

# PARABOLA

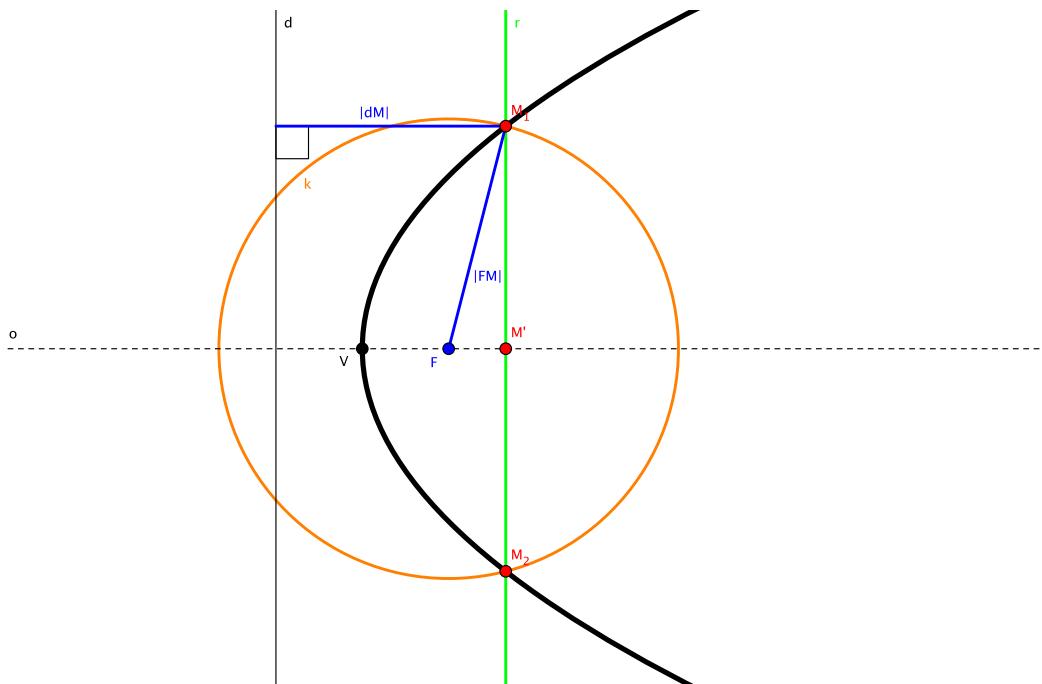
## Ohnisková definice

**Parabola:** Množina všech bodů, které mají od pevného bodu (ohniska) a pevné přímky (řídicí přímky), která tímto bodem neprochází, stejné vzdálenost.

$V$  - vrchol,  $o$  - osa,  $F$ -ohnisko,  $d$ - řídicí přímka,  $|Fd|$ - parametr,  $\overline{FM}$ , kolmice na  $d$  přes  $M$  - průvodiče

