

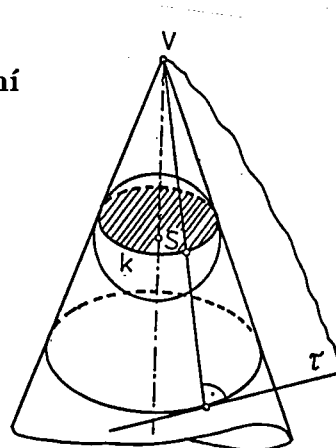
12. OBALOVÉ PLOCHY

12.1 Elementární pohyby v prostoru a jejich určení

Posunutí, neboli translace, je určeno směrem p .

Rotace je určena osou o .

Šroubový pohyb je určen osou o ,
parametrem v_o a smyslem.



Obr.12.1

12.2 Dotyk dvou ploch podél křivky

Dvě plochy se dotýkají podél společné křivky k ,
jestliže mají ve všech bodech křivky k společné
tečné roviny a tedy i normály. Na obrázku
12.1, jsou znázorněny kulová a kuželová plocha,
které se dotýkají podél společné kružnice k .

12.3 Definice a základní vlastnosti obalových ploch

Mějme jednoparametrickou soustavu ploch $\kappa(t)$. **Obalová plocha** (κ) tohoto systému je plocha, která se každé plochy $\kappa(t)$ dotýká podél křivky $k(t)$. Tato dotyková křivka $k(t)$ se nazývá **charakteristika**.

Omezíme se na jednoparametrickou soustavu vzniklou pohybem dané plochy κ . Tuto plochu κ nazveme **tvořicí plochou**. Definici obalové plochy objasníme na jednoduchém příkladě.

12.3.1 Příklad

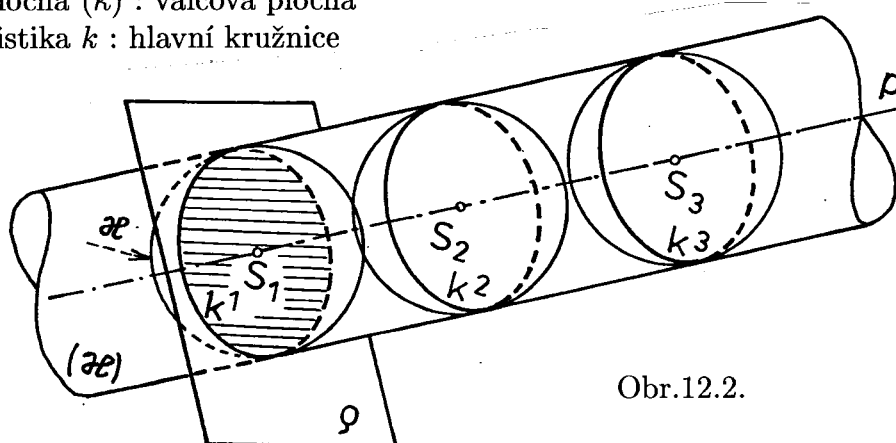
Uvažujme kulovou plochu κ , jejíž střed se posouvá po dané přímce p a tím vzniká jednoparametrická soustava kulových ploch $\kappa(t)$. Jako parametr t uvažujeme velikost posunutí středu S . Obalová plocha je rotační válcová plocha s osou p . Charakteristika k je hlavní kružnice na kulové ploše a leží v rovině ρ kolmé k přímce p , na obrázku 12.2 je znázorněno několik poloh kulové plochy spolu s příslušnými charakteristikami. Celý proces vytvoření obalové plochy popíšeme schematicky takto:

Pohyb : translace

Tvořicí plocha κ : kulová plocha

Obalová plocha (κ) : válcová plocha

Charakteristika k : hlavní kružnice



Obr.12.2.

Poznámka

Všimněte si, že obalová plocha vzniká translací charakteristiky k . **Hlavní kružnice** je kružnice na kulové ploše, jejíž rovina prochází středem kulové plochy.

12.3.2 Věta

Obalová plocha při elementárním pohybu vznikne týmž pohybem a její tvořící křivkou je kterákoliv charakteristika.

Důkaz provádět nebudeme, nemáme k dispozici potřebné matematické prostředky.

Důsledkem věty 12.3.2 je následující tvrzení, které je podstatou konstrukce charakteristiky.

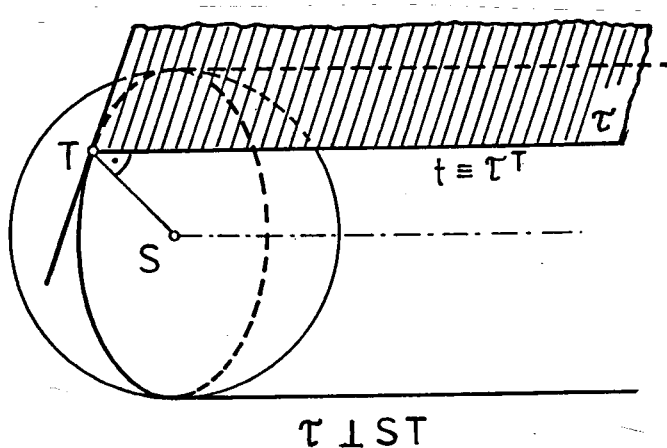
12.3.3 Tvrzení

Bod T je bodem charakteristiky právě tehdy, když tečná rovina τ tvořící plochy v tomto bodě obsahuje tečnu t trajektorie τ^T bodu T.

Obrázek 12.3 demonstruje toto tvrzení pro translaci kulové plochy z příkladu 12.3.1.

Poznámka

Podmínku z tvrzení 12.3.3 lze též formulovat tak, že **normály tvořící a obalové plochy splývají v každém bodě charakteristiky.**



Obr.12.3

12.4 Obalové plochy vzniklé elementárním pohybem kulové plochy

$$\kappa = (S, r)$$

12.4.1 Obalová plocha vzniklá translací (směr p) kulové plochy $\kappa = (S, r)$

Pohyb : translace

Tvořící plocha κ : kulová plocha

Obalová plocha (κ) : rotační válcová plocha

Charakteristika k : hlavní kružnice na κ v rovině kolmé na směr translace, viz 12.3.1.

