

Obsah

Úvod	3
I. Základné pojmy	5
1. Základy vektorového počtu	5
2. Geometrická kinematika	14
II. Pohyb bodu I	27
III. Pohyb bodu II	52
IV. Rotačný a translačný pohyb telesa	67
V. Všeobecný pohyb telesa	78
VI. Aplikácia kinematickej geometrie	91
1. Grafické určovanie okamžitých stredov otáčania	91
2. Stredy krivosti dráh bodov	94
VII. Súčasné pohyby telies a bodov	96
VIII. Súčasné pohyby telies a bodov	104
1. Úvod do mechanizmov	107
IX. Grafické riešenie mechanizmov I	113
X. Grafické riešenie mechanizmov II	121
XI. Riešenie 6-členných mechanizmov	127
XII. Analytické riešenie mechanizmov I	141
1. Trigonometrická metóda	141
2. Vektorová metóda	145
3. Metóda komplexných čísiel	149
XIII. Analytické riešenie mechanizmov pomocou prevodových funkcií	151
1. Analytické riešenie vačkových mechanizmov	163
XIV. Princíp virtuálnych prác	166
1. Postup pri riešení úloh mechanizmov s premenlivým prevodom ...	166
1.1 Riešené príklady	166
2. Postup pri riešení úloh mechanizmov so stálym prevodom	169
2.1 Riešené príklady	169
3. Kinematická metóda v statike	171
3.1 Postup pri riešení rovnováhy mechanizmu	172
3.2 Riešené príklady	172
XV. Základy syntézy mechanizmov	175
1. Návrh mechanizmu pre dve predpísané polohy	175
2. Syntéza mechanizmov pre tri predpísané polohy	179
3. Syntéza vačkových mechanizmov	185
Literatúra	191