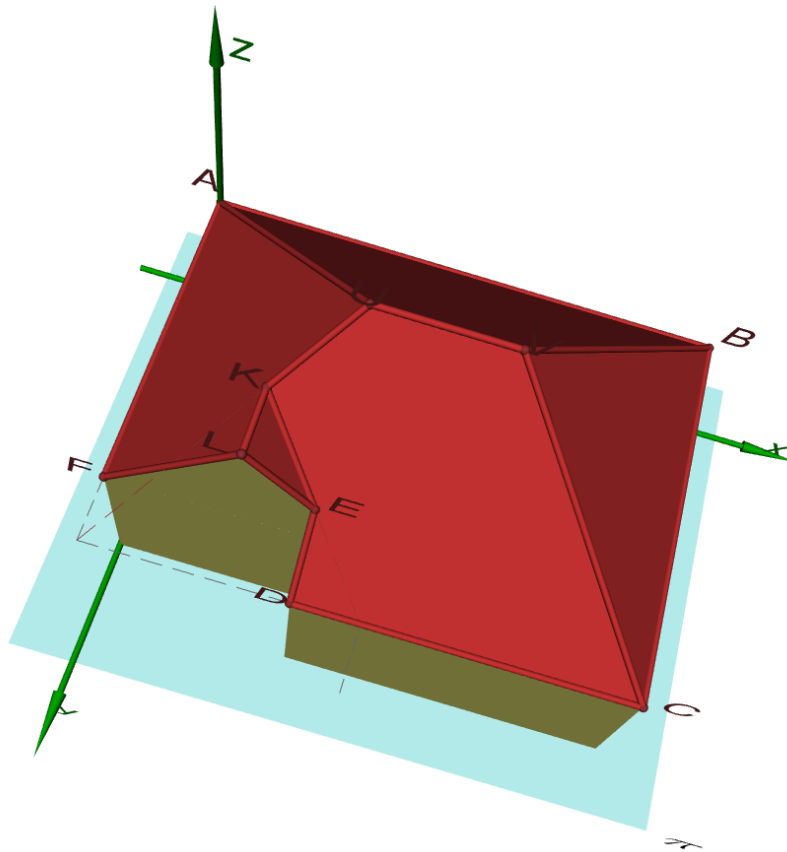


Teoretické řešení střech

Zastřešení daného půdorysu se zastavěným koutem – zářezová metoda v pravoúhlé axonometrii

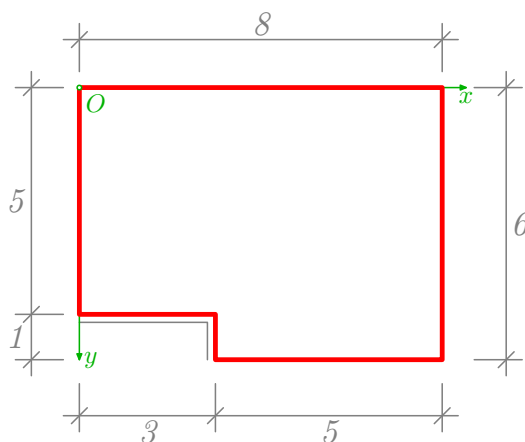


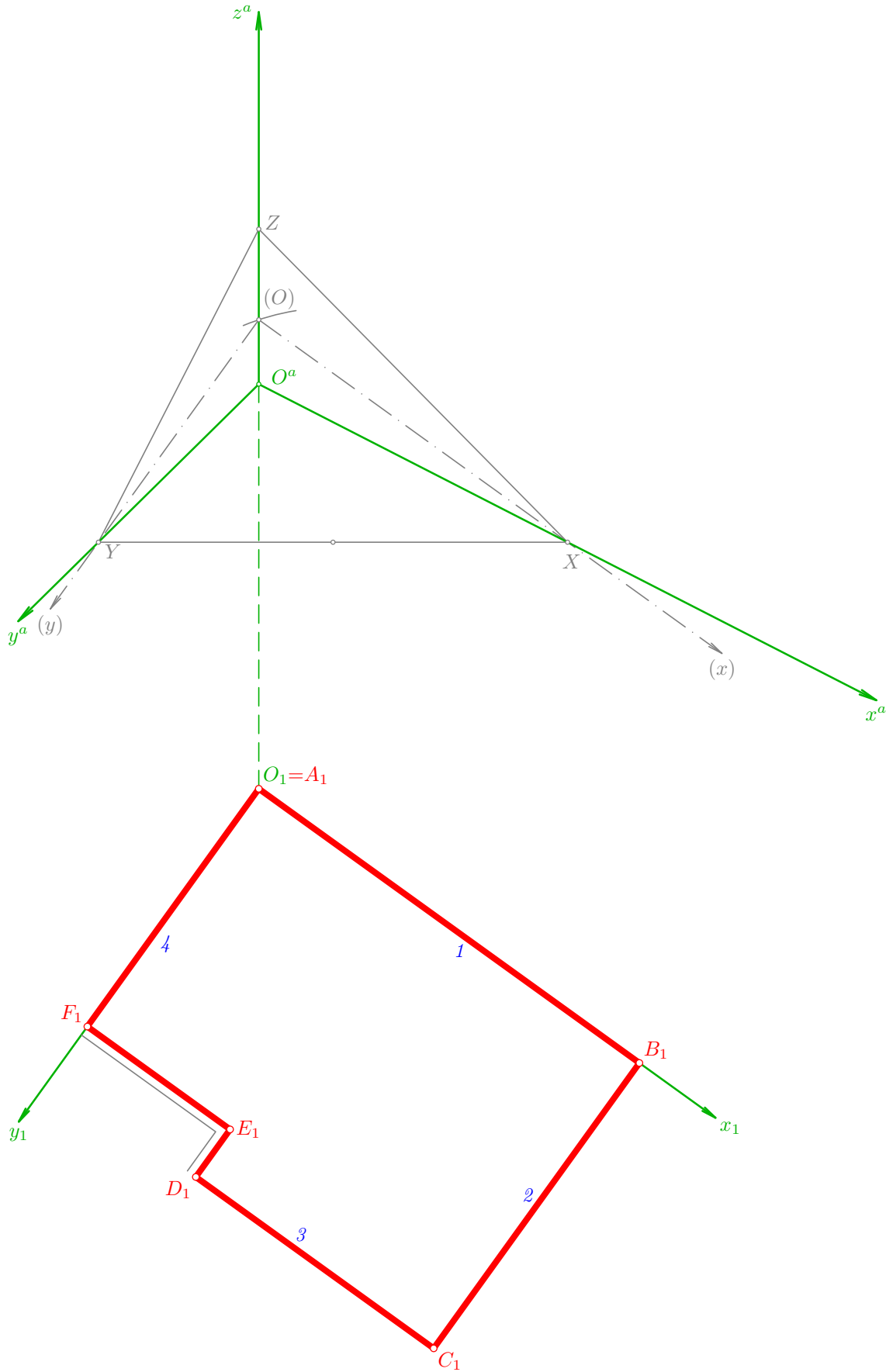
Řešené úlohy

Příklad: Pomocí zářezové metody zobrazte v pravoúhlé axonometrii $\Delta(8; 6; 7,5)$ úhlovou střechu nad daným půdorysem se **zastavěným koutem**; střešní roviny mají spád 1 : 1, okap leží ve výšce $v = 2,5$, kóty a souřadnice jsou uvedeny v metrech, užitě měřítko $M1 : 100$.

