

| | |
|---|-----|
| PŘEDMLUVA | 3 |
| 1. FUNKČNÍ ZÁVISLOSTI SKALÁRNÍCH KINEMATICKÝCH VELIČIN | 4 |
| 2. ORTOGONÁLNÍ TRANSFORMACE VEKTOROVÝCH VELIČIN | 17 |
| 3. DERIVACE VEKTOROVÝCH VELIČIN PODLE ČASU KINEMATIKA BODU A TUHÝCH MODEL ⁸ TĚLES | 23 |
| 3.1. Rychlosť a zrychlení změn vektorových veličin | 23 |
| 3.2 Kinematika bodu v přirozených souřadnicích | 39 |
| 3.3 Kinematika bodu v pravouhlém souřadném systému | 44 |
| 3.4 Kinematika rotačního pohybu tělesa | 59 |
| 3.5 Kinematika bodu ve válcových a sférických souřadnicích | 63 |
| 3.6 Kinematika sférického pohybu tělesa | 72 |
| 3.7 Kinematika obecného prostorového pohybu tělesa | 76 |
| 3.7.1 Obecný prostorový pohyb | 76 |
| 3.7.2 Translační pohyb tělesa. Transformační matice základních posuvů | 77 |
| 3.7.3 Rotační pohyb tělesa. Transformační rovnice základních rotací | 81 |
| 3.7.4 Kinematika rotačního pohybu tělesa | 83 |
| 4. ZÁKLADY KINEMATICKÉ GEOMETRIE | 89 |
| 4.1 Polohu pohybu | 89 |
| 4.2 Středy křivosti trajektorií bodů hybné roviny | 92 |
| 5. POHYB BODU PŘI SLOŽENÉM POHYBU TĚLESA (složený pohyb bodu) | 94 |
| 5.1 Rovnice složeného pohybu bodu | 94 |
| 5.2 Rychlosti složeného pohybu bodu | 95 |
| 5.3 Zrychlení složeného pohybu bodu | 98 |
| 5.4 Současné rotace roviných útvarů v rovině | 105 |
| 6. SOUČASNÉ ROTACE TĚLES OKOLO RUŽNOBĚŽNÝCH OS | 107 |
| 7. KINEMATICKÁ ŘEŠENÍ MECHANISM ⁸ | 108 |
| 7.1 Grafické metody | 108 |
| 7.2 Počátkové metody | 115 |
| 7.3 Kinematika mechanismů s vačkami | 121 |
| 7.4 Kinematika ozubených soukolí | 125 |
| 8. KINEMATICKÁ METODA VE STATICE | 126 |
| ÚLOHY | 129 |
| LITERATURA | 141 |