nárýsov bodov útvaru  $U$
- **združené priemety útvaru** – usporiadaná dvojica pôdorys a nárýs útvaru  $U$

**Orientácia polpriestorov** - vytvorenie štyroch kvadrantov

I. kvadrant :  $A(x_A, y_A > 0, z_A > 0)$     II. kvadrant:  $B(x_B, y_B < 0, z_B > 0)$   
III. kvadrant :  $C(x_C, y_C < 0, z_C < 0)$     IV. kvadrant:  $D(x_D, y_D > 0, z_D < 0)$

**Združené priemety priamky  $a$**  – usporiadaná dvojica priamok  $(a_1, a_2)$

Súvisiace pojmy:

- **pôdorysný stopník priamky** – priesečník priamky s 1.priemetňou  $P^a = a \cap \pi$  (ak  $\exists$ )
- **nárysny stopník priamky** – priesečník priamky s 2.priemetňou  $N^a = a \cap \nu$  (ak  $\exists$ )
- **prvá premietacia priamka** – priamka kolmá na 1. priemetňu
- **druhá premietacia priamka** – priamka kolmá na 2. priemetňu

**Združené priemety roviny** – združené priemety určujúcich prvkov roviny

- tri nekolineárne body
- dve rôznobežky
- dve rôzne rovnobežky
- bod a priamka neincidujúca daným bodom

Súvisiace pojmy:

- **pôdorysná stopa roviny** – priesečnica roviny a 1.priemetne  $p^\alpha = \alpha \cap \pi$  (ak  $\exists$ )
- **nárysná stopa roviny** – priesečnica roviny a 2.priemetne  $n^\alpha = \alpha \cap \nu$  (ak  $\exists$ )
- **prvá premietacia rovina** – rovina kolmá na 1.priemetňu
- **druhá premietacia rovina** – rovina kolmá na 2.priemetňu

Významné priamky roviny:

**Hlavná priamka 1. osnovy** – priamka roviny rovnobežná s prvou priemetňou  $h^1 \parallel \pi$

**Hlavná priamka 2. osnovy** – priamka roviny rovnobežná s druhou priemetňou  $h^2 \parallel \nu$

**Spádová priamka 1.osnovy** – priamka roviny kolmá na hlavné priamky 1.osnovy  $s^1 \perp h^1$

Veta IV.3 Pôdorysy hlavnej a spádovej priamky 1.osnovy sú kolmé priamky  $s^1 \perp h^1$

**Spádová priamka 2.osnovy** – priamka roviny kolmá na hlavné priamky 2.osnovy  $s^2 \perp h^2$

Veta IV.4 Nárysy hlavnej a spádovej priamky 2.osnovy sú kolmé priamky  $s^2 \perp h^2$

## METRICKÉ ÚLOHY

**Sklápanie roviny** – otáčanie roviny kolmej na priemetňu do priemetne

**A7. Algoritmus konštrukcie : sklápanie roviny  $\alpha$  do prvej priemetne  $\pi$**

**$\alpha, \alpha \perp \pi$  - 1. premietacia rovina**

bod  $M : M \in \alpha, M \notin \alpha \cap \pi, M(x_M, y_M, z_M)$

□ **os otáčania**

$$\alpha \cap \pi = p^\alpha \qquad \alpha_1$$

□ **rovina otáčania bodu  $M$**

$$\sigma^M : M \in \sigma^M, \sigma^M \perp \alpha \cap \pi \qquad \sigma_1^M : M_1 \in \sigma_1, \sigma_1^M \perp \alpha_1$$

□ **stred otáčania bodu  $M$**

$$\sigma^M \cap (\alpha \cap \pi) = \sigma^M \cap p^\alpha = M_1 \qquad M_1$$

□ **polomer otáčania bodu  $M$**

$$r = |MM_1| = z_M \qquad z_M$$

□ **sklopená poloha bodu  $M$**

$$(M) : (M) \in \sigma \cap \pi, |(M)M_1| = z_M \qquad (M) \in \sigma_1^M, |(M)M_1| = z_M$$

**A8. Algoritmus konštrukcie : sklápánie roviny  $\alpha$  do druhej priemetne  $v$   
 $\alpha, \alpha \perp v$  - 2. priemetacia rovina**

bod  $M : M \in \alpha, M \notin \alpha \cap v, M(x_M, y_M, z_M)$

- **os otáčania**  
 $\alpha \cap v = n^\alpha$   $\alpha_2$
- **rovina otáčania bodu  $M$**   
 $\sigma^M : M \in \sigma^M, \sigma^M \perp \alpha \cap v$   $\sigma_2^M : M_2 \in \sigma_2^M, \sigma_2^M \perp \alpha_2$
- **stred otáčania bodu  $M$**   
 $\sigma^M \cap (\alpha \cap v) = \sigma^M \cap n^\alpha = M_2$   $M_2$
- **polomer otáčania bodu  $M$**   
 $r = |MM_2| = y_M$   $y_M$
- **sklopená poloha bodu  $M$**   
 $(M) : (M) \in \sigma \cap v, |(M)M_2| = y_M$   $(M) : (M) \in \sigma_2^M, |(M)M_2| = y_M$