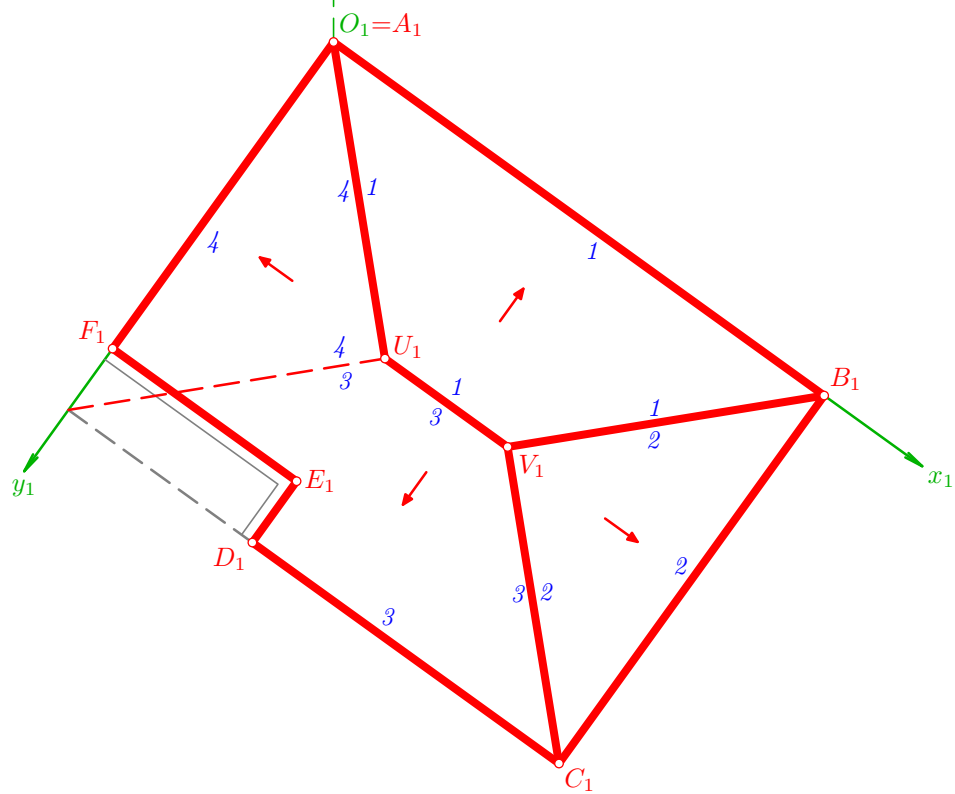
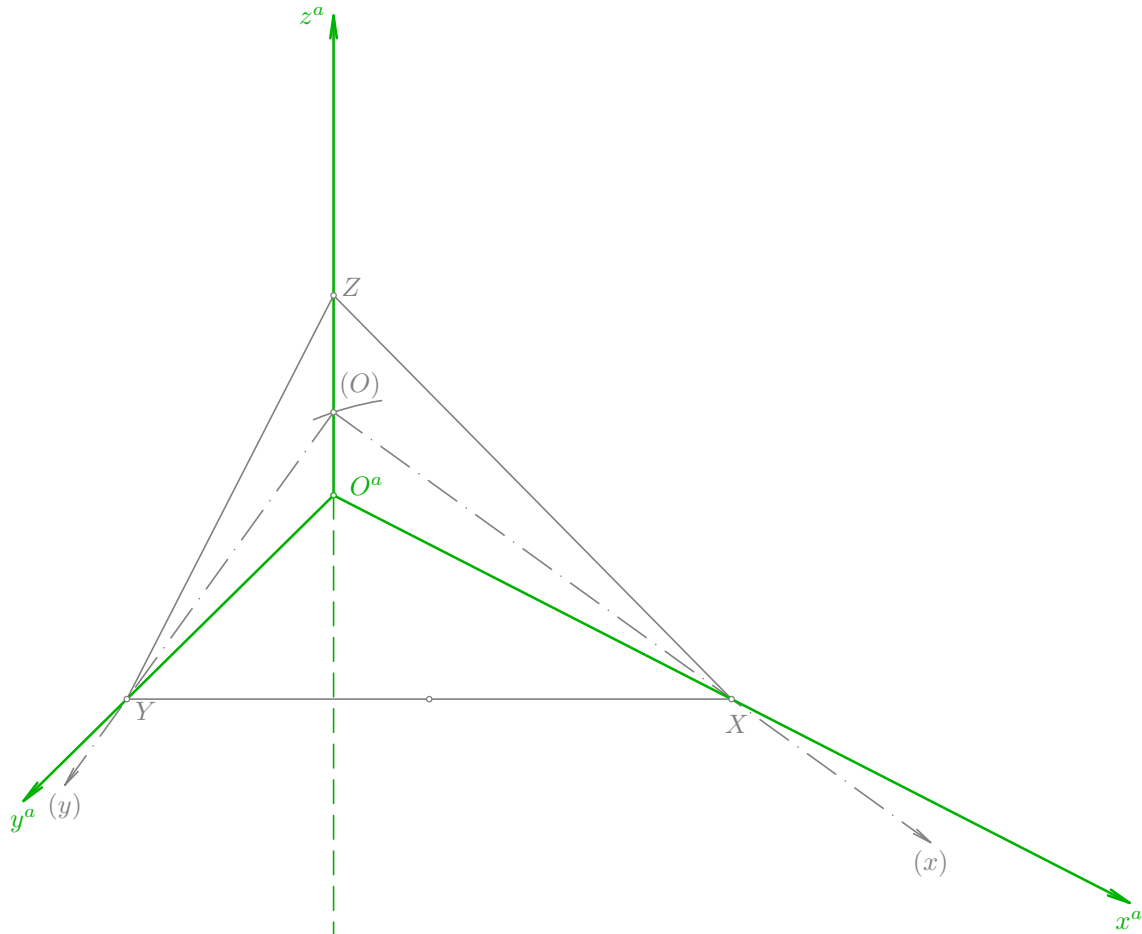


náčrt:

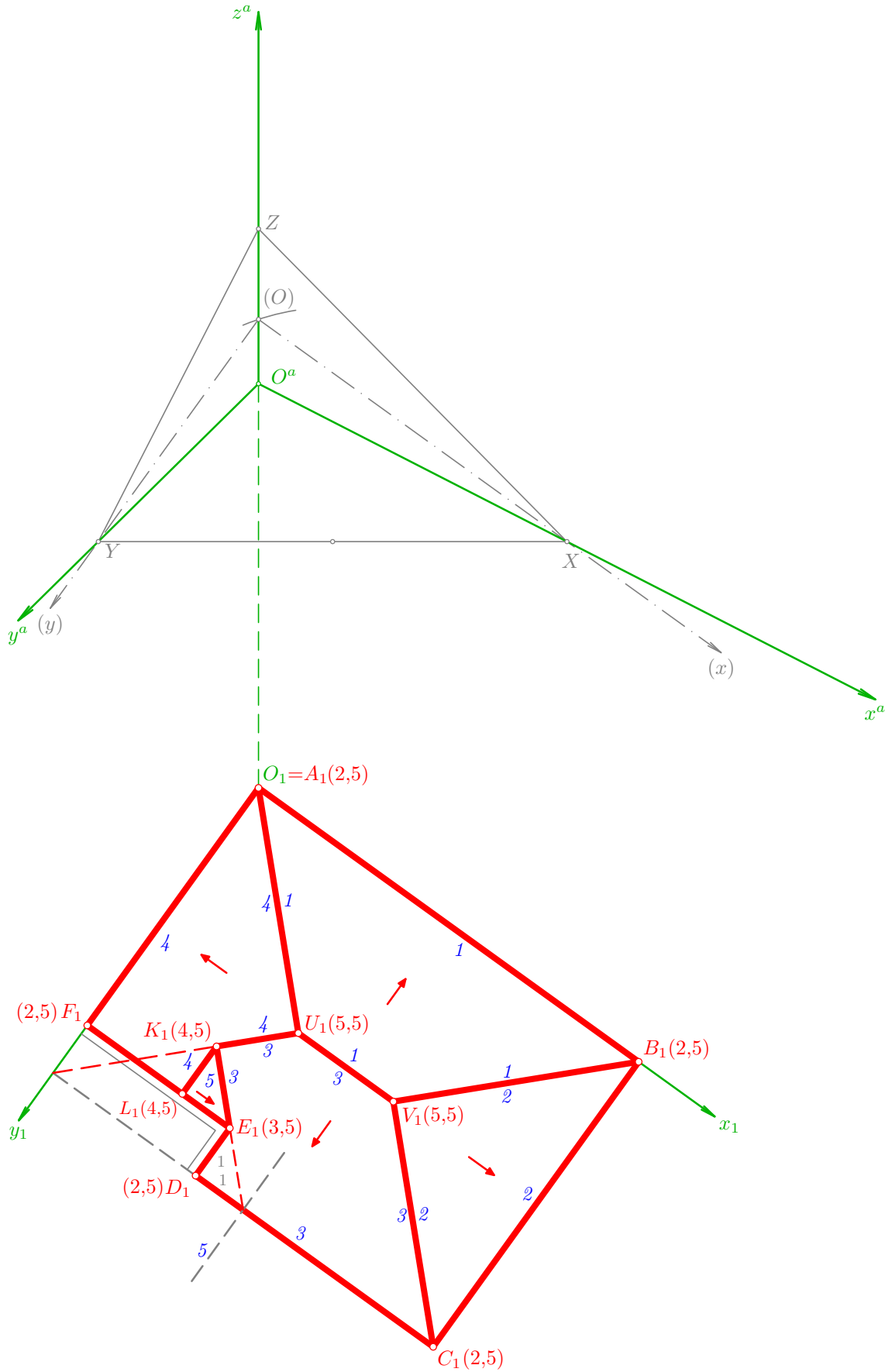




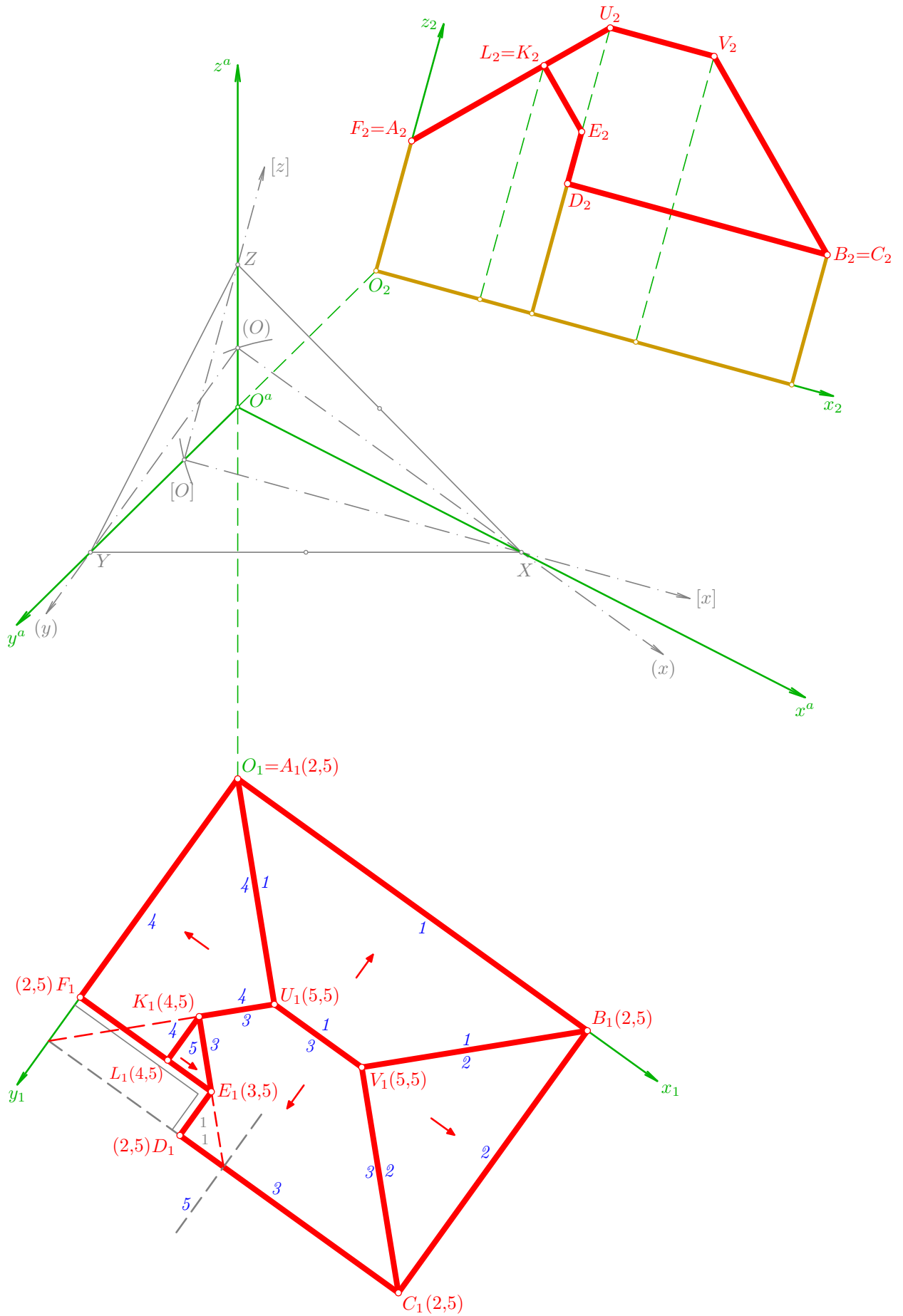
- podle zadání sestrojme axonometrický trojúhelník XYZ , kde $|XY| = 8$, $|YZ| = 6$ a $|ZX| = 7,5$; v pravoúhlé axonometrii se souřadnicové osy x, y, z promítnou jako výšky x^a, y^a, z^a v axonometrickém trojúhelníku XYZ , tj. platí $x^a \perp YZ, X \in x^a, y^a \perp XZ, Y \in y^a, z^a \perp XY, Z \in z^a$, a jejich společný průsečík O^a (tzv. **ortocentrum** trojúhelníka XYZ) je axonometrickým průmětem počátku O souřadnicové soustavy; otočme půdorysnu kolem přímky XY do axonometrické průmětny, ze dvou možností vyberme pro zářezovou metodu vhodnější otočení o menší úhel; otočený poloha (O) počátku O pak leží na Thaletově kružnici sestrojené nad průměrem XY a na přímce z^a mezi body O^a a Z ; čerchovaně doplňme otočené polohy $(x) = (O)X, (y) = (O)Y$ souřadnicových os x, y ; tento otočený půdorys nyní vysuňme směrem dolů o vhodně zvolenou vzdálenost – na přímce z^a zvolme vysunutý půdorys O_1 počátku