$$|Md| = |FM|$$

**Bodová konstrukce:** dánou  $F, d$



Bodová konstrukce

$$1) \text{ Zvol } M' \text{ na } o; |dM'| \leq |FM'|$$

$$2) \text{ } k(F, |dM'|)$$

$$3) \text{ } r \parallel d; |rd| = |dM'|$$

$$4) \text{ } M_1, M_2 = k \cap r$$

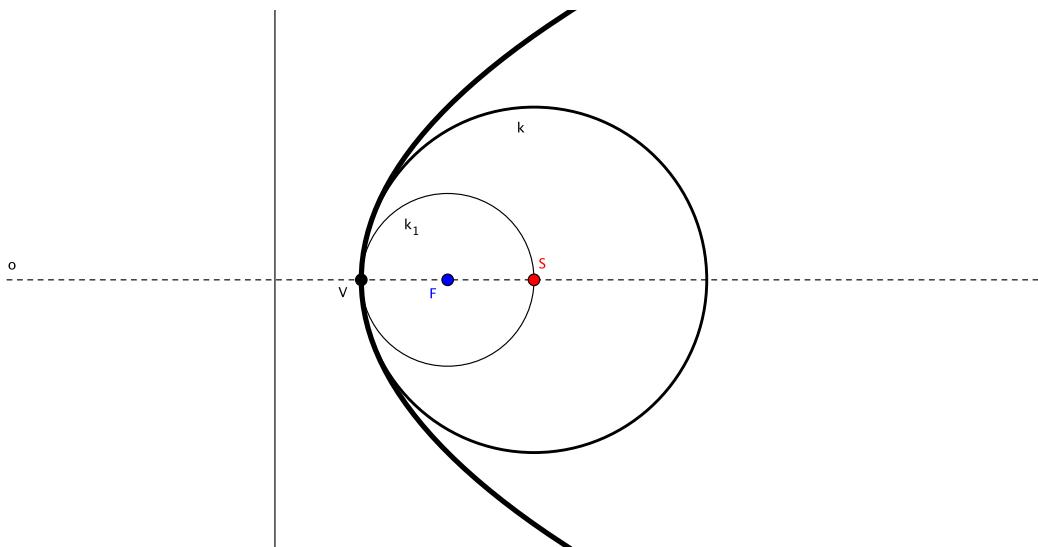
**Hyperoskulační kružnice:** dotyková kružnice ve vrcholu.