**Dĺžka úsečky  $AB$**

- $A_1B_1$  sklopenie prvej priemetacej roviny úsečky do prvej priemetne
- $A_2B_2$  sklopenie druhej priemetacej roviny úsečky do druhej priemetne

**Otáčanie roviny do priemetne**

**A9. Algoritmus konštrukcie : otáčanie roviny  $\alpha$  do prvej priemetne  $\pi$   
 rovina  $\alpha \not\perp \pi, \alpha \not\parallel \pi$**

bod  $M : M \in \alpha, M \notin \alpha \cap \pi$

- **os otáčania**  
 $\alpha \cap \pi = p^\alpha$   $p_1^\alpha$
- **rovina otáčania bodu  $M$**   
 $\sigma^M : M \in \sigma^M, \sigma^M \perp p^\alpha, \sigma^M \cap \alpha = s^1$   $\sigma_1^M \perp p_1^\alpha, \sigma_1^M = s^1_1$
- **stred otáčania bodu  $M$**   
 $\sigma^M \cap p^\alpha = P^s$   $\sigma_1^M \cap p_1^\alpha = P^s_1$
- **polomer otáčania bodu  $M$**   
 $r = |MP^s|$   $| (M)(P^s) |$  dĺžka úsečky  $M_1P^s_1$
- **otočená poloha bodu  $M$**   
 $M_0 : M_0 \in \sigma^M \cap \pi, |M_0P^s| = |MP^s|$   $M_0 \in \sigma_1^M, |M_0(P^s)| = |(M)(P^s)|$

Veta IV.5 Medzi pôdorysmi bodov roviny  $\alpha$  ( $\alpha \not\perp \pi, \alpha \not\parallel \pi$ ) a otočenými polohami bodov do prvej priemetne  $\pi$  je vzťah pravouhlej osovej afinity, ktorej osou je prvý priemet pôdorysnej stopy roviny  $\alpha$ .

**A10. Algoritmus** konštrukcie : **otáčanie roviny  $\alpha$  do druhej priemetne  $v$**   
 rovina  $\alpha \not\perp v, \alpha \not\parallel v$

bod  $M : M \in \alpha, M \notin \alpha \cap v$

□ **os otáčania**

$$\alpha \cap v = n^\alpha$$

$$n_2^\alpha$$

□ **rovina otáčania bodu  $M$**

$$\sigma^M : M \in \sigma^M, \sigma^M \perp n^\alpha, \sigma^M \cap \alpha = s^2$$

$$\sigma_2^M \perp n_2^\alpha, \sigma_2^M = s_2^2$$

□ **stred otáčania bodu  $M$**

$$\sigma^M \cap n^\alpha = N^s$$

$$\sigma_2^M \cap n_2^\alpha = N_2^s$$

□ **polomer otáčania bodu  $M$**

$$r = |MN^s|$$

$$|(M)(N^s)| \text{ dĺžka úsečky } M_2N_2^s$$

□ **otočená poloha bodu  $M$**

$$M_0 : M_0 \in \sigma^M \cap v, |M_0N^s| = |MN^s|$$

$$M_0 \in \sigma_2^M, |M_0(N^s)| = |(M)(N^s)|$$

Veta IV.6 Medzi nárysami bodov roviny  $\alpha$  ( $\alpha \not\perp v, \alpha \not\parallel v$ ) a otočenými polohami bodov do druhej priemetne  $v$  je vzťah pravouhlej osovej afinity, ktorej osou je druhý priemet nárysnej stopy roviny  $\alpha$

Veta IV.7 **Združené priemety kružnice  $l$**  – kružnica  $l$  leží v rovine, ktorá nemá osobitnú polohu

- **pôdorys kružnice  $l$  je elipsa  $l_1$** , ktorej hlavná os leží na pôdoryse hlavnej priamky 1.osnovy a má dĺžku zhodnú s polomerom kružnice
- **nárys kružnice  $l$  je elipsa  $l_2$** , ktorej hlavná os leží na náryse hlavnej priamky 2.osnovy a má dĺžku zhodnú s polomerom kružnice

Veta IV.8 **Združené priemety kolmice  $k$  na rovinu**

- **pôdorys kolmice  $k$  je priamka  $k_1$**  kolmá na pôdorys hlavnej priamky 1.osnovy  $h_1^1$
- **nárys kolmice  $k$  je priamka  $k_2$**  kolmá na nárys hlavnej priamky 2.osnovy  $h_2^2$