a jím veďme přímky x_1, y_1 , kde $x_1 \parallel (x)$ a $y_1 \parallel (y)$; do vysunutého půdorysu podle náčrtu zakresleme půdorys daného objektu, vyznačme příslušný koutový zákaz, okapové vrcholy popíšme A, B, C, D, E, F a očísľujme volné okapy



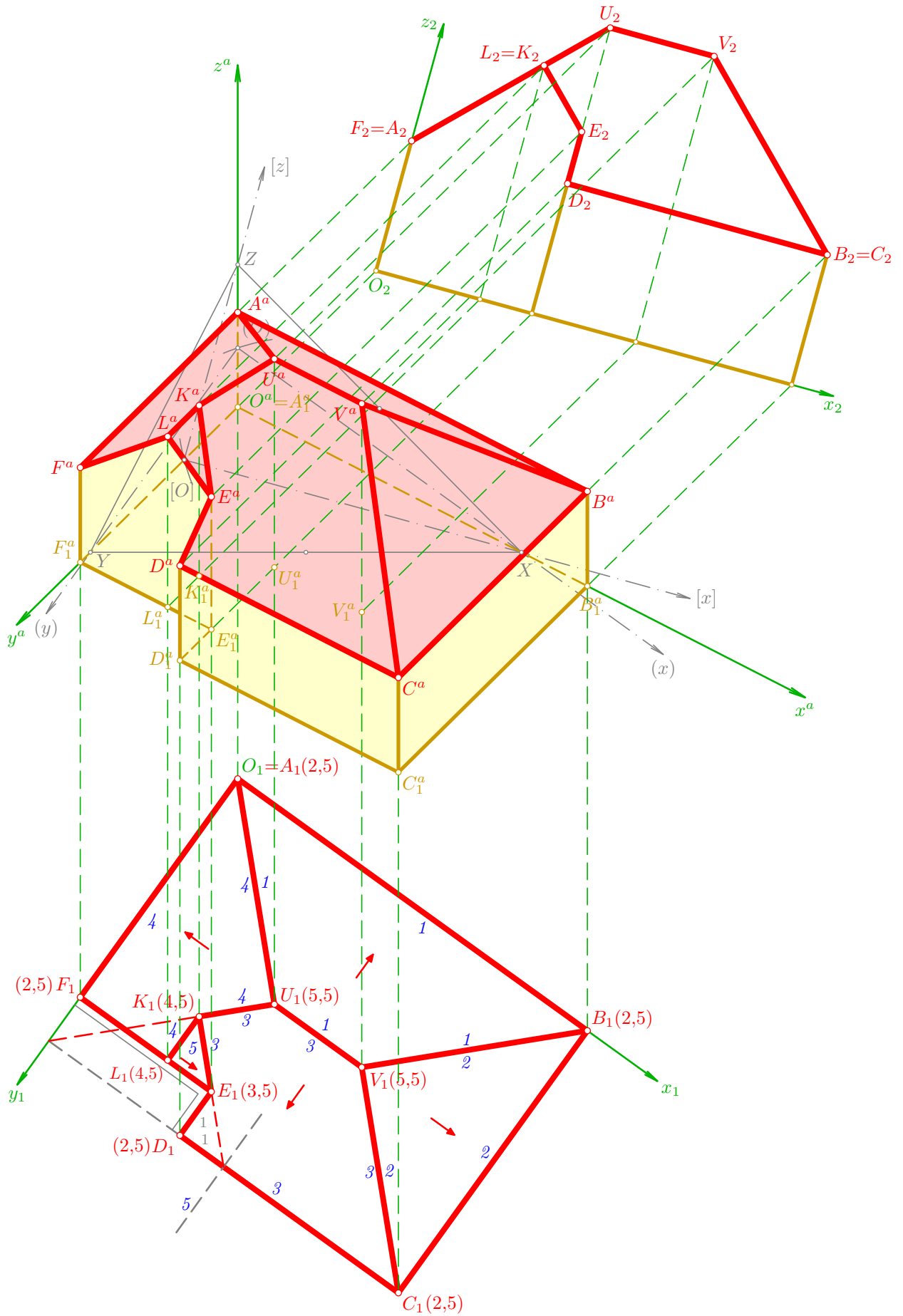
- zastavěný kout řešíme, jakoby tam nebyl – doplníme obdélník s vrcholy A, B, C o falešný roh a nad tímto půdorysem sestrojíme obyčejnou valbovou střechu; z rohu A tak vychází nároží mezi rovinami 1 a 4, z rohu B jde nároží mezi rovinami 1 a 2, z rohu C vychází nároží mezi rovinami 2 a 3 a konečně z falešného rohu by šlo nároží mezi střešními rovinami 3 a 4 – jeho půdorys zatím ponecháme jen čárkovaně; konce valem 2 a 4 spojíme hřebenem UV mezi rovinami 1 a 3; kdybychom z takto sestrojené valbové střechy vyřízli zadaný kout, zjistili bychom, že rovina číslo 3 svádí vodu i na stanovený zákaz (toto místo dořešíme v následujícím kroku přikloněním poslední páté střešní roviny); pro zajímavost poznamenejme, jak by řešení dopadlo, kdyby daný zastavěný kout nebyl obdélníkový ale čtvercový: nároží