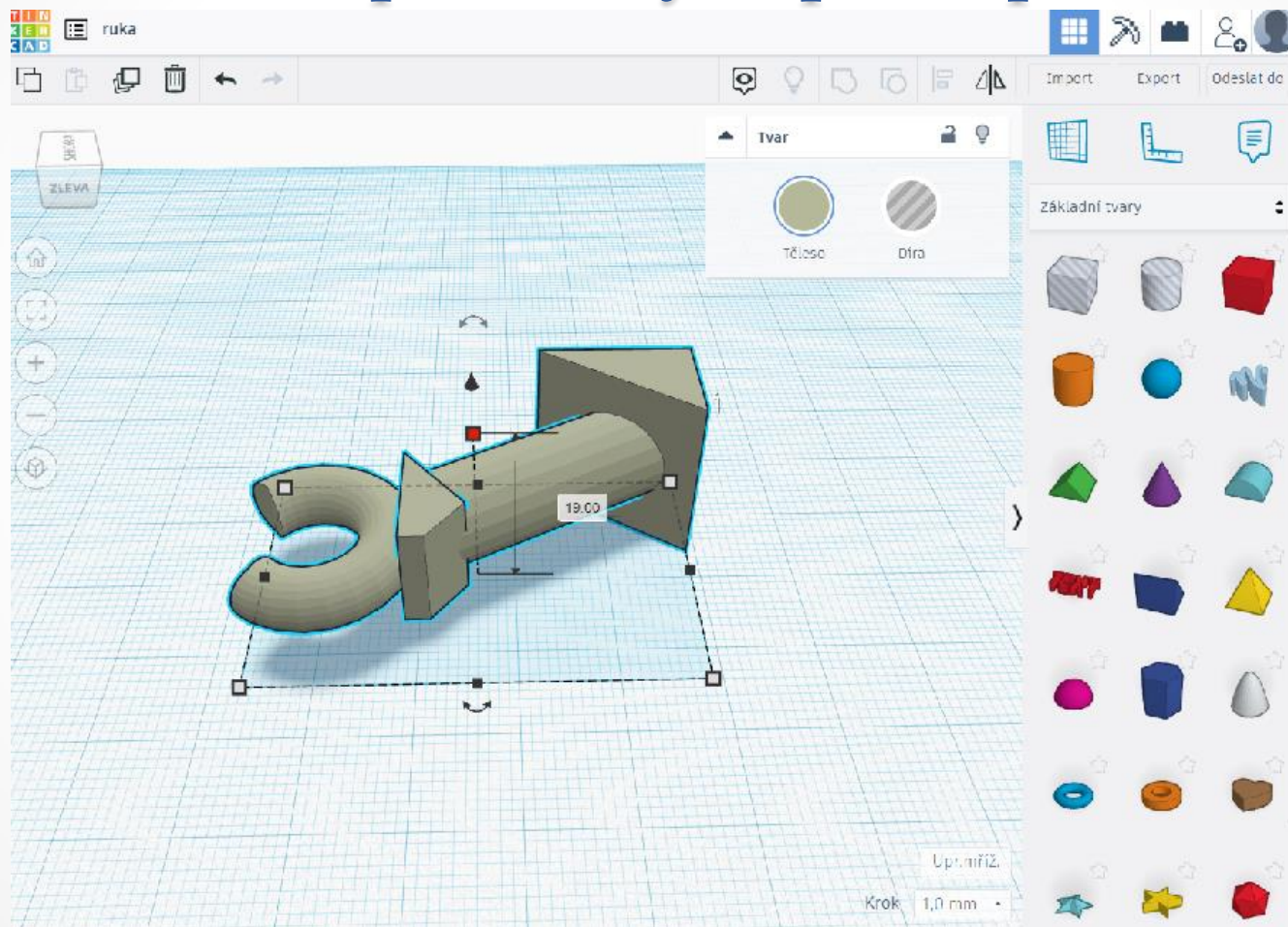


