

PŘEDMLUVA . . . . .	3
<b>1. ÚVODNÍ ČÁST . . . . .</b>	<b>4</b>
1.1. Předmět zkoumání mechaniky . . . . .	4
1.2. Metoda zkoumání mechaniky . . . . .	4
1.3. Základní pojmy mechaniky . . . . .	5
1.3.1. Prostor . . . . .	5
1.3.2. Čas . . . . .	5
1.3.3. Hmotnost . . . . .	6
1.3.4. Síla . . . . .	6
1.4. Základní zákony mechaniky . . . . .	7
1.4.1. Princip setrvačnosti . . . . .	7
1.4.2. Princip síly . . . . .	7
1.4.3. Princip akce a reakce . . . . .	8
1.5. Veličiny a jednotky mechaniky . . . . .	8
1.6. Rozdělení mechaniky . . . . .	8
1.7. Předmět zkoumání, úkoly a abstraktní pojmy statiky . . . . .	10
1.8. Skalární a vektorové veličiny . . . . .	11
1.9. Zákony, principy a axiomy statiky . . . . .	12
1.9.1. Princip superpozice účinků . . . . .	12
1.9.2. Princip úměrnosti . . . . .	12
1.9.3. Axiomy statiky . . . . .	12
1.10. Silové soustavy. Druhy a základní úkoly . . . . .	13
<b>2. ROVINNÉ SOUSTAVY SIL . . . . .</b>	<b>17</b>
2.1. Soustava sil se společným paprskem . . . . .	17
2.1.1. Analytické řešení výslednice . . . . .	17
2.1.2. Podmínka rovnováhy . . . . .	17
2.2. Skládání dvou různosměrných sil se společným působištěm . . . . .	19
2.2.1. Grafické řešení . . . . .	19
2.2.1.1. Konstrukce složkového obrazce . . . . .	20
2.2.2. Analytické řešení . . . . .	20
2.2.2.1. Řešení z trigonometrie obecného trojúhelníka . . . . .	20
2.2.2.2. Řešení pomocí průmětů sil . . . . .	21
2.3. Rozklad síly ve dvě složky daného směru se společným působištěm . . . . .	24
2.3.1. Grafické řešení . . . . .	24
2.3.2. Analytické řešení . . . . .	24
2.3.2.1. Řešení z trigonometrie obecného trojúhelníka . . . . .	24
2.3.2.2. Řešení pomocí průmětů sil . . . . .	24
2.4. Rovinná soustava sil se společným působištěm - rovinný svazek sil . . . . .	26
2.4.1. Analytické řešení výslednice . . . . .	26
2.4.2. Podmínky rovnováhy . . . . .	27
2.4.3. Grafické řešení . . . . .	27
2.5. Statický moment síly k bodu . . . . .	31
2.5.1. Pojem statického momentu síly . . . . .	31
2.5.2. Základní poučky o statickém momentu síly . . . . .	32
2.6. Dvojice sil . . . . .	34
2.6.1. Pojem dvojice sil . . . . .	34
2.6.2. Základní poučky o dvojici sil . . . . .	35
2.6.3. Skládání silových dvojic v rovině . . . . .	35

2.7. Síla a dvojice sil (moment) v rovině	37
2.7.1. Výsledný účinek síly a dvojice sil	37
2.7.2. Rovnoběžné posunutí síly $F$ do libovolného bodu $s$	37
2.8. Soustava sil působící v rovině porůznu	38
2.8.1. Analytické řešení výslednice	38
2.8.2. Podmínky rovnováhy	40
2.8.3. Grafické řešení	41
2.9. Rozklad a zrušení síly třemi silami v zadánych paprscích	46
2.9.1. Rozklad síly $F$ do tří složek $F_1, F_2, F_3$	46
2.9.2. Zrušení síly $F$ třemi složkami $F_1, F_2, F_3$	47
2.10. Soustava rovnoběžných sil	50
2.10.1. Obecná soustava rovnoběžných sil	50
2.10.1.1. Analytické řešení výslednice	50
2.10.1.2. Podmínky rovnováhy	51
2.10.2. Dvě rovnoběžné síly	52
2.10.2.1. Souhlasný smysl sil $F_1 > F_2$	52
2.10.2.2. Nesouhlasný smysl sil $F_1 < F_2$	52
2.10.2.3. Nesouhlasný smysl sil $F_1 = F_2 = F$	52