vedené z falešného rohu by vedlo přímo nad koutovým vrcholem, zákaz by tím byl vyřešen a stačilo by tedy ponechat obyčejnou valbovou střechu s vyříznutým koutem – zkuste si tuto speciální variantu načrtnout do volného místa na této stránce. . .



- než dořešíme problematické místo v zastavěném koutě, stanovme výšky jednotlivých okapových a střešních vrcholů (připišme je k příslušným průmětům do oblých závorek jako kóty); všechny body na okapu leží podle zadání ve výšce $v = 2,5$; to ovšem neplatí pro koutový vrchol E , který vlastně neleží na (volném) okapu nýbrž na zákalazu – pro jeho výšku při daném spádu $1 : 1$ platí $z_E = v + |D_1E_1| = 2,5 + 1 = 3,5$; okapy číslo 1 a 3 jsou podle zadání vzdálené o 6 metrů a hřeben UV je tedy ve výšce $z_U = z_V = v + \frac{6}{2} = 2,5 + 3 = 5,5$; poslední střešní rovinu číslo 5 přikloníme tak, aby její okap byl kolmý k okapu číslo 3 a abychom se s ní trefili do bodu E – v půdoryse tedy nanesme délku $|D_1E_1| = 1$ od bodu D_1 na úsečku D_1C_1 a čárkovaně kolmo vyznačme okap číslo 5; získáme tak jakýsi fiktivní kout, z něhož půjde úžlabí