

## Isometria:

É uma **transformação geométrica** em que se **conservam as medidas**:

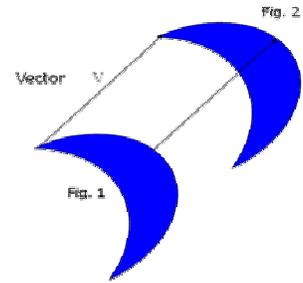
- dos comprimentos
- das amplitudes dos ângulos



**Translação:** **Deslocação** de uma figura segundo uma direcção, um sentido e um comprimento.

A **translação** transforma uma figura noutra figura. As figuras são geometricamente iguais.

As translações conservam a direcção e o comprimento dos segmentos de recta, bem como as amplitudes dos ângulos.

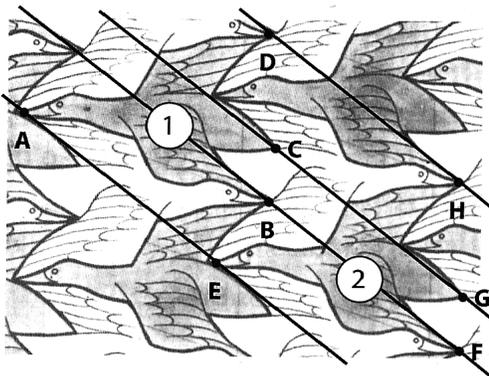
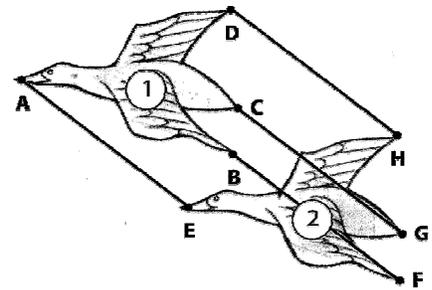


## Translação

Dadas duas figuras, uma é **translação** da outra se for obtida a partir dela por **deslocação ao longo de uma recta**, paralelamente à posição inicial.

### 1. Imagem de uma figura numa translação dada

M. C. Escher usou o desenho ao lado na sua xilogravura Dia e Noite, em 1939. Nele foram marcados alguns pontos e traçadas algumas rectas para percebermos como se pode passar do **pássaro 1** para o **pássaro 2**.



Usando um decalque do **pássaro 1**, verifica-se que é possível levar esse decalque a coincidir com o **pássaro 2**, pelo deslocamento ao longo de uma recta e sempre paralelamente à posição original.

Assim, o **pássaro 1** tem por **imagem** o **pássaro 2** na **translação** que transforma:

- (a) o ponto A no ponto \_\_\_\_\_ (b) o ponto \_\_\_\_\_ no ponto F  
(c) o ponto C no ponto \_\_\_\_\_ (d) ponto \_\_\_\_\_ no ponto H.

## 2. Vector

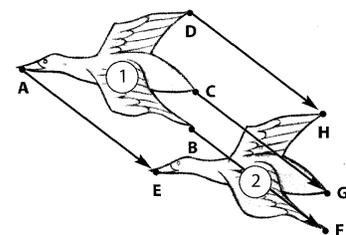
Todos os pontos do **pássaro 1** deslocaram-se:

- Na mesma \_\_\_\_\_, pois as rectas AE, BF, CG e DH são paralelas;
- No mesmo \_\_\_\_\_, de A para E, de B para F, de C para G e de D para H.

Todos os pontos do **pássaro 1** percorreram a **mesma distância** porque os segmentos de recta [AE], [BF], [CG] e [DH] têm todos o **mesmo** \_\_\_\_\_.

Obtiveram-se assim, **segmentos orientados**, com a **mesma direcção**, o **mesmo comprimento** e o **mesmo sentido**.

Diz-se então que **representam o mesmo VECTOR**.



Assim,

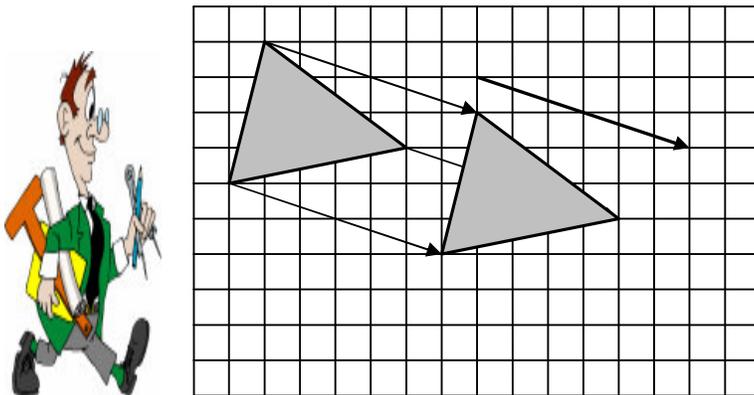
$\overline{AE}, \overline{BF}, \overline{CG}, \overline{DH}, \dots$  são os vectores associados translação que transforma o pássaro 1 no pássaro 2.

