

	Str.
Předmluva	3
1. ÚVOD	5
2. KINEMATIKA HMOTNÉHO BODU	6
2.1. Přímočarý pohyb bodu	6
2.1.1. Rovnoměrný pohyb	7
2.1.2. Rovnoměrně zrychlený - zpožděný pohyb	13
2.1.3. Nerovnoměrný pohyb	18
2.1.4. Vratný pohyb	25
2.2. Křivočarý pohyb bodu	37
2.2.1. Křivočarý pohyb bodu v rovině	41
2.2.2. Křivočarý pohyb bodu v prostoru	56
3. POHYB TĚLESA	61
3.1. Rovinný pohyb tělesa	62
3.1.1. Posuvný pohyb tělesa	63
3.1.2. Rotační pohyb tělesa	65
3.1.3. Obecný rovinný pohyb tělesa	72
3.1.4. Pély a poledie rovinného pohybu	84
3.1.5. Kružnice obratu, úvratu, Bresseho a střed zrychlení	97
3.2. Prostorový pohyb tělesa	104
3.2.1. Posuvný pohyb tělesa	105
3.2.2. Sférický pohyb tělesa	106
3.2.3. Obecný prostorový pohyb tělesa	115
4. VYŠETŘOVÁNÍ STŘEDU KŘIVOSTI ROVINNÝCH TRAJEKTORIÍ	
A OBÁLEK ROVINNÝCH KŘIVEK	121
4.1. Výpočet podle Euler - Savaryho věty	122
4.2. Rychlostní konstrukce	127
4.3. Bobillierova konstrukce	136
4.4. Vytváření obálek	147
4.5. Střed y křivosti obálek	151
5. SOUČASNÉ POHYBY TĚLESA	158
5.1. Skládání pohybů v rovině	158
5.2. Současné rotace kolem různoběžných os	170
5.3. Současné rotace kolem mimoběžných os	184

	Str.
6. ANALOGIE STATIKY A KINEMATIKY	192
7. KINEMATICKÉ ŘEŠENÍ SOUSTAV TĚLES	198
7.1. Rovinné soustavy	198
7.1.1. Početní řešení rychlostí a zrychlení na mechanismech ..	199
7.1.1.1. Trigonometrická metoda	200
7.1.1.2. Vektorová metoda	213
7.1.2. Grafické řešení rychlostí a zrychlení na mechanismech .	224
7.1.2.1. Grafické vyšetřování rychlostí	225
7.1.2.2. Grafické vyšetřování zrychlení	232
7.1.3. Náhradní mechanismy	247
7.1.4. Soustavy s ozubenými koly	255
7.2. Prostorové soustavy	270
8. KINEMATICKÁ METODA VE STATICE	288
9. SYNTÉZA MECHANISMŮ	300
9.1. <u>Váčkové mechanismy</u>	300
9.2. <u>Ozubené převody</u>	315
Literatura	336