mezi rovinami 3 a 5, které projde bodem E a skončí v bodě K na nároží mezi 3 a 4; tím se uzavře rovina číslo 3 a zbývá jen oddělit roviny číslo 4 a 5 hřebenem KL ; z roviny 5 se na střeše realizuje pouze trojúhelník KLE , po němž je voda sváděna na rovinu číslo 3; střecha se zastavěným koutem je nyní dořešena, pro úplnost doplníme do oblých závorek výšky bodů K, L : $z_K = z_L = v + |F_1L_1| = 2,5 + 2 = 4,5$



- abychom mohli daný objekt s vyřešenou střechou názorně zobrazit pomocí zářezové metody, budeme potřebovat ještě jeho vysunutý nárys; otočme tedy nárysnu kolem přímky XZ do axonometrické průmětny, a to opět o menší ze dvou možných úhlů; otočená poloha $[O]$ počátku musí ležet na přímce y^a mezi body O^a, Y a na Thaletově kružnici sestrojené nad úsečkou XZ ; přímky $[x] = [O]X$, $[z] = [O]Z$ jsou pak otočené polohy souřadnicových os x, z ; vysuňme otočený nárys po přímce y^a – ve vhodné vzdálenosti zvolme bod $O_2 \in y^a$ a veďme jím přímky x_2, z_2 , kde $x_2 \parallel [x]$ a $z_2 \parallel [z]$; do takto vysunutého nárysu nyní odvoďme nárys daného objektu; přitom