Konstrukce: dánou  $d, F, o$

$$1) \text{ } k_1\left(F, \frac{p}{2}\right)$$

$$2) \text{ } S = k_1 \cap o; S \neq V$$

$$3) \text{ } k(S, p)$$



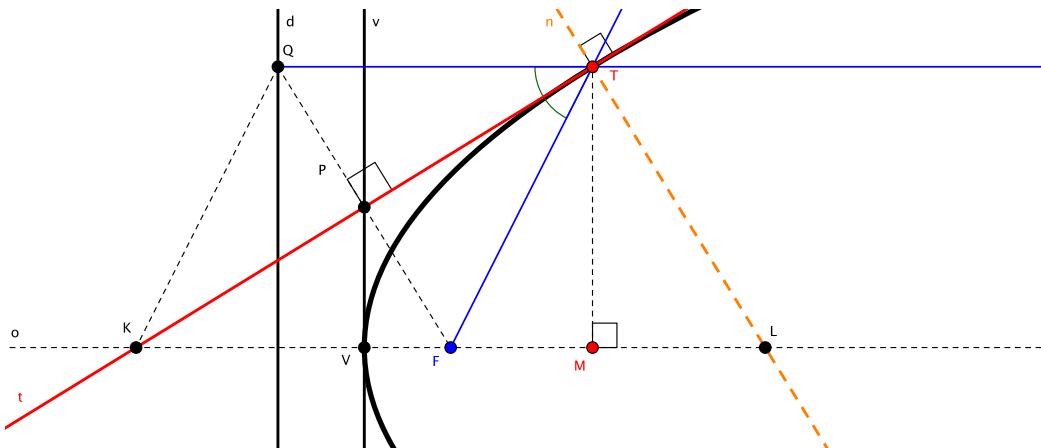
Hyperoskulační kružnice

## Tečna paraboly

**Definice:** Tečna v bodě paraboly je osa vnějších úhlů jeho průvodičů.

**Řídicí přímka:** Množina bodů souměrně sdružených s ohniskem podle tečen paraboly.

**Vrcholová tečna:** Množina pat kolmic vedených z ohniska k tečnám hyperboly. Zn.  $v$ .



Tečna paraboly

**Subtangenta a subnormála**  $t$  - tečna,  $n$  - normála

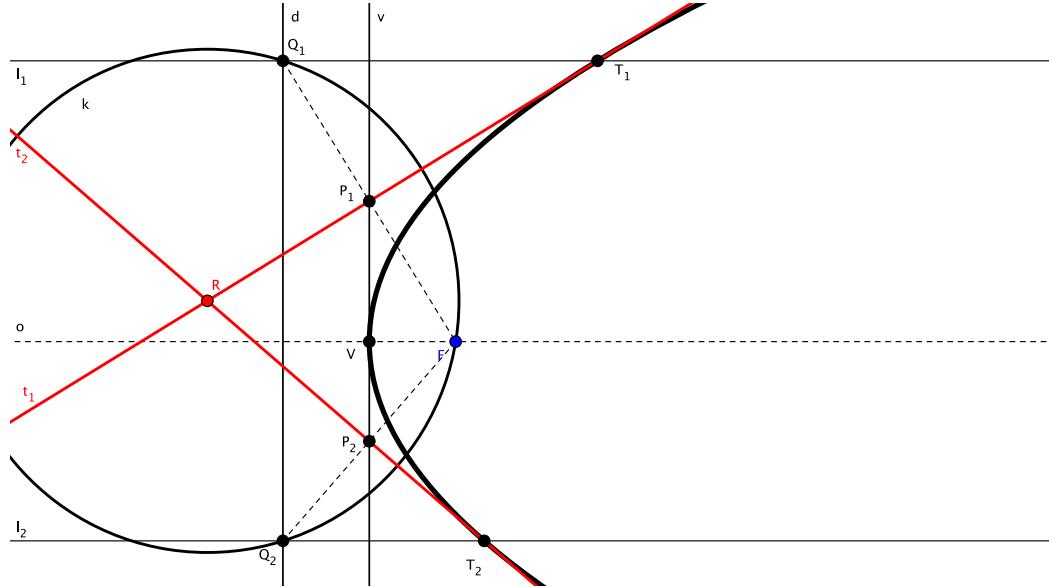
$T$  - bod dotyku,  $K$  - průsečík tečny s osou,  $L$  - průsečík normály k tečne v bodě  $T$  s osou,  $M$  - pata kolmice spuštěně z  $T$  na osu  $\overline{KM}$  - subtangenta,  $\overline{ML}$  - subnormála

Platí:

- Subtangenta je půlená vrcholem
- Délka subnormály je konstantní a rovná  $p$ .
- Úsečka  $\overline{KL}$  je půlená ohniskem

**Tečna daným bodem:** dáno  $d, F$

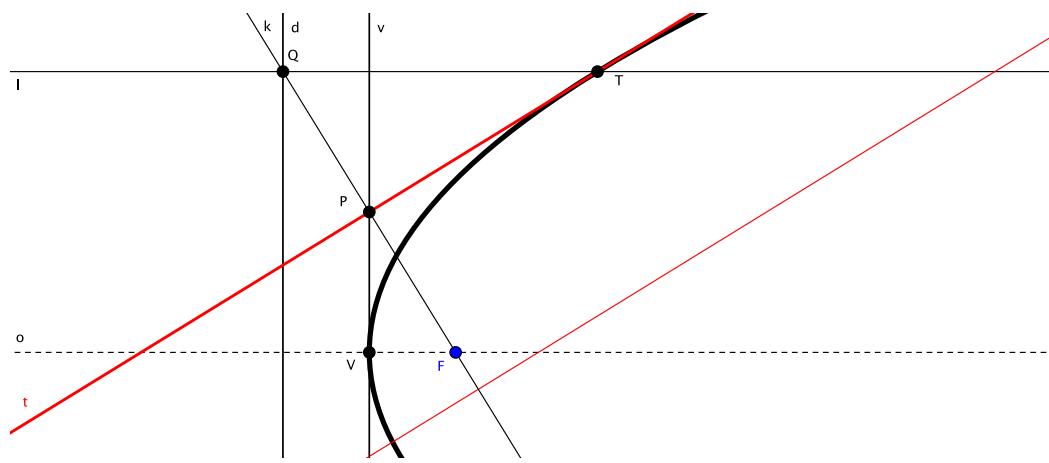
- 1)  $k(R, |RF|); k \cap d = Q_2, Q_1$
- 2)  $P_1, P_2; \overline{RP_1} = t_1; \overline{RP_2} = t_2$
- 3) dourčení bodů dotyku  $l_1 \perp d; Q_1 \in l_1, l_2 \perp d; Q_2 \in l_2$
- 4)  $t_1 \cap l_1 = T_1, t_2 \cap l_2 = T_2$



Tečny bodem  $R$

**Tečna daným směrem:** dáno  $d, F$  ( $r$  je rovnoběžka s tečnou)

- 1)  $k \perp r; F \in k$
- 2)  $v; l \cap v = P$
- 3)  $t \parallel r; P \in t$
- 4) dourčení bodů dotyku pomocí řídící přímky



Tečny směrem  $r$