Assim,

Translação associada ao vector  $\vec{v}$ ,  $T_{\vec{v}}$  é a aplicação que a cada ponto P faz corresponder um ponto Q tal que:  $\overline{PQ} = \vec{v}$

### 3. Propriedades das translações

A figura 2 resultou da translação associada ao vector  $\vec{u}$  da figura 1.



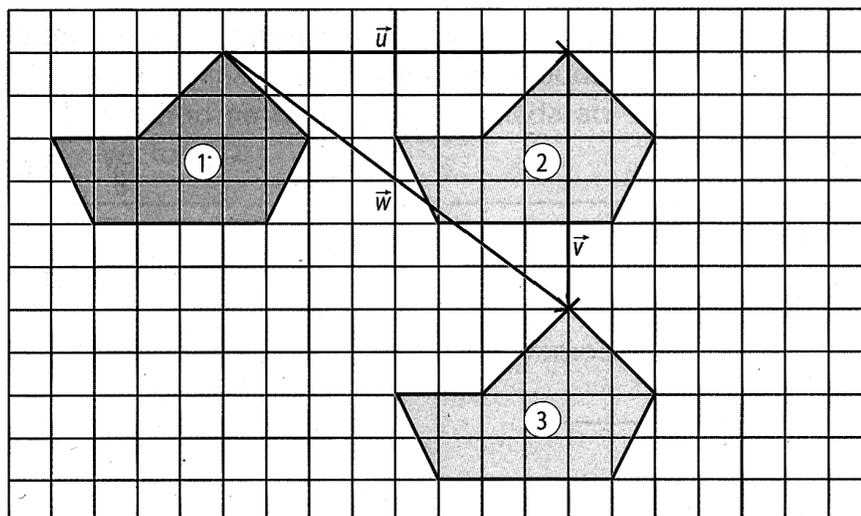
Assim, usando a régua, esquadro e transferidor, verifica-se que, por exemplo:

- o segmento de recta  $[AB]$  é transformado em \_\_\_\_\_;
- os segmentos de recta  $[AB]$  e  $[A'B']$  são \_\_\_\_\_;
- $\overline{AB} = \overline{A'B'}$ ;
- $\sphericalangle ABC$  e  $\sphericalangle A'B'C'$  têm a mesma \_\_\_\_\_.

#### Propriedades das translações:

1. Qualquer segmento de recta é transformado num segmento de recta, paralelo ao primeiro e com o mesmo comprimento;
2. Qualquer ângulo é transformado num ângulo geometricamente igual.

### 4. Composição de translações: adição e vectores



A figura 2 é imagem da figura 1 na translação associada ao vector \_\_\_\_\_.

A figura 3 é imagem da figura 2 na translação associada ao vector \_\_\_\_\_.

Assim, a **figura 1 foi transformada na figura 3** efectuando sucessivamente as translações  $T_u$  e  $T_v$ .

Mas a **figura 3 pode ser obtida directamente da figura 1 através de uma translação única.**

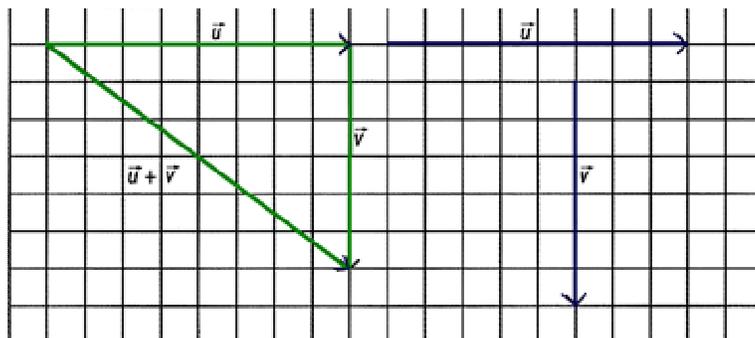
O vector correspondente a essa translação é designado por  $\vec{w}$ .

À translação que transforma directamente a figura 1 na figura 3 chama-se **translação composta** das translações  $T_u$  e  $T_v$ .

### 5. Adição de vectores

Ao vector  $\vec{w}$ , que define a **translação composta**, chama-se o **vector soma** dos vectores  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$ , ou seja:

$$\vec{w} = \vec{u} + \vec{v}$$



Pode-se determinar  $\vec{w}$  da seguinte forma:

- Une-se a extremidade de \_\_\_\_\_ com a origem de \_\_\_\_\_;
- Une-se a origem de \_\_\_\_\_ com a extremidade de \_\_\_\_\_;
- O vector assim obtido é o vector  $\vec{w}$ .

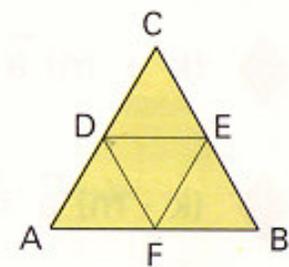


Neste caso, adicionamos vectores com direcções diferentes.

Consideremos agora os vectores  $\vec{a}$  e  $\vec{b}$ , com a mesma direcção e o mesmo sentido, e determinemos  $\vec{a} + \vec{b}$ :



**Exercício 1:** O triângulo [ABC] está dividido em quatro triângulos geometricamente iguais.



1.1. Com elementos da figura, indica:

(a) dois segmentos orientados equipolentes; R: .....

**Def:** Dois segmentos orientados são **equipolentes** se representam o mesmo vector.

(b) dois vectores com a mesma direcção, o mesmo sentido e comprimentos diferentes; R: .....

(c) dois vectores simétricos;

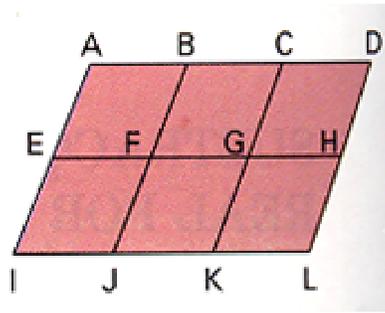
R: .....

1.2. Com elementos da figura, complete de modo a obter proposições verdadeiras:

- |  |  |  |  |
|--|--|--|--|
| (a) $A + \vec{AC} = \underline{\hspace{2cm}}$        | (b) $C + \vec{CB} = \underline{\hspace{2cm}}$        | (c) $C + \underline{\hspace{2cm}} = E$               | (d) $\vec{AF} + \vec{FE} = \underline{\hspace{2cm}}$ |
| (e) $\vec{DC} + \vec{CE} = \underline{\hspace{2cm}}$ | (f) $\vec{AD} + \vec{AF} = \underline{\hspace{2cm}}$ | (g) $\vec{AF} + \vec{FA} = \underline{\hspace{2cm}}$ | (h) $\vec{AF} + \vec{FB} = \underline{\hspace{2cm}}$ |
| (i) $\vec{AB} + \vec{BF} = \underline{\hspace{2cm}}$ | (j) $\vec{DF} + \vec{DE} = \underline{\hspace{2cm}}$ | (k) $E + \vec{BF} = \underline{\hspace{2cm}}$        | (l) $E + \vec{DF} = \underline{\hspace{2cm}}$        |
| (m) $\vec{AC} + \underline{\hspace{2cm}} = \vec{AB}$ | (n) $\vec{DC} + \vec{CE} = \underline{\hspace{2cm}}$ | (o) $A + \vec{DE} = \underline{\hspace{2cm}}$        | (p) $\underline{\hspace{2cm}} + \vec{BE} = D$        |



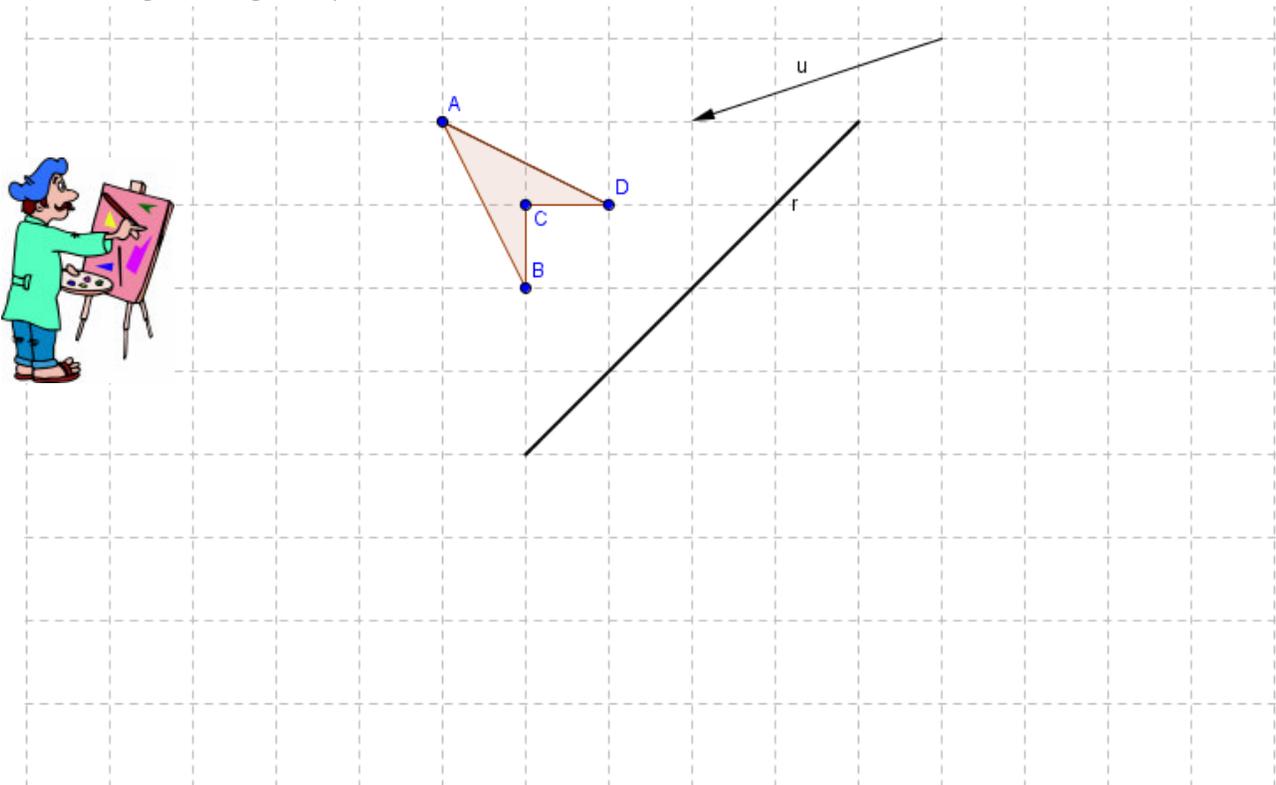
**Exercício 2:** Com os elementos da figura, complete de modo a obter afirmações verdadeiras:



- |   |  |  |
|---|--|--|
| (a) $A + \overline{AK} = \underline{\hspace{2cm}}$                | (b) $B + \overline{BL} = \underline{\hspace{2cm}}$             | (c) $-\overline{BG} = \underline{\hspace{2cm}}$                |
| (d) $\overline{FG} + B = \underline{\hspace{2cm}}$                | (e) $\overline{EF} + \overline{FH} = \underline{\hspace{2cm}}$ | (f) $-2\overline{GH} = \underline{\hspace{2cm}}$               |
| (g) $\overline{AB} + \overline{BG} = \underline{\hspace{2cm}}$    | (h) $2 \cdot \overline{EF} = \underline{\hspace{2cm}}$         | (i) $\overline{EF} + \overline{FE} = \underline{\hspace{2cm}}$ |
| (j) $-\frac{1}{2} \cdot \overline{FH} = \underline{\hspace{2cm}}$ | (k) $\overline{EA} + \overline{EF} = \underline{\hspace{2cm}}$ | (l) $-\overline{DJ} = \underline{\hspace{2cm}}$                |
| (m) $\overline{IA} + \overline{IJ} = \underline{\hspace{2cm}}$    | (n) $\overline{EI} + \overline{IK} = \underline{\hspace{2cm}}$ | (o) $\overline{FC} + \overline{CH} = \underline{\hspace{2cm}}$ |

**Exercício 3:** Constrói uma figura:

- (a)  $F_1$ , imagem da figura F pela simetria do eixo  $r$ ;  
 (b)  $F_2$ , imagem da figura F pela translação associada ao vector  $\vec{u}$



**Bom trabalho!**  
**A equipa do PM**