ovšem nemůžeme používat ordinály jako v klasickém Mongeově promítání, ale budeme se řídit pomocí souřadnic jednotlivých bodů – pro nárys nám stačí příslušné x -ové a z -ové; x -ové budeme odečítat ve vysunutém půdoryse jako vzdálenosti od osy y_1 a z -ové máme pro každý bod uvedeny tamtéž v oblých závorkách jako kóty; pro jistotu uvedme jednotlivé hodnoty pro každý bod: $x_A = 0, z_A = 2,5$; $x_B = 8, z_B = 2,5$; $x_C = 8, z_C = 2,5$ (je tedy $B_2 = C_2$); $x_D = 3, z_D = 2,5$; $x_E = 3, z_E = 3,5$; $x_F = 0, z_F = 2,5$ (je tedy $F_2 = A_2$); $x_U = 3, z_U = 5,5$; $x_V = 5, z_V = 5,5$; $x_K = 2, z_K = 4,5$; $x_L = 2, z_L = 4,5$ (je tedy $K_2 = L_2$); v náryse se jeví valba číslo 2 jako úsečka B_2V_2 , podobně je vidět rovina číslo 4 jako úsečka A_2U_2 , přičemž musí platit $K_2 \in A_2U_2$; současně vidíme z profilu u dvou posledně jmenovaných rovin jejich skutečný sklon 45° , který odpovídá danému spádu $1 : 1$



