

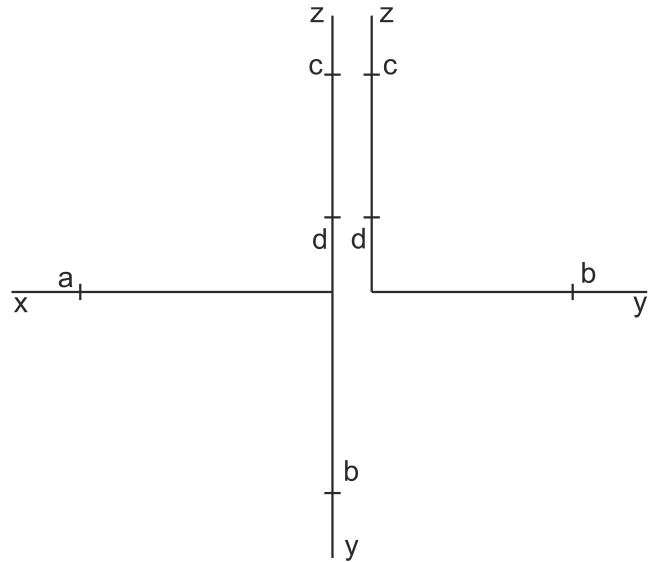
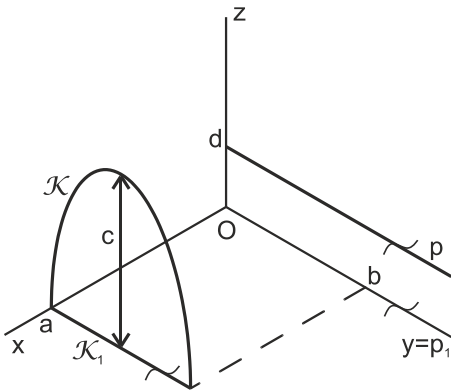
## Konoid 1

### Zadání

Konoid je dán eliptickým obloukem  $\mathcal{K}$ , přímkou  $p$  a řídicí rovinou  $v=(x,z)$ .

Sestrojte axonometrický průmět, půdorys, nárys a bokorys části plochy mezi  $\mathcal{K}$  a  $p$  (pět přímek plochy).

Vyznačte torzální přímku plochy, pokud existuje.

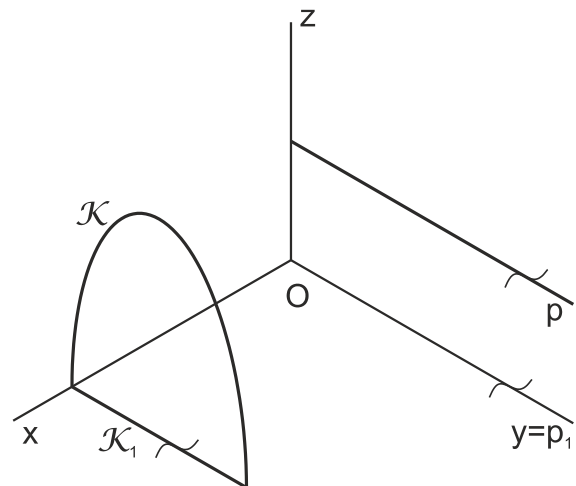
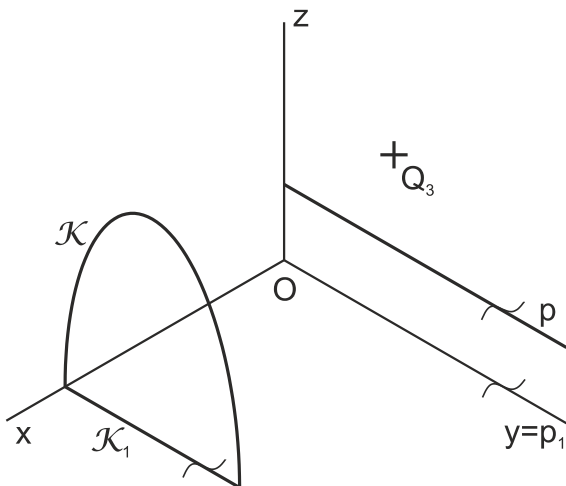


Konoid je dán eliptickým obloukem  $\mathcal{K}$ , přímkou  $p$  a řídicí rovinou  $v=(x,z)$ .

Sestrojte axonometrický průmět bodu  $Q$  plochy.

Konoid je dán eliptickým obloukem  $\mathcal{K}$ , přímkou  $p$  a řídicí rovinou  $v=(x,z)$ .

Sestrojte přímku  $q$  plochy rovnoběžnou s  $\pi$ .



## Konoid 2

### Zadání

<p>Konoid je dán eliptickým obloukem <math>\mathcal{K}</math>, přímkou <math>p</math> a řídicí rovinou <math>\pi=(x,y)</math>. Sestrojte pět přímek plochy.</p>	<p>Konoid je dán eliptickým obloukem <math>\mathcal{K}</math>, přímkou <math>p</math> a řídicí rovinou <math>\pi=(x,y)</math>. Sestrojte řez plochy rovinou <math>z=2</math>.</p>
<p>Konoid je dán eliptickým obloukem <math>\mathcal{K}</math>, přímkou <math>p</math> (<math>x=4 \wedge z=2</math>) a řídicí rovinou <math>v=(x,z)</math>. Sestrojte axonometrický průmět bodu <math>Q</math> plochy.</p>	<p>Konoid je dán eliptickým obloukem <math>\mathcal{K}</math>, přímkou <math>p</math> (<math>y=5 \wedge z=3</math>) a řídicí rovinou <math>\mu=(y,z)</math>. Sestrojte přímkou <math>p</math> a torzální přímku konoidu.</p>

## Cylindroid 1

### Zadání

<p>Cylindroid je dán křivkami <math>\mathcal{K}^1</math>, <math>\mathcal{K}^2</math> a řídicí rovinou <math>v=(x,z)</math>. Sestrojte 8 přímek dané plochy.</p>	<p>Cylindroid je dán křivkami <math>\mathcal{K}^1</math>, <math>\mathcal{K}^2</math> a řídicí rovinou <math>v=(x,z)</math>. Sestrojte axonometrický průmět bodu T plochy.</p>
<p>Cylindroid je dán křivkami <math>\mathcal{K}^1</math>, <math>\mathcal{K}^2</math> a řídicí rovinou <math>v=(x,z)</math>. Sestrojte řez plochy rovinou <math>y=-1</math>.</p>	<p>Cylindroid je dán křivkami <math>\mathcal{K}^1</math>, <math>\mathcal{K}^2</math> a řídicí rovinou <math>v=(x,z)</math>. Sestrojte axonometrický průmět bodu <math>I=[?, -2, 3]</math>.</p>



OPERAČNÍ PROGRAM PRAHA  
ADAPTABILITA



## Cylindroid 2

Zadání

Cylindroid je určen křivkami  $\mathcal{K}^1 (x^2 + y^2 - 16 = 0 \wedge z = 0)$ ,  $\mathcal{K}^2 (z = \frac{1}{8}y^2 + 4 \wedge x = 0)$  a řídicí rovinou  $v=(x,z)$ . V kavalírní perspektivě (umístění  $O(9,12)$ )

- sestrojte část plochy mezi řídicími křivkami a řídicí přímkou (alespoň 12 přímek),
- určete parametrické vyjádření zobrazené části plochy.