S H O D N Á Z O B R A Z E N Í

V REÁLNÉM SVĚTĚ

Michala Malá

4. B (s1)

OSOVÁ SOUMĚRNOST

Jako příklad osové souměrnosti jsem si vybrala obyčejné kancelářské nůžky.



Na následujícím obrázku si ukážeme, kde se nachází OSOVÁ SOUMĚRNOST



So (A) = A**´**

So (B) = B**´**

B**´**

B

A**´**

A

STŘEDOVÁ SOUMĚRNOST

Jako příklad středové souměrnosti jsem si vybrala jablko.



Na následujícím obrázku si ukážeme, kde se nachází STŘEDOVÁ SOUMĚRNOST



Ss (A) = A´

Ss (B) = B´

S

B**´**

B

A**´**

A

ROTACE

Jako příklad rotace jsem vybrala lustr v našem obývacím pokoji.



Na následujícím obrázku si ukážeme, kde se nachází ROTACE



S

R (S; = + 120°): X -> X**´**

R (S; = - 60°): X -> X**/**

X**/**

X**´**

X

POSUNUTÍ

Jako příklad posunutí (=translace) jsem si vybrala rukojeť na šuplíku



Kde se nachází TRANSLACE si ukážeme na následujícím obrázku



**T (A -> A´)**

A**´**

A