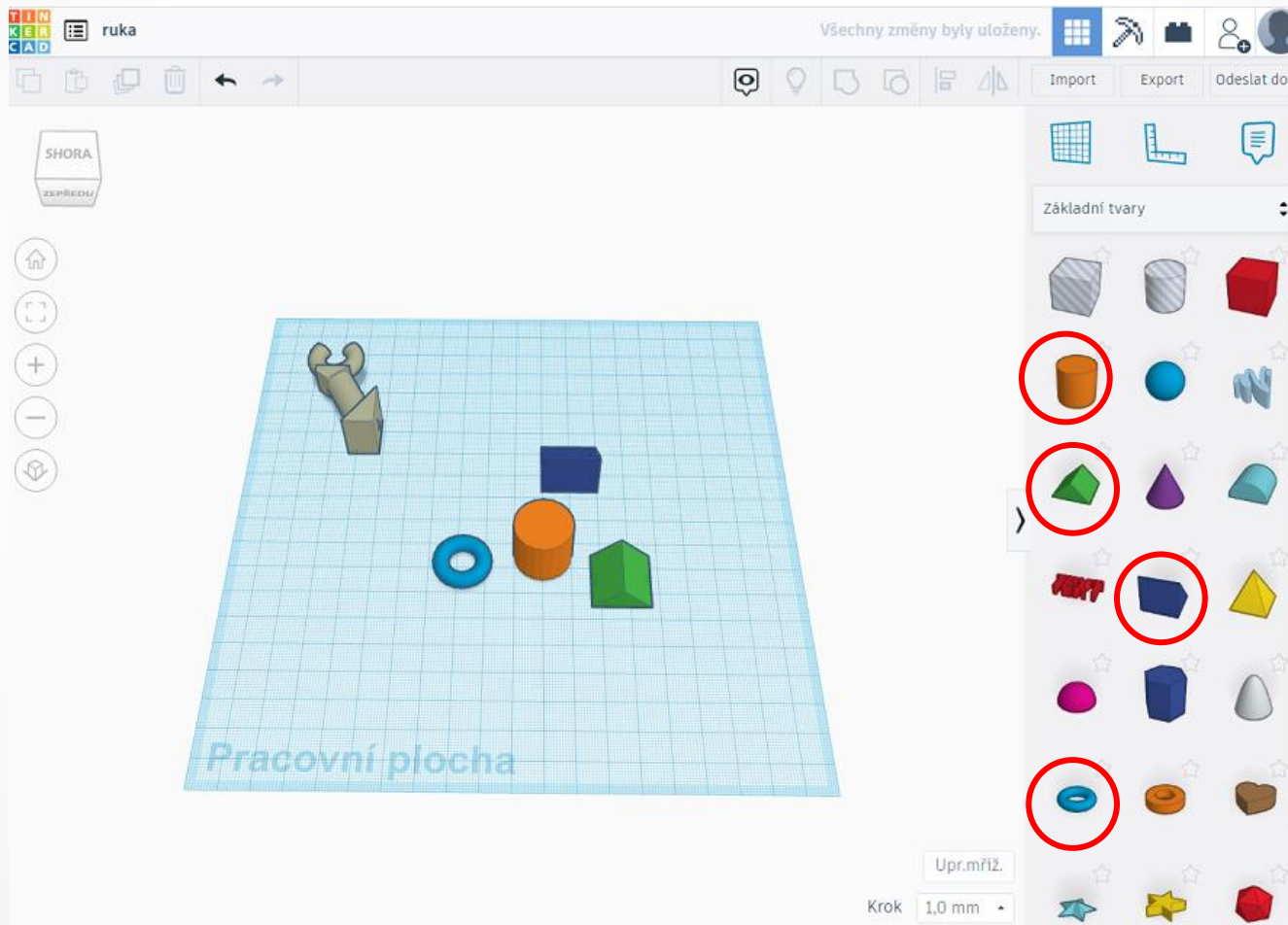
Ruka robotky IV.

