

| | |
|---|----|
| 1. Úvod, metodické pokyny, přehled užívaných značek a zkratek | 7 |
| 2. Planimetrické konstrukce; množiny bodů dané vlastnosti | 9 |
| 2.1 Nejdůležitější euklidovské konstrukce | 9 |
| 2.2 Množiny bodů dané vlastnosti a jejich užití pro řešení konstruktivních úloh | 10 |
| 3. Pravoúhlé promítání na dvě k sobě kolmé průmětny | 18 |
| 3.1 Zobrazení bodů | 18 |
| 3.2 Zobrazení přímek, stopníky přímek, odchylky přímek od průměten, vzájemná poloha přímek | 19 |
| 3.3 Zobrazení rovin, stopy rovin, hlavní přímky rovin, spádové přímky rovin, odchylky rovin od průměten | 20 |
| 3.4 Vzájemná poloha rovin | 21 |
| 3.5 Vzájemná poloha bodu a roviny, přímky a roviny | 22 |
| 3.6 Průsečík přímky s rovinou, průsečík přímky s rovinným obrazcem | 23 |
| 3.7 Skutečná velikost úsečky, sklápění a otáčení rovin | 24 |
| 3.8 Přímka kolmá k rovině, rovina kolmá k přímce | 27 |
| 3.9 Příčky mimoběžek | 28 |
| 3.10 Transformace průměten | 29 |
| 4. Osová afinita a středová kolineace | 31 |
| 5. Kuželosečky | 34 |
| 5.1 Kružnice, mocnost bodu ke kružnici, chordála kružnic | 34 |
| 5.2 Elipsa, hyperbola, parabola | 35 |
| 5.3 Konstrukce kuželoseček pomocí afinity a středové kolineace | 37 |
| 6. Rovinné křivky technické praxe | 40 |
| 7. Základní tělesa, řezy, sítě, průniky | 45 |
| 7.1 Rovinné řezy mnohostěnů | 45 |
| 7.2 Rovinné řezy rotačních těles | 51 |
| 7.3 Těleso v obecné poloze | 54 |
| 7.4 Vzájemná poloha přímky a tělesa (povrchu tělesa) | 56 |
| 7.5 Průniky mnohostěnů | 60 |
| 7.6 Průniky rotačních těles | 62 |
| 7.7 Sítě těles, sítě pronikajících se těles | 66 |
| 8. Kinematická geometrie | 72 |
| 8.1 Speciální pohyby | 72 |
| 8.2 Kotálnice, použití kotálnic | 75 |

| | |
|---|-----------|
| 8.3 Kloubové mechanismy | 76 |
| 8.4 Vačkové mechanismy | 79 |
| 9. Názorné zobrazování | 82 |
| 9.1 Kosouhlé promítání | 82 |
| 9.2 Pravoúhlá axonometrie | 87 |
| Literatura | 92 |
| Výsledky | 93 |