

**Rýsujte na výšku na kancelářský papír formátu A4.**

**DÚ č. 2:**

Řešte v Mongeově promítání:

- a) Bodem  $B[-10; 50; 40]$  ved'te rovnoběžku  $b$  s přímkou  $a = (P[30; 55; 0], N[-20; 0; 80])$ . Určete vzdálenost těchto rovnoběžek.
- b) Je dán bod  $M[40; 90; 60]$  a rovina  $\alpha = (B, a)$ ,  $a = (P[30; 35; 0], N[-5; 0; 80])$ ,  $B[10; 35; 20]$ . Sestrojte kolmý průmět  $R$  bodu  $M$  na rovinu  $\alpha$  a bod  $M'$  souměrně sdružený s bodem  $M$  podle roviny  $\alpha$ .

**DÚ č. 3:**

V Mongeově promítání zobrazte pravidelný šestiboký hranol s dolní podstavou v rovině  $\alpha(50; 60; 50)$ , je-li dán střed  $S[-20; ?; 40]$  této podstavy a vrchol  $A'[15; 50; 110]$  horní podstavy. Vyznačte viditelnost hranolu.

**DÚ č. 4:**

V Mongeově promítání zobrazte rotační kužel, je-li dána jeho osa  $o = ([-30; 90; 75], [45; 15; 0])$ , bod podstavné hrany  $M[-10; 95; 40]$  a výška  $v = 80$ . Vrchol kužele  $V$  leží pod rovinou podstavy. Přesně sestrojte obrysové povrchy a body dotyku obrysových povrchů s křivkou podstavy. Vyznačte viditelnost kužele.

*Postup konstrukce obrysu: Nejprve sestrojte obrysové povrchy jako tečny elipsy jdoucí vnějším bodem (průmět vrcholu). Potom na nich sestrojte body dotyku. Nakonec vyrýsujte podstavnou hranu. Konstrukci obrysových povrchů a bodů dotyku je třeba provést dvakrát – zvlášť pro půdorys a zvlášť pro nárys.*

**DÚ č. 5:**

V kolmé axonometrii dané  $\triangle XYZ(110, 100, 120)$  zobrazte řez rovinou  $\rho(\infty; 90; 80)$  rotačního válce s dolní podstavou v půdorysně, je-li dán střed  $S[40; 40; 0]$  této podstavy, poloměr  $r = 35$  válce a výška  $v = 100$  válce. Přesně určete body řezu na obrysových přímkách a vyznačte viditelnost válce i řezu.

**DÚ č. 6:**

V kolmé axonometrii dané  $\triangle XYZ(100; 110; 120)$  zobrazte průnik přímky  $m = (P[-55; 40; 0], Q[80; 30; 40])$  s pravidelným čtyřbokým jehlanem s podstavou v půdorysně – jsou dány vrcholy  $A[70; 60; 0]$  a  $C[10; 20; 0]$  podstavy a výška  $v = 100$  jehlanu. Vyznačte viditelnost jehlanu i přímky  $m$ .