12.4.2 Obalová plocha vzniklá rotací (osa o) kulové plochy $\kappa = (S, r), S \notin o$

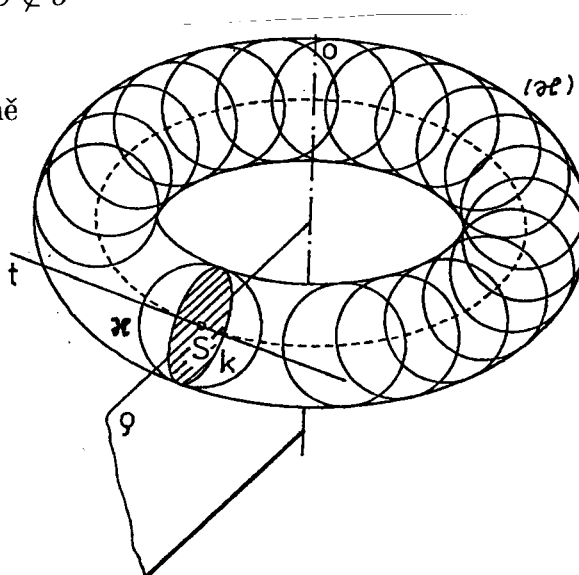
Pohyb : rotace

Tvořící plocha κ : kulová plocha, $S \notin o$

Obalová plocha (κ) : anuloid

Charakteristika k : meridiánová kružnice k na kulové ploše κ v rovině $\rho, \rho = (S, o)$.

Na obrázku 12.4a vidíme náčrt a na 12.4b zobrazení obalové plochy (κ) a charakteristiky k v Mongeově promítání, postup je zřejmý z obrázku.



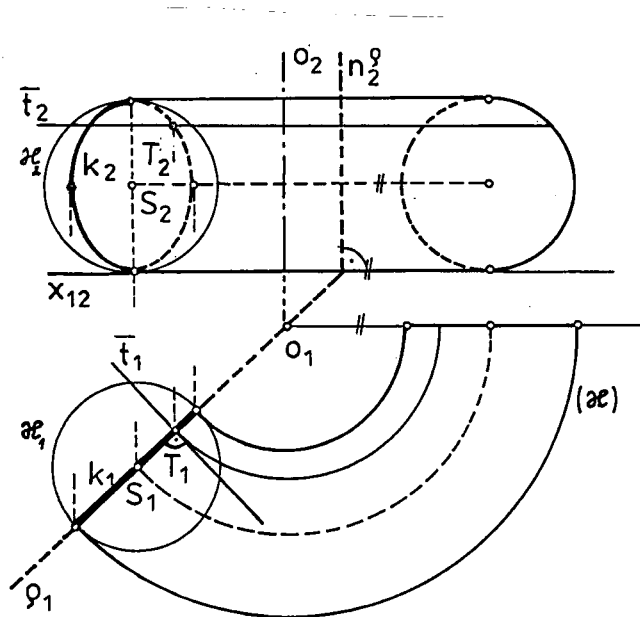
Obr.12.4a

Ověření charakteristiky :

Ukážeme, že tečna t trajektorie libovolného bodu T meridiánové kružnice k kulové plochy κ leží v její tečné rovině. Tečna t trajektorie v bodě T meridiánové kružnice je tečnou rovnoběžkové kružnice bodu T a je tedy kolmá k meridiánové rovině ρ .

Platí $t \perp \rho \Rightarrow t \perp ST \Rightarrow t$ leží v tečné rovině kulové plochy v bodě T a bod T je tedy bodem charakteristiky podle tvrzení z 12.3.3.

Je zřejmé, že charakteristika k leží v rovině ρ , kolmé k tečně trajektorie středu kulové plochy.



Obr.12.4b

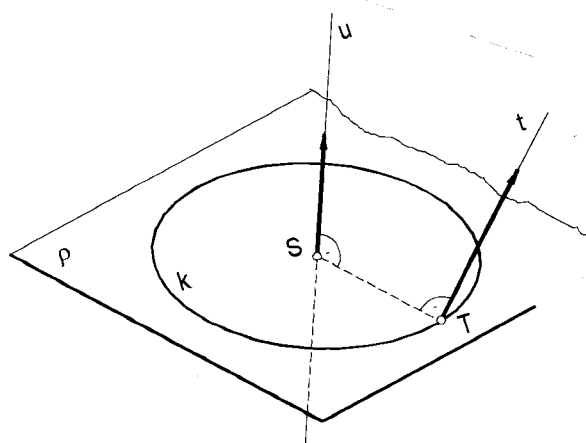
12.4.3 Obalová plocha vzniklá šroubovým pohybem kulové plochy κ

Pohyb : šroubový

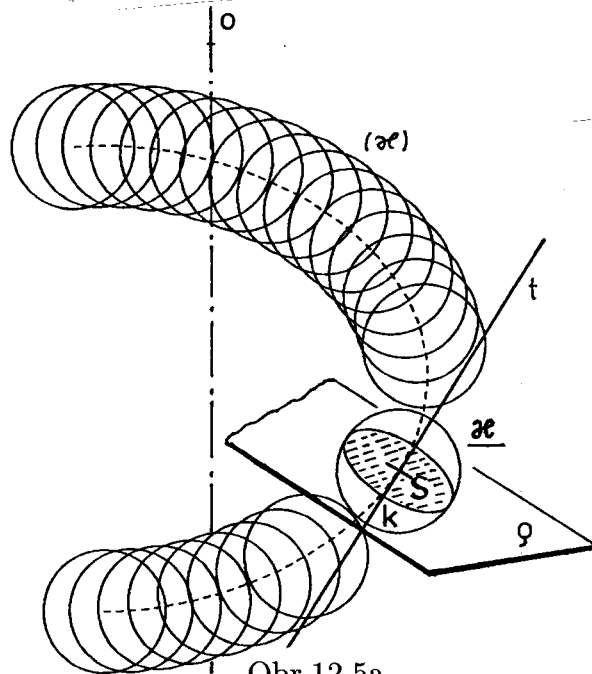
Tvořící plocha κ : kulová plocha, $S \neq o$

Obalová plocha (κ) : Archimedova serpentina, (11.3)

Charakteristika k : hlavní kružnice k na kulové ploše v rovině ρ kolmé k tečně t šroubovice středu S kulové plochy, viz náčrt na obrázku 12.5a.



Obr.12.5b



Obr.12.5a

Ověření charakteristiky:

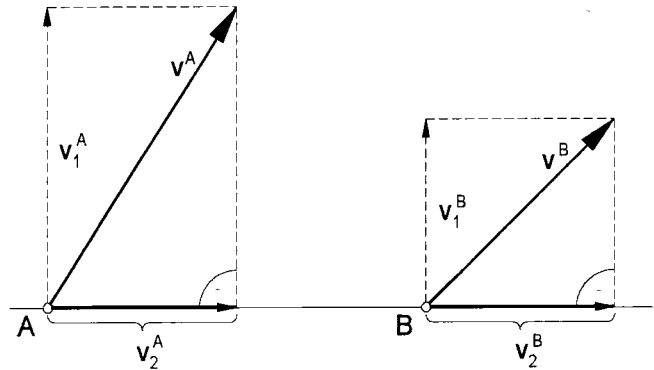
Pro lepší porozumění uijeme náčrtu na obr.12.5b.