- na závěr provedme pro každý bod sestrojeného objektu zážezovou metodu – zasuneme zpět jeho vysunutý půdorys i nárys, a získáme tak názorný axonometrický průmět tohoto objektu i s vyřešenou střechou; konkrétně popíšeme konstrukci např. pro bod B : jeho vysunutým půdorysem B_1 vedme slabě čárkovaně rovnoběžku s přímkou z_a (což je současně kolmice ke straně XY axonometrické trojúhelníka) a hledíme její průsečík se slabě čárkovanou přímkou vedenou vysunutým nárysem B_2 rovnoběžně s přímkou y^a (tj. kolmo ke straně XZ) – takto získaný bod B^a je axonometrickým průmětem bodu B ; doplníme ještě jeho axonometrický půdorys B_1^a : stačí, když vedeme rovnoběžku s přímkou y^a bodem, který leží na ose x_2 „pod“ bodem B_2 , a určíme její průsečík se svislou přímkou B_1B^a – při přesném rýsování bychom se měli trefit na průmět x^a osy x , neboť na ní bod B_1 vskutku leží; analogicky postupujeme u ostatních bodů, na závěr určíme viditelnost v axonometrickém průmětu a vytáhneme výsledek – v jednom obrázku tak máme tři různé pohledy na stejný objekt, dva z nich jsou výhodné z metrického hlediska (snadno v nich určíme skutečné vzdálenosti), třetí s nimi díky použité metodě jednoznačně koresponduje a jeho hlavním přínosem je především názornost. . .

□