2.11. Statický střed soustavy rovnoběžných sil	55
 3. PROSTOROVÉ SOUSTAVY SIL	57
3.1. Skládání tří sil se společným působištěm	57
3.1.2. Analytické řešení výslednice	57
3.2. Prostorová soustava sil se společným působištěm - prostorový svazek sil	58
3.2.1. Analytické řešení výslednice	58
3.2.2. Podmínky rovnováhy	60
3.3. Rozklad a zrušení síly třemi silami zadánymi paprsky se společným působištěm	63
3.4. Statický moment síly k bodu v prostoru	65
3.5. Statický moment síly k ose v prostoru	68
3.5.1. Pojem a vektor statického momentu síly k ose v prostoru	68
3.5.2. Verignonova věta	69
3.5.3. Statický moment síly $F$ k souřadnicovým osám $X, Y, Z$ a k počátku souřadnic $O$	69
3.6. Dvojice sil v prostoru	72
3.6.1. Základní poučky o dvojici sil v prostoru	73
3.6.2. Skládání silových dvojic v prostoru	75
3.6.2.1. Výsledný účinek silových dvojic	75
3.6.2.2. Podmínky rovnováhy	76
3.6.3. Rozklad silové dvojice v prostoru	76
3.7. Síla a dvojice sil v prostoru	79
3.7.1. Rovnoběžné posunutí síly $F$ do libovolného bodu $O$	79
3.7.2. Určení síly $F$ v prostoru	81
3.7.3. Výsledný účinek obecné síly $F$ a dvojice sil v prostoru	83
3.7.3.1. Bivektor - dynamo	83
3.7.3.2. Nahrazení dynamy šroubem	84
3.7.3.3. Rovnice centrální osy	85
3.7.3.4. Nahrazení dynamy silovým křížem	86
3.8. Obecná prostorová soustava sil	91
3.8.1. Výsledný účinek obecné prostorové soustavy sil	91

3.8.1.1. Bivektor - dynama . . . . .	91
3.8.1.2. Šroub . . . . .	93
3.8.1.3. Silový kříž . . . . .	94
3.8.1.4. Zvláštní případy. . . . .	94
3.8.2. Podmínky rovnováhy . . . . .	95
3.9. Rozklad a zrušení síly nebo obecné prostorové soustavy sil šesti silami zadánymi paprsky . . . . .	102
3.9.1. Jediná síla v prostoru . . . . .	102
3.9.2. Obecná prostorová soustava sil . . . . .	103
3.10. Soustava rovnoběžných sil v prostoru . . . . .	106
3.10.1. Analytické řešení výslednice . . . . .	106
3.10.1.1. Zvláštní případy . . . . .	107
3.10.2. Podmínky rovnováhy . . . . .	108
3.10.3. Rozklad a zrušení síly třemi rovnoběžnými silami v zadánych paprscích . . . . .	108
3.11. Statický střed soustavy rovnoběžných sil v prostoru . . . . .	111
3.12. Maticový zápis podmínek ekvivalence a rovnováhy silových soustav .	112
 4. STATIKA HMOTNÉHO BODU . . . . .	116
4.1. Hmotný bod volný, vázaný a pevně podepřený . . . . .	116
4.2. Vazby hmotného bodu . . . . .	116
4.2.1. Hladká plocha . . . . .	116
4.2.2. Hladká křívka . . . . .	117
4.2.3. Kyvný prut . . . . .	117
4.3. Podepření hmotného bodu kyvnými pruty . . . . .	118
4.3.1. Pevné podepření hmotného bodu v rovině a v prostoru . . . . .	118
4.3.2. Výpočet reakcí kyvných prutů . . . . .	118
4.3.3. Podepření staticky a kinematicky určité, neurčité a přeuročité . . . . .	118
4.3.4. Výjimkové případy podepření . . . . .	118
 5. STATIKA TUHÉ DESKY V ROVINĚ . . . . .	122
5.1. Tuhá deska volná, vázaná a pevně podepřená . . . . .	122
5.2. Vazby tuhé desky v rovině . . . . .	123
5.2.1. Hladká křívka a posuvný kloub . . . . .	123
5.2.2. Kyvný prut . . . . .	123
