

Kolmá axonometrie:

1. V kolmé axonometrii dané $\Delta XYZ(80, 90, 100)$ zobrazte pravidelný šestiboký hranol s podstavou $ABCDEF$ v půdorysně (střed podstavy $S[10, -30, 0]$, vrchol podstavy $A[10, 10, 0]$) a výškou $v = 100$. Sestrojte řez hranolu rovinou $\alpha(100, -80, 50)$.
2. V kolmé axonometrii dané $\Delta XYZ(100, 110, 120)$ zobrazte rotační válec s podstavou k v půdorysně (střed podstavy $S[0, 30, 0]$, poloměr podstavy $r = 40$) a výškou $v = 80$. Sestrojte řez válce rovinou $\rho(50, -80, 30)$.
3. V kolmé axonometrii dané $\Delta XYZ(110, 100, 90)$ zobrazte pravidelný čtyřboký jehlan s podstavou v v půdorysně (střed podstavy $S[30, 10, 0]$, vrchol podstavy $A[20, 50, 0]$) a výškou $v = 45$.
Určete průsečíky přímky $p = PQ$ s jehlanem; $P[0, 50, 0]$, $Q[20, -10, 20]$.
4. V kolmé axonometrii dané $\Delta XYZ(110, 100, 120)$ je dána kosá válcová plocha s podstavou v v půdorysně (střed podstavy $S[60, 30, 0]$, poloměr podstavy $r = 30$), osou $o = SM$; $M[-20, 10, 90]$. Určete průsečíky přímky $p = PQ$ s válcem; $P[70, 70, 0]$, $Q[70, -30, 40]$.