Ukážeme, že hlavní kružnice k (kulové plochy κ), ležící v rovině ρ , je charakteristikou. Tzn., že tečna t trajektorie (šroubovice) libovolného bodu $T \in k$ leží v tečné rovině kulové plochy κ . Označme u tečnu šroubovice středu S kulové plochy. Podle principu

tuhosti úsečky (viz následná poznámka) jsou velikosti průmětů tečných vektorů v koncových bodech úsečky ST na tuto úsečku stejné. Jelikož $u \perp ST$, ($u \perp \rho \wedge ST \subset \rho$) je t rovněž kolmá k ST (průměty tečných vektorů jsou nulové) a t leží v tečné rovině kulové plochy. Bod T je bodem charakteristiky k , viz 12.3.3.

Poznámka-princip tuhosti úsečky

Uvažujme úsečku AB , pohybující se v prostoru, označme v^A, v^B vektory okamžitých rychlostí bodů A, B , obr.12.5c. Rozložíme-li vektory v^A, v^B na složky v_1^A, v_1^B , kolmé k AB a v_2^A, v_2^B ve směru AB , pak $v_2^A = v_2^B$. Je zřejmé, že vektor $B - A$ má konstantní velikost a tedy platí $(B(t) - A(t))^2 = konst.$ a derivováním $2(v^B - v^A)(B - A) = 0$, po úpravě $v_2^A = v_2^B$.



Obr.12.5c

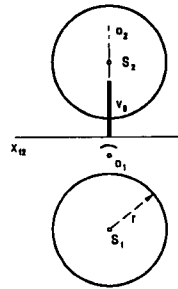
12.4.4 Úloha

V Mongeově promítání zobrazte charakteristiku k obalové plochy, která vznikne šroubovým pohybem (o, v_o , prav.) kulové plochy $\kappa = (S, r)$.

Řešení je provedeno na obrázku 12.6 pro případ, kdy je tečna t šroubovice středu S kulové plochy κ v průčelné poloze, $t \parallel \nu$.

Řešení

Podle 12.4.3 zobrazíme charakteristiku k na Archimedově serpentině a to je hlavní kružnice k na kulové ploše κ , ležící v rovině ρ kolmé k tečně t šroubovice středu kulové plochy κ . Tuto úlohu jsme již řešili v 11.3.2.



1) t je tečna šroubovice v bodě S , viz 8.7,

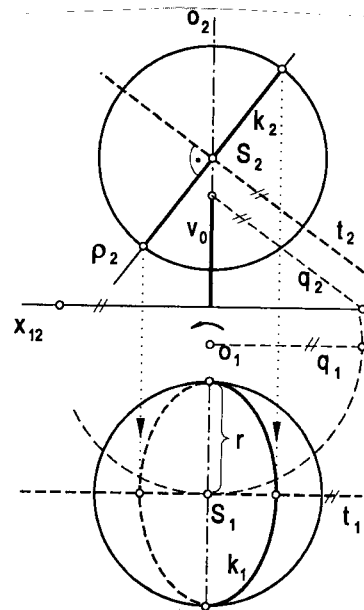
v našem případě $t \parallel \nu, t_1 \parallel x_{1,2}$.

2) Rovina $\rho : S \in \rho, \rho \perp t$ je tedy kolmá k nárysně, jejím nárysem je přímka $\rho_2, \rho_2 \perp t_2$.

3) $k = (S, r), k \subset \rho, \rho \perp \nu$.

Nárysem kružnice k ležící v promítací rovině ρ je úsečka, půdorysem elipsa, viz 3.6.4.

Poznámka. Pokud je tečna šroubovice středu S kulové plochy v obecné poloze, pak ji snadno "přešroubojeme" do průčelné polohy a užijeme výše uvedeného postupu.



Obr.12.6

12.4.5 Závěr

Charakteristika obalové plochy, která vznikne elementárním pohybem kulové plochy $\kappa = (S, r)$ je hlavní kružnice na této kulové ploše a leží v rovině kolmé k tečně trajektorie středu kulové plochy.

12.5 Obalové plochy vzniklé elementárním pohybem roviny ρ

12.5.1 Obalová plocha vzniklá rotací roviny ρ ,

která není kolmá k ose pohybu, ani s ní není rovnoběžná

Pohyb: **rotace**

Tvořící plocha κ : **rovina ρ , $o \not\perp \rho$, $o \not\parallel \rho$**

Obalová plocha (κ) : **rotační kuželová plocha**

Charakteristika k : dotyková površka rotační kuželové plochy a tvořící roviny ρ , která je tečnou rovinou kuželové plochy.

Na obr.12.7 je náčrt situace, na obr.12.8 je konstrukce v Mongeově promítání.

Konstrukce charakteristiky k :

1) Pro půdorys k_1 charakteristiky máme ($k \perp p^\rho \wedge p^\rho \subset \pi$) $\Rightarrow k_1 \perp p_1^\rho$,

2) $k \subset \rho, k = PN$,

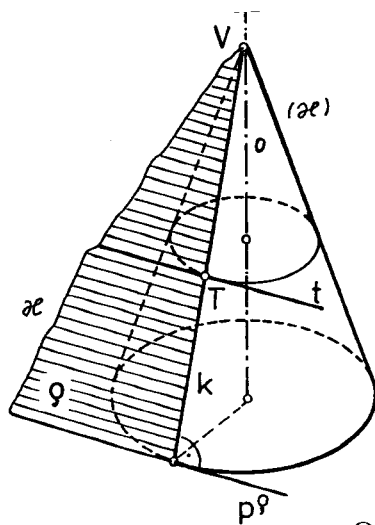
odvodíme nárys k_2 na základě

toho, že k leží v rovině ρ .