5.2.3. Pevný - neposuvný kloub . . . . .	123
5.2.4. Dokonalé vetknutí . . . . .	124
5.2.5. Posuvné vetknutí . . . . .	124
5.3. Pevné podepření tuhé desky v rovině . . . . .	125
5.4. Výpočet reakcí podporových vazeb tuhé desky v rovině. Podepření staticky a kinematicky určité, neurčité a přeuročité. . . . .	125
5.5. Výjimkové případy podepření tuhé desky v rovině . . . . .	128
5.6. Rovinné staticky určité nosníky . . . . .	128
5.6.1. Pojem rovinného nosníku . . . . .	128
5.6.2. Rozdělení rovinných nosníků . . . . .	129
5.6.2.1. Podepření nosníku . . . . .	129
5.6.2.2. Tvar a poloha střednice nosníku . . . . .	129
5.6.3. Základní druhy zatížení rovinných nosníků . . . . .	130
5.7. Výpočet reakcí vazeb jednoduchých rovinných nosníků . . . . .	132
5.7.1. Prostý nosník . . . . .	132

5.7.2. Nosník konzolový - konzola . . . . .	138
5.7.3. Nosník podepřený ve třech bodech . . . . .	139
<b>6. ROVINNÉ SLOŽENÉ SOUSTAVY . . . . .</b>	<b>141</b>
6.1. Vytvoření složené soustavy . . . . .	141
6.2. Vazby složených roviných soustav . . . . .	141
6.3. Statická a kinematická určitost, přeuročitost a neurčitost rovinných složených soustav . . . . .	142
6.4. Výpočet reakcí vazeb roviných složených soustav . . . . .	144
6.5. Výjimkové případy roviných složených soustav . . . . .	144
6.6. Základní typy roviných složených soustav . . . . .	145
6.7. Trojkloubový nosník - oblouk bez tálka . . . . .	145
6.7.1. Výpočet reakcí vazeb . . . . .	145
6.8. Trojkloubový nosník - oblouk s tálkem . . . . .	148
6.8.1. Složky reakcí vnějších vazeb . . . . .	149
6.8.2. Složky reakcí vnitřních vazeb . . . . .	149
6.9. Spojitý nosník s vnitřními kloubami - Gerberův nosník . . . . .	151
6.9.1. Vytvoření Gerberova nosníku . . . . .	151
6.9.2. Reakce vazeb Gerberova nosníku . . . . .	152
6.10. Obecná roviná složená nosníková soustava . . . . .	156
<b>7. STATIKA DOKONALE TUHÉHO TĚLESA . . . . .</b>	<b>161</b>
7.1. Tuhé těleso volné, vázané a pevně podepřené . . . . .	161
7.2. Vazby - vedení tuhého tělesa . . . . .	161
7.2.1. Hladká - kluzná plocha . . . . .	161
7.2.1.1. Kulový kloub posuvný po ploše . . . . .	161
7.2.1.2. Kyvný prut . . . . .	162
7.2.2. Hladká - kluzná křivka či přímka . . . . .	162
7.2.2.1. Kulový kloub posuvný po křivce či přímce . . . . .	162
7.2.2.2. Dva kyvné pruty . . . . .	162
7.2.3. Pevný - neposuvný kulový kloub . . . . .	163
7.2.4. Posuvný válcový kloub . . . . .	164
7.2.5. Neposuvný válcový kloub . . . . .	164
7.2.6. Dokonale větknutí . . . . .	165
7.3. Pevné podepření tuhého tělesa . . . . .	166
7.4. Výpočet reakcí vazeb tuhého tělesa. Podepření staticky a kinematicky určité, neurčité a přeuročité . . . . .	167
7.5. Výjimkové případy podepření tuhého tělesa . . . . .	168
7.6. Prostorové namáhání nosníků . . . . .	169
7.6.1. Přímý nosník prostorově zatižený . . . . .	169
7.6.2. Lomený či křivý roviná nosník prostorově zatižený . . . . .	169
7.6.3. Prostorově lomený nosník . . . . .	169
<b>8. PRINCIP VIRTUÁLNÍCH PRACÍ U TUHÝCH TĚLES . . . . .</b>	<b>179</b>