Bc. Kateřina Čiháčková

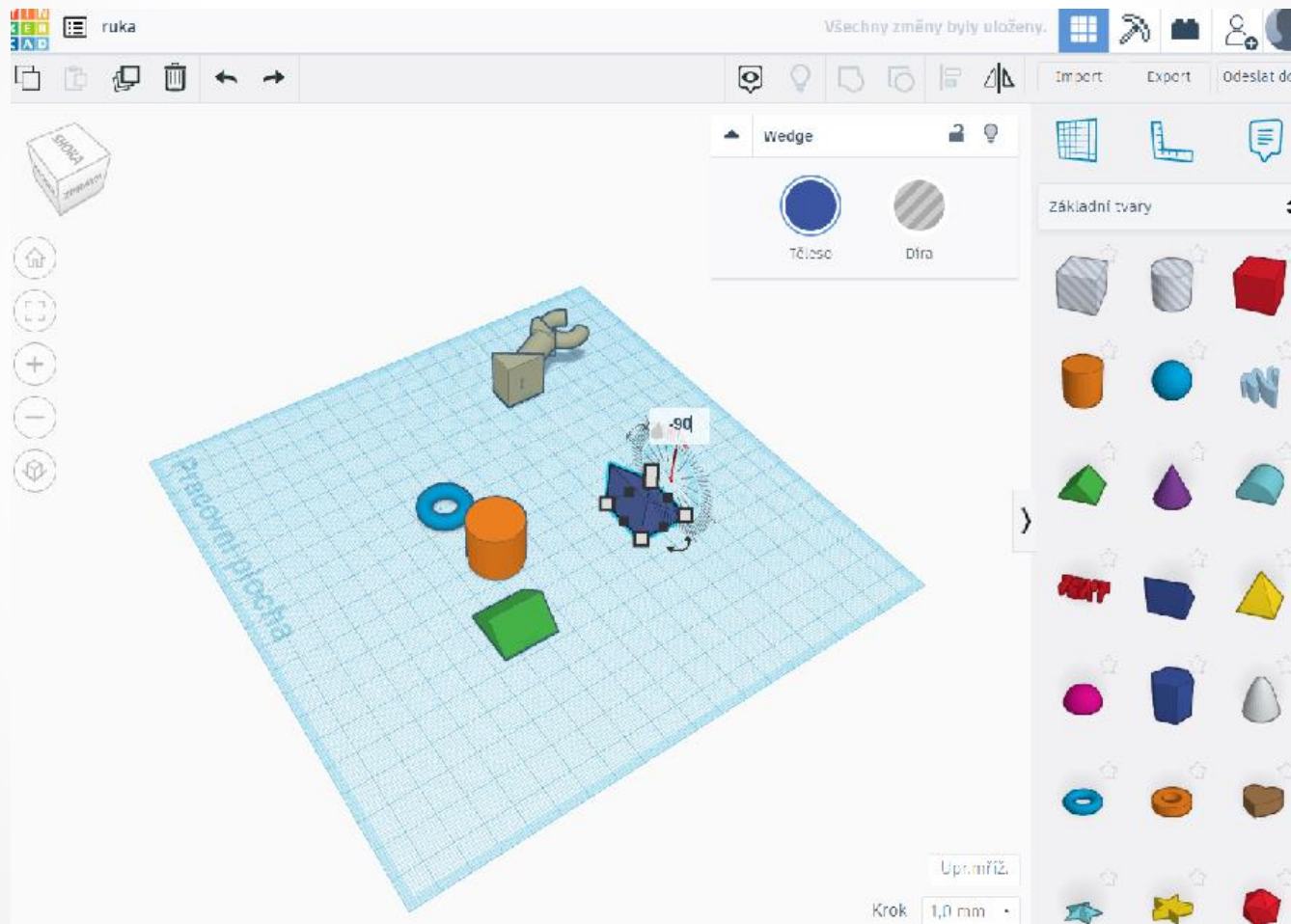
Ruka – tuto ruku vymodeloval žák, bohužel dlouhodobě onemocněl a tak je následující prezentace přibližným postupem žáka



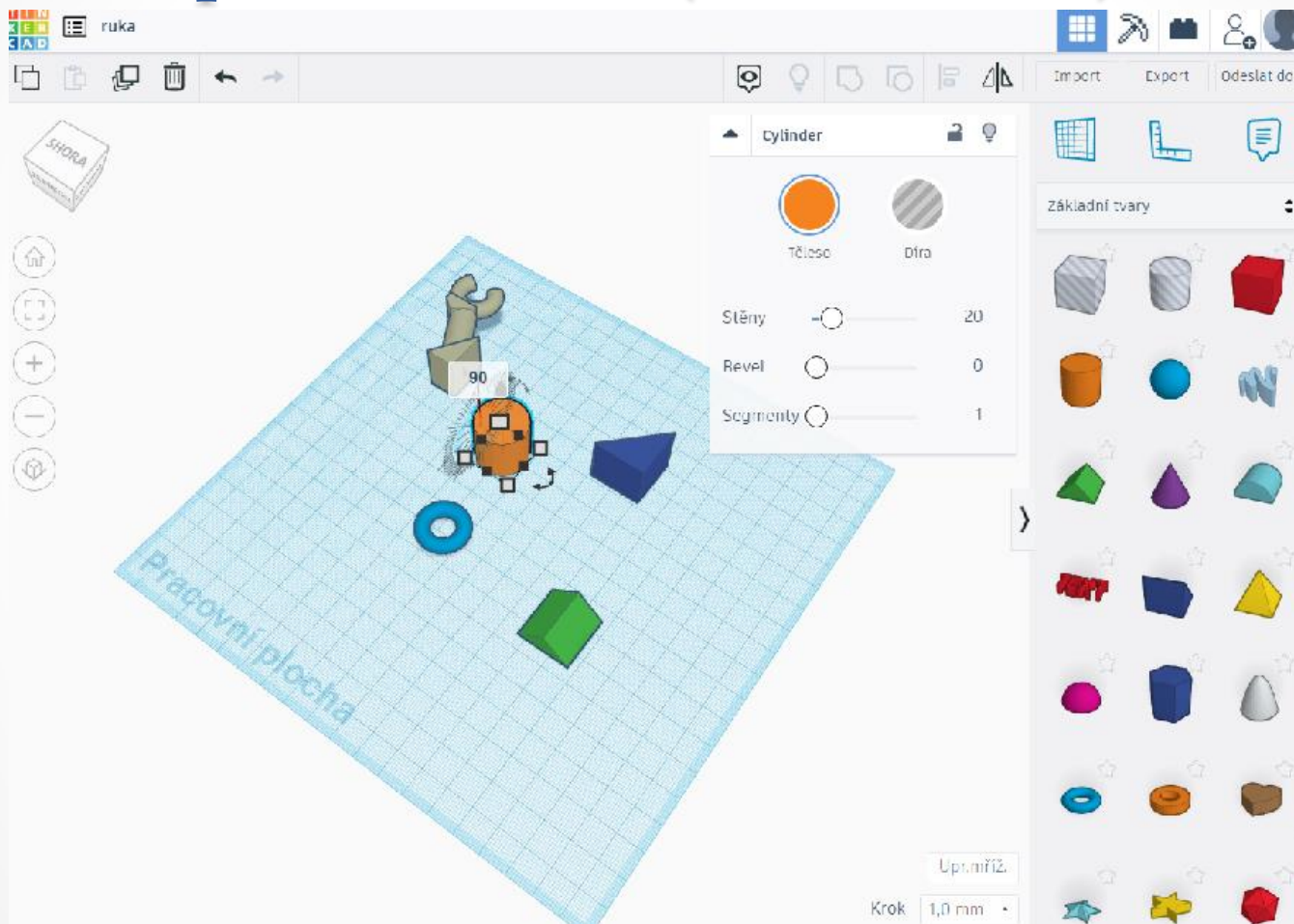
Na plochu vytáhneme objekty, se kterými budeme modelovat



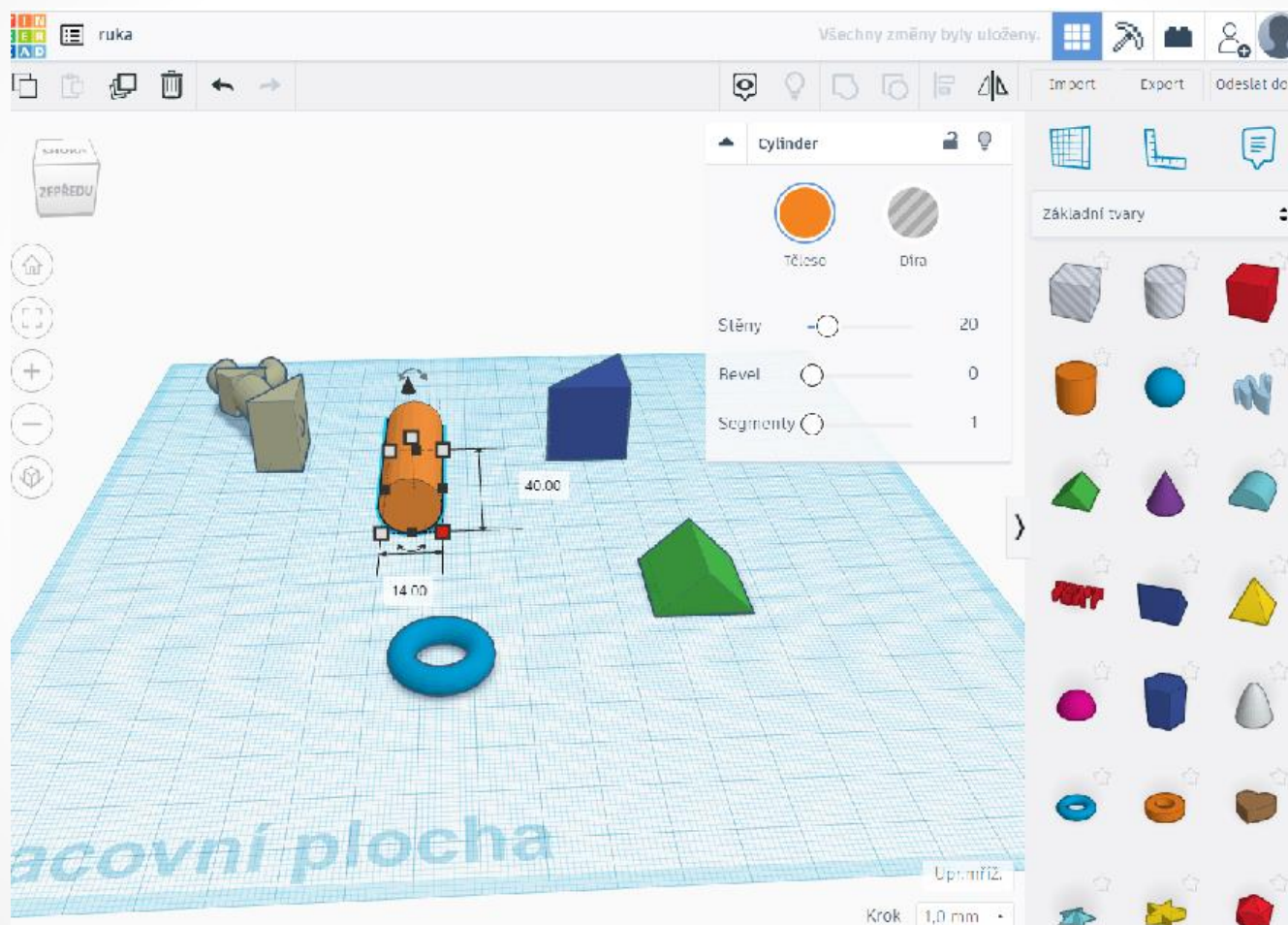
První objekt otočíme o -90° (viz snímek)



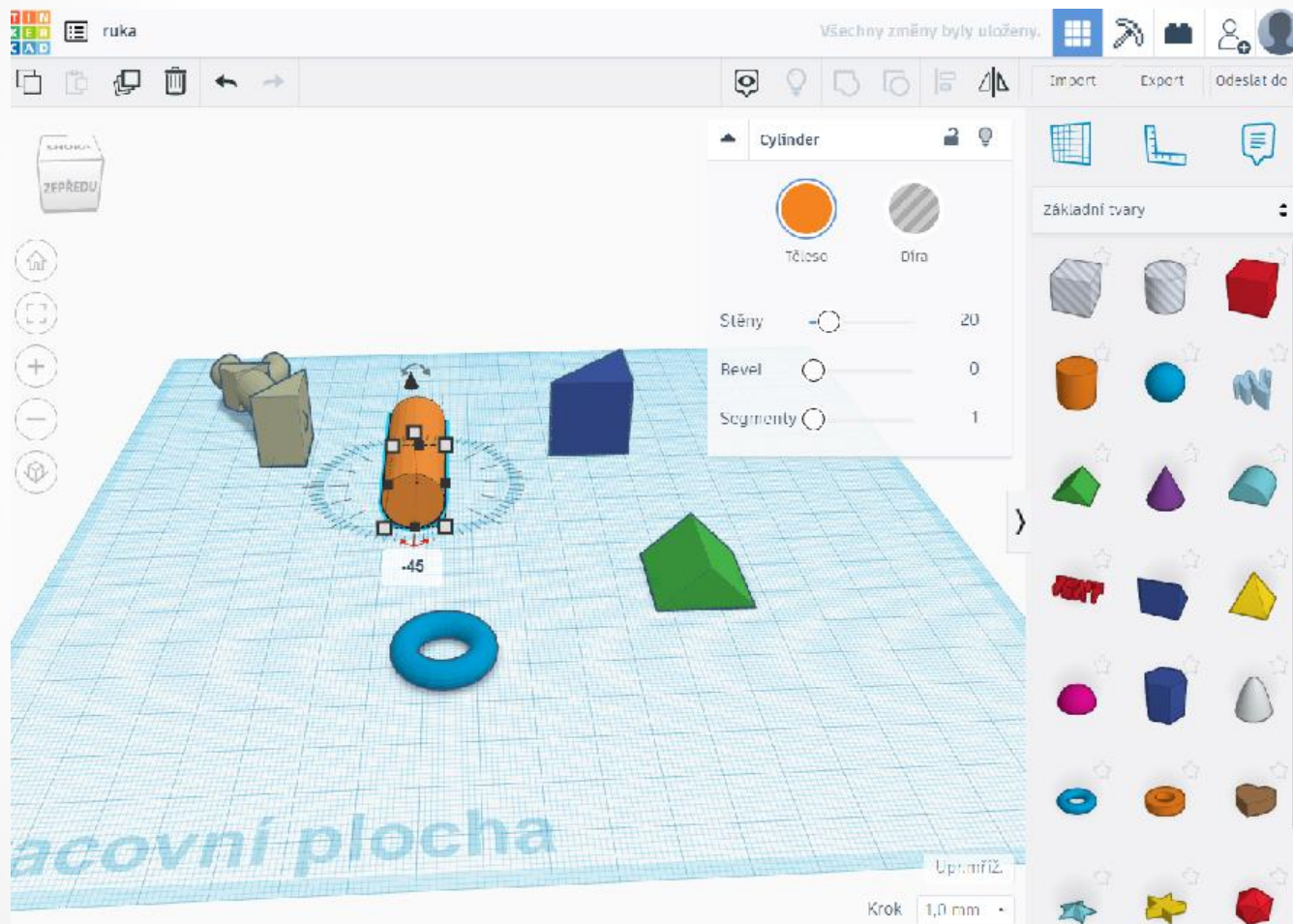
Válec položíme na plochu: otočíme na plochu o 90° (viz snímek)



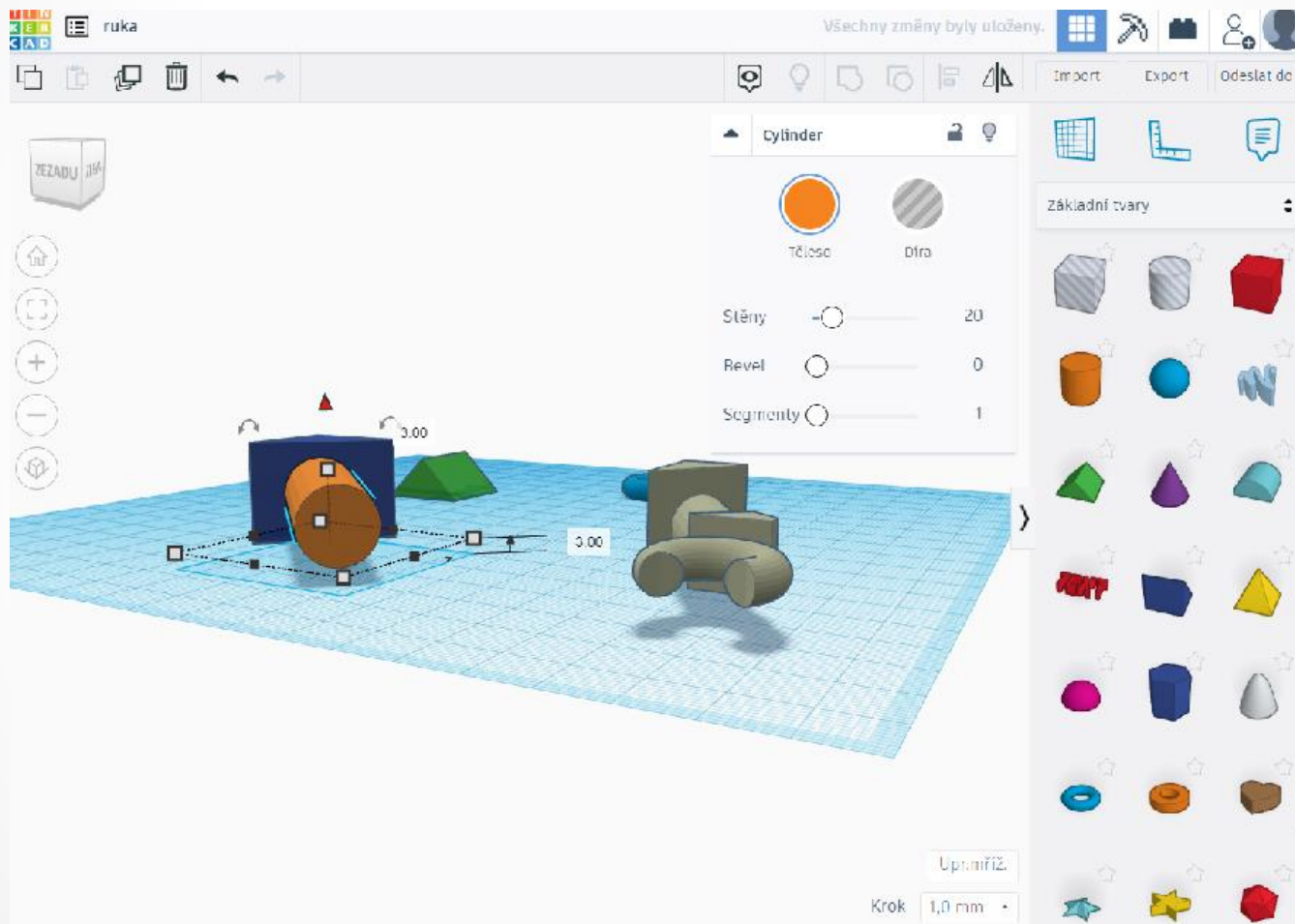
Přepíšeme válci rozměry (viz snímek)