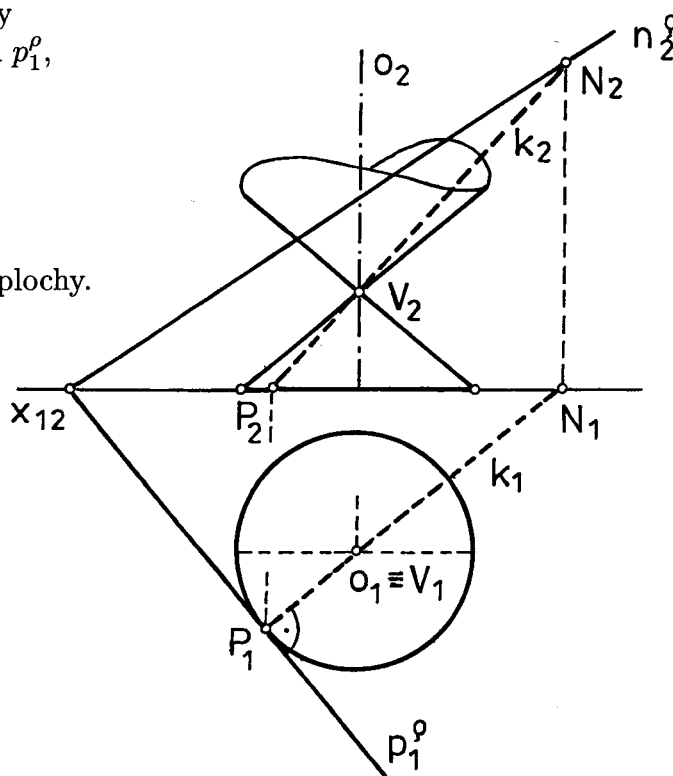
Charakteristika $k = PN$

je površka kuželové plochy.

3) $V \equiv k \cap o$ je vrchol kuželové plochy.



Obr.12.7



Obr.12.8

Ověření charakteristiky provedeme současně pro 12.5.1 a 12.5.2 :

Tečna t trajektorie libovolného bodu T charakteristiky k leží v tvořící rovině ρ a ta je zároveň svojí tečnou rovinou. Takže površka k kuželové (resp.válcové) obalové plochy je podle 12.3.3 je její charakteristikou.

12.5.2 Obalová plocha vzniklá rotací roviny ρ , jenž je rovnoběžná s osou rotace

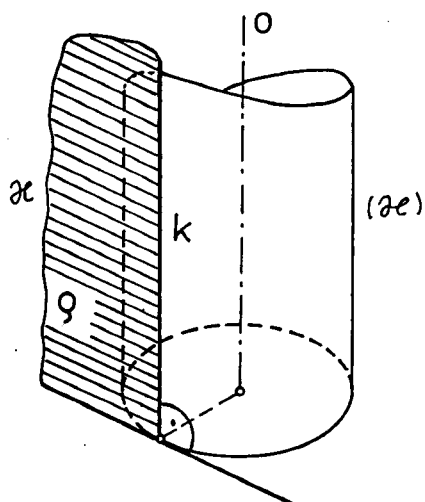
Pohyb: **rotace**

Tvořící plocha κ : **rovina ρ , $o \parallel \rho$**

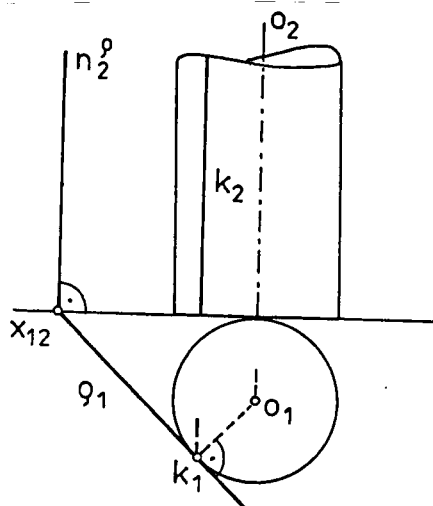
Obalová plocha (κ) : **rotační válcová plocha**

Charakteristika k : dotyková površka rotační válcové plochy a tvořící roviny ρ

Náčrt charakteristiky je na obr.12.9a, konstrukce v Mongeově promítání na obr.12.9b.



Obr.12.9a



Obr.12.9b

12.5.3 Obalová plocha vzniklá šroubovým pohybem roviny ρ , která není kolmá k ose pohybu, ani s ní není rovnoběžná

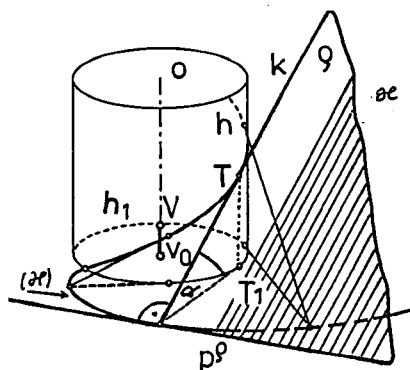
Pohyb: **šroubový**, je dáno $o \perp \pi$, v_0 a smysl

Tvořící plocha κ : **rovina** ρ , $\rho \not\perp o$, $\rho \not\parallel o$

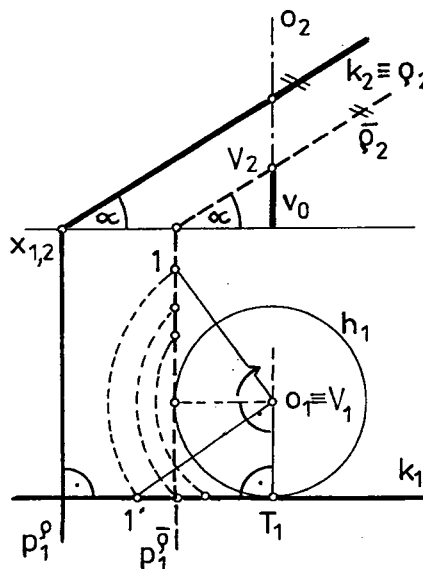
Obalová plocha (κ):

plocha tečen šroubovice h .

Charakteristika k : tečna k šroubovice h , která leží v rovině ρ a svírá úhel α s půdorysnou, $\alpha = \angle \rho \pi$, viz obr. 12.10a.



Obr.12.10a



Obr.12.10b

Ověření charakteristiky k , viz obr. 12.10.

Tvořící plocha je rovina ρ a její tečná rovina s ní splývá. Charakteristika roviny ρ je tvořena všemi jejími body, ve kterých tečna trajektorie (šroubovice h) leží v rovině ρ (viz 12.3.3). Površky řídicího kužele příslušné k těmto tečnám leží v rovině $\bar{\rho}$, $V \in \bar{\rho}$, $\bar{\rho} \parallel \rho$, půdorysné stopníky površek vytvoří $p^{\bar{\rho}}$. Obrácením známé konstrukce tečny šroubovice h získáme půdorys k_1 charakteristiky k . Charakteristika je tedy tečna šroubovice h v bodě T . Obalová plocha je tedy plocha tečen šroubovice h . Rovina ρ je tečnou rovinou plochy podél celé charakteristiky. Obrázek 12.10b je pomocný a pomůže pochopení předcházejících úvah. Rovina ρ je zde v poloze kolmé k nárysně.