8.1. Reálná - skutečná práce síly a dvojice sil . . . . .	179
8.1.1. Práce síly . . . . .	179
8.1.2. Práce dvojice sil - momentu . . . . .	180
8.2. Pojem virtuálního přemístění a virtuální práce . . . . .	182
8.3. Virtuální práce jednotlivých typů silových soustav . . . . .	183
8.3.1. Soustava sil působící na hmotný bod . . . . .	183
8.3.2. Soustava sil působící v rovině tuhé desky . . . . .	183
8.3.2.1. Střed otáčení tuhé desky . . . . .	185

8.3.3. Obecná prostorová soustava sil působící na tuhé těleso . . . . .	185
8.3.4. Maticový zápis virtuální práce silových soustav . . . . .	186
8.4. Lagrangeův princip virtuálních prací . . . . .	188
8.5. Použití principu virtuálních prací - přemístění . . . . .	190
8.5.1. Virtuální práce reakcí vnějších a vnitřních vazeb . . . . .	190
8.5.2. Použití principu virtuálních prací - přemístění u tuhé desky v rovině a složených rovinných soustav . . . . .	191
<b>9. TŘENÍ . . . . .</b>	<b>196</b>
9.1. Tření smykové . . . . .	196
9.2. Tření valivé . . . . .	200
<b>10. TĚŽIŠTĚ ROVINNÝCH GEOMETRICKÝCH ÚTVARU. MOMENTY SETRVAČNOSTI A DEVIAČNÍ . . . . .</b>	<b>203</b>
10.1. Těžiště rovinných čar . . . . .	20
10.1.1. Těžiště obecné rovinné křivky . . . . .	20
10.1.2. Těžiště lomené (složené) rovinné čáry . . . . .	20
10.2. Těžiště rovinných obrazců . . . . .	20
10.2.1. Těžiště obecného rovinného obrezce . . . . .	20
10.2.2. Těžiště složeného rovinného obrezce . . . . .	20
10.3. Momenty setrvačnosti a deviační rovinných obrazců . . . . .	2
10.3.1. Pojem, velikost, znaménko a rozměr momentu setrvačnosti . . . . .	21
10.3.2. Vztah mezi momenty setrvačnosti $J_x$ a $J_{x'}$ ke dvěma rovnoběžným osám $X$ a $X'$ . . . . .	21
10.3.3. Pojem, velikost, znaménko a rozměr deviačního momentu . . . . .	21
10.3.4. Vztah mezi deviačními momenty $D_{xy}$ a $D_{x'y'}$ k rovnoběžným osám $X, Y$ a $X', Y'$ . . . . .	221
10.3.5. Vztahy mezi momenty setrvačnosti a deviačními momenty k pootočeným osám . . . . .	223
10.3.5.1. Analytické řešení . . . . .	223
10.3.5.2. Grafické řešení pomocí Mohrovy kružnice . . . . .	225
10.3.6. Poloměr setrvačnosti . . . . .	228
10.3.7. Vztah mezi poloměry setrvačnosti ke dvěma rovnoběžným osám $X$ a $X'$ . . . . .	229
10.3.8. Elipsa setrvačnosti . . . . .	230
10.3.9. Momenty setrvačnosti a deviační složených rovinných obrazců	232
10.3.10. Polární moment setrvačnosti . . . . .	237
<b>11. TĚŽIŠTĚ TĚLES, PROSTOROVÝCH PLOCH A KŘIVEK . . . . .</b>	<b>240</b>
11.1. Těžiště tělesa . . . . .	240
11.1.1. Obecné těleso . . . . .	240
11.1.2. Složené těleso . . . . .	241
11.2. Těžiště prostorové plochy . . . . .	244
11.2.1. Obecná prostorová plocha . . . . .	244
11.2.2. Složená prostorová plocha . . . . .	244
11.3. Těžiště prostorové křivky . . . . .	246
11.3.1. Obecná prostorová křivka . . . . .	246
11.3.2. Složená prostorová křivka . . . . .	247
<b>12. ZÁVĚREČNÁ ČÍST . . . . .</b>	<b>248</b>
12.1. Tabulky . . . . .	248
12.2. Použitá označení . . . . .	256
12.3. Literatura . . . . .	259
OBSAH . . . . .	260