12.5.4 Úloha

Zobrazte charakteristiku obalové plochy, která vznikne šroubovým pohybem (o, v_o , prav.) roviny ρ , $\rho \not\parallel o$, $\rho \not\perp o$.

Řešení, obr.12.11.

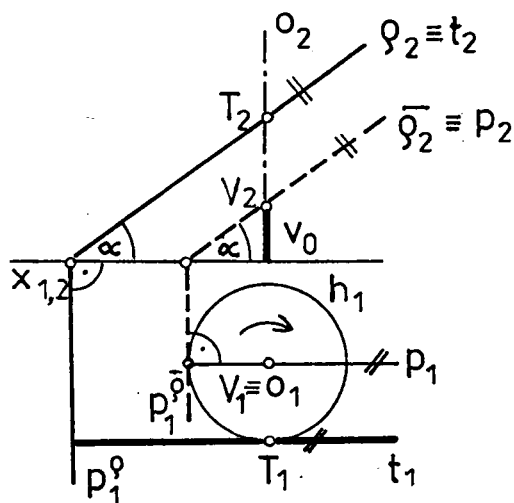
Sestrojíme šroubovici h , jejíž tečny vytvoří obalovou plochu roviny ρ a tečna t této šroubovice je charakteristikou obalové plochy, podle 12.5.3. Při řešení v Mongeově promítání si všimněte, že daná rovina ρ je nárysně promítací a tím je konstrukce jednodušší.

- 1) $\alpha = \angle \rho \pi$, úhel stoupání šroubovice h .
- 2) $\bar{\rho} : V \in \bar{\rho}, \bar{\rho} \parallel \rho$.
- 3) $\bar{\rho}$ je tečná rovina řídicí kuželové plochy \Rightarrow můžeme sestavit půdorys h_1 šroubovice h .
- 4) p je povrchka řídicí kužel.plochy, $p \in \bar{\rho}$.
- 5) Charakteristika $t : t \parallel p, t_1$ je tečna kružnice $h_1, t_2 \equiv \rho_2, T \in t, t$ je tečna

šroubovice h .

Poznámka

Plocha tečen šroubovice z 12.5.3 a 12.5.4 se nazývá **rozvinutelná šroubová plocha**, setkáme se s ní ve 13. kapitole.



Obr.12.11

12.5.5 Obalová plocha vzniklá šroubovým pohybem roviny rovnoběžné s osou pohybu

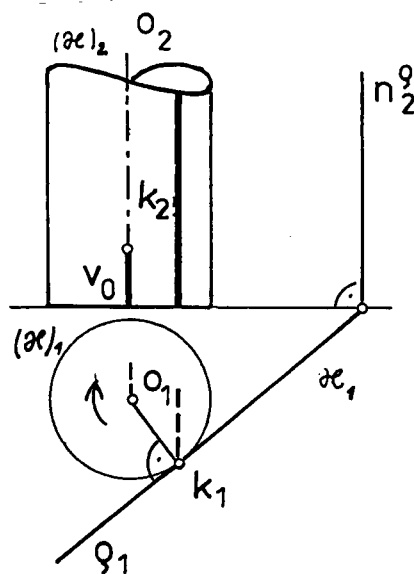
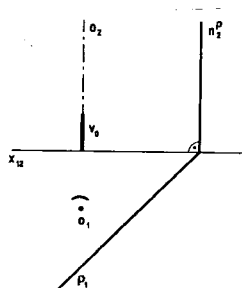
Pohyb : šroubový, $o \perp \pi$

Tvořící plocha κ : rovina ρ , $\rho \parallel o$

Obalová plocha (κ) : rotační válcová plocha

Charakteristika k : dotyková povrchka rotační válcové plochy a tvořící roviny ρ ,

řešení v Mongeově promítání je na obr. 12.12.



Obr.12.12

12.6 Obalové plochy vzniklé elementárním pohybem rotačních ploch

Z předcházejících úvah je zřejmé, že obalová plocha je určena pohybem tvořící křivky tj. charakteristiky. Problematika obalových ploch je tím omezena na nalezení charakteristiky, neboť další úlohy na plochách jsme již vyřešili dříve u rotačních a šroubových ploch.

12.6.1 Konstrukce bodů charakteristiky obalové plochy vzniklé elementárním pohybem rotační plochy κ , viz náčrt na obrázku 12.13a.

Konstrukci můžeme stručně zdůvodnit takto: Na rovnoběžkové kružnici p tvořící rotační plochy hledáme body X , ve kterých tečná rovina tvořící plochy obsahuje tečnu trajektorie tohoto bodu. K tomu účelu sestrojíme pomocnou kulovou plochu κ^P , která se dotýká tvořící rotační plochy κ podél rovnoběžky p , viz obrázek 12.1. Na kulové ploše κ^P snadno sestrojíme body, ve kterých tečna trajektorie leží v její tečné rovině podle 12.4. Tyto body leží na charakteristice m kulové plochy. Průsečíky kružnic p a m jsou hledané body X .

Zdůvodnění zapíšeme symbolicky takto :

a) $p \equiv \kappa \cap \kappa^P, m \equiv \kappa^P \cap (\kappa^P), k \equiv \kappa \cap (\kappa) = ?$

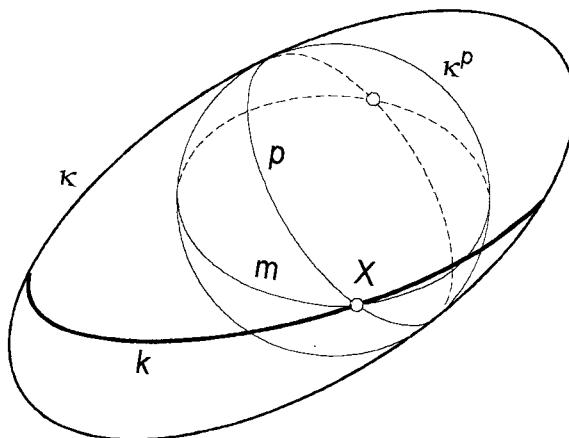
b) Pro bod X charakteristiky platí $X \in m \Rightarrow$ tečna trajektorie bodu X leží v tečné rovině κ^P .

c) $X \in p \Rightarrow$ totožnost tečných rovin pomocné kulové plochy κ^P a tvořící plochy κ v bodě X .

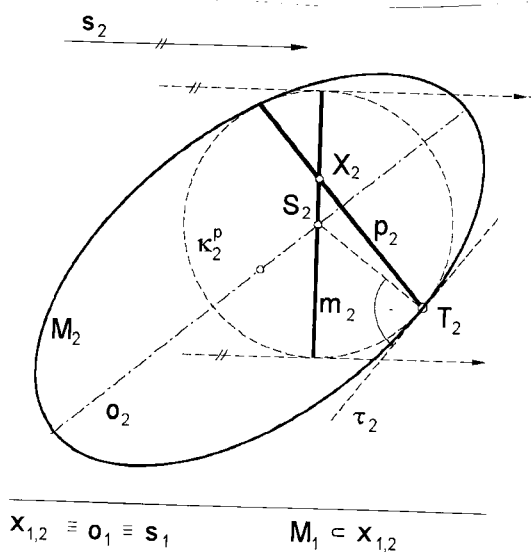
d) z b) c) \Rightarrow tečna trajektorie v bodě X leží v tečné rovině tvořící plochy κ a bod X je bodem charakteristiky k .

Postup konstrukce :

- 1) Zvolíme rovnoběžkovou kružnici p na tvořící ploše κ .
- 2) Sestrojíme pomocnou kulovou plochu κ^P , dotýkající se κ podél rovnoběžky p .
- 3) Sestrojíme charakteristiku m obalové plochy (κ^P) vzniklé pohybem kulové plochy κ^P .
- 4) Pokud existují průsečíky X rovnoběžky p s charakteristikou m , $\{X\} = m \cap p$, pak jsou to body hledané charakteristiky k .

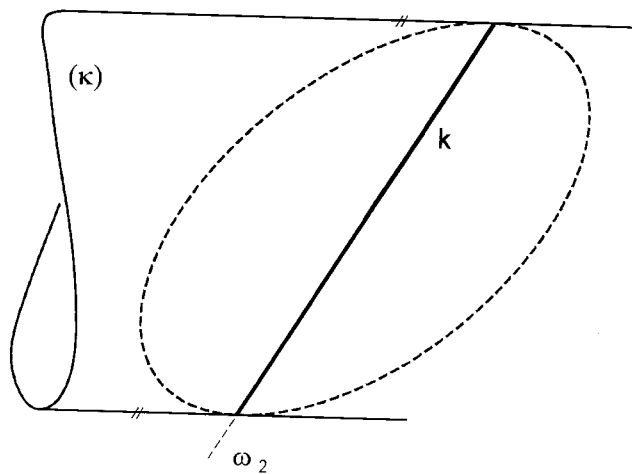


Obr.12.13a



$x_{1,2} \equiv o_1 \equiv s_1 \quad M_1 \subset x_{1,2}$

Obr.12.13b



Obr 12.13c

Příklad

Výše uvedený postup konstrukce bodu X charakteristiky k demonstrujeme na jednoduchém příkladě obalové plochy vzniklé translací (směr s) rotačního elipsoidu (osa o , meridián M). Z obrázku 12.13b je zřejmé, že osa o i hlavní meridián M leží v nárysně, můžeme se omezit na konstrukci nárysu X_2 bodu X charakteristiky k :

- 1) Volba rovnoběžkové kružnice p na elipsoidu, jejím nárysem je úsečka p_2 .
- 2) κ^p se dotýká elipsoidu podél rovnoběžky p , její střed S leží na normále elipsoidu (tečná rovina τ v bodě T meridiánu M je nárysně promítací, τ_2 je tečnou elipsy M v T , $ST \perp \tau_2$).
- 3) Charakteristika m obalové plochy vzniklé translací pomocné kulové plochy κ^p je její hlavní kružnice m v rovině kolmé ke směru s . $s \parallel \nu \Rightarrow$ nárysem m je úsečka m_2 .
- 4) Bod $X_2 \equiv m_2 \cap p_2$ je nárysem bodu X hledané charakteristiky k .
- 5) Volba další rovnoběžkové kružnice p na elipsoidu.

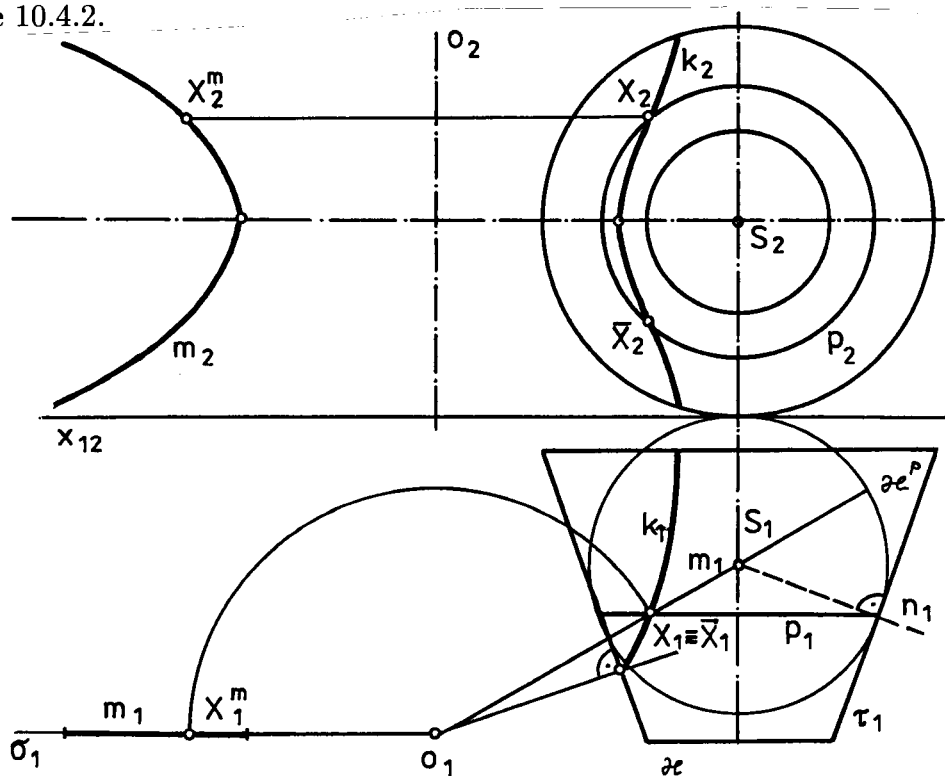
Poznámka. Výslednou obalovou plochou je válcová plocha, vzniklá translací charakteristiky k (elipsa v rovině ω , $\omega \perp \nu$), viz obr.12.13c.

12.6.2 Úloha

Sestrojte charakteristiku k obalové plochy, která vznikne rotací pláště rotačního komolého kužele kolem osy o . Sestrojte hlavní meridián této obalové plochy.

Řešení podle 12.6.1, v Mongeově promítání na obr.12.14:

- 1) p je zvolená rovnoběžka na kuželi.
- 2) Sestrojíme pomocnou kulovou plochu $\kappa^p = (S, r)$, vepsanou kuželi podél rovnoběžky p . Střed S leží na společné normále n obou ploch a na ose kužele. Sestrojíme normálu ke vhodné společné tečné rovině τ ploch, v našem zadání je $\tau \perp \pi$.
- 3) m je charakteristika na anuloidu (viz 12.4.2).
- 4) Průsečky $\{X\} \equiv m \cap p$ jsou body hledané charakteristiky k .
- 5) Charakteristika k je tvořící křivkou obalové plochy, konstrukce meridiánu je zřejmá podle 10.4.2.



Obr.12.14

12.6.3 Úloha

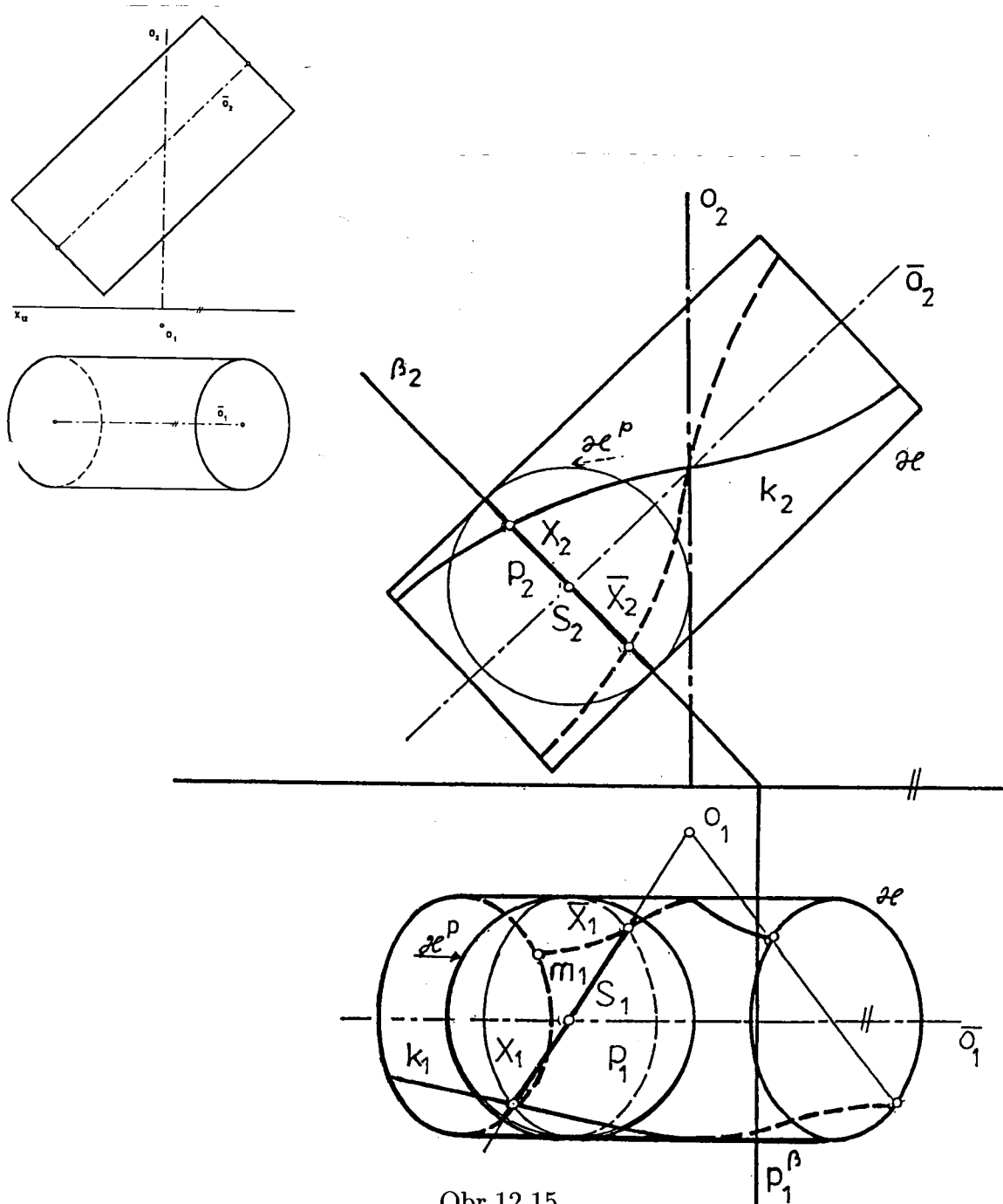
Sestrojte charakteristiku obalové plochy, která vznikne rotací části rotační válcové plochy kolem osy o .

Řešení podle 12.6.1 v Mongeově promítání na obr.12.15.

- 1) p je zvolená rovnoběžka na válcové ploše.
- 2) κ^p je pomocná vepsaná kulová plocha, $\kappa^p = (S, r)$
- 3) m je charakteristika na (κ^p) (viz 12.4.2)
- 4) Průsečíky $\{X\} \equiv m \cap p$ jsou body charakteristiky k .

Poznámka

V našem případě osa válcové plochy $\bar{o} \parallel \nu$, rovnoběžková kružnice leží v rovině $\beta \perp \bar{o}, \beta \perp \nu$. Střed S pomocné vepsané kulové plochy leží na normále ke vhodné společné tečné rovině τ obou ploch, v našem případě je $\tau \perp \nu$.



Obr.12.15

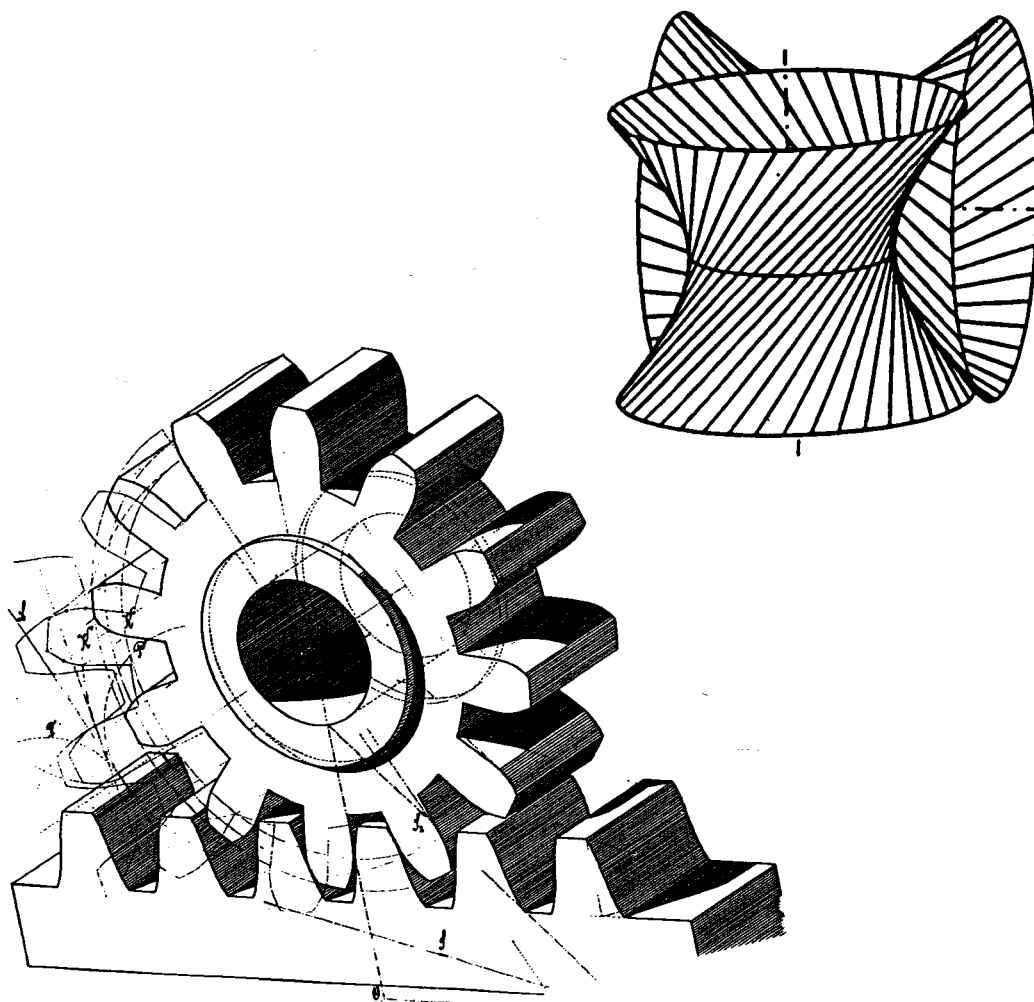
12.6.4 Charakteristika obalové plochy vzniklé **šroubovým pohybem** rotační plochy se sestrojí analogicky, jako v předcházejících úlohách s tím rozdílem, že pomocná vepsaná kulová plocha vytvoří Archimedovu serpentinu (viz 12.4.3).

V předcházejících úvahách jsme užívali jako pomocnou plochu ke konstrukci charakteristiky pouze vepsanou kulovou plochu a tím jsme se omezili pouze na obalové plochy, vznikající pohybem rotačních ploch, kterým lze kulové plochy vepsat.

Charakteristiky obalových ploch, vznikajících elementárním pohybem kuželových a válcových ploch (nemusí být rotační), lze konstruovat analogicky k výše popsané metodě, jestliže jako pomocnou plochu volíme tečnou rovinu kuželové příp. válcové plochy.

S užitím obalových ploch se setkáváme ve strojnické praxi u řady obráběcích nástrojů, u brusných kotoučů, fréz i při konstrukci sdružených ploch (sdružené plochy jsou plocha a její obalová plocha) ozubených kol (obrázek 12.16), včetně kompresorů apod.

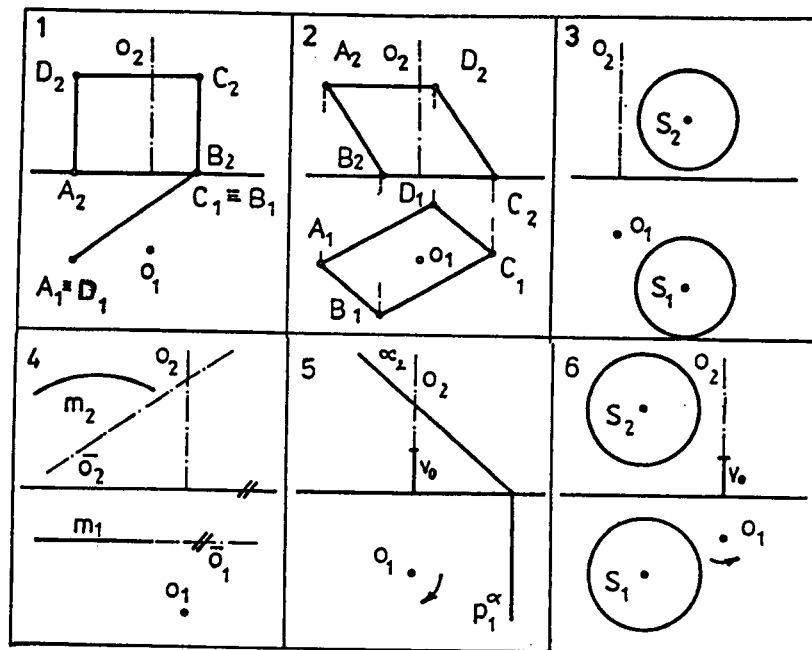
Studium geometrických vlastností obalových ploch tvoří základ k dobré představě o funkci těchto ploch v praxi.



Obr.12.16

Cvičení

- 1) - 2) Sestrojte obalovou plochu, která vznikne rotací rovnoběžníka ABCD kolem osy o .
- 3) Sestrojte charakteristiku obalové plochy při rotaci kulové plochy $\kappa = (S, r)$ kolem osy o a hlavní meridián vzniklé plochy.
- 4) Sestrojte charakteristiku obalové plochy při rotaci dané rotační plochy (osa \bar{o} , meridián m) kolem osy o a hlavní meridián vzniklé plochy.
- 5-6) Sestrojte a) charakteristiku, b) hlavní meridián, c) čelní řez půdorysnou π obalové plochy, která vznikne šroubovým pohybem kulové plochy $\kappa = (S, r)$ (případně roviny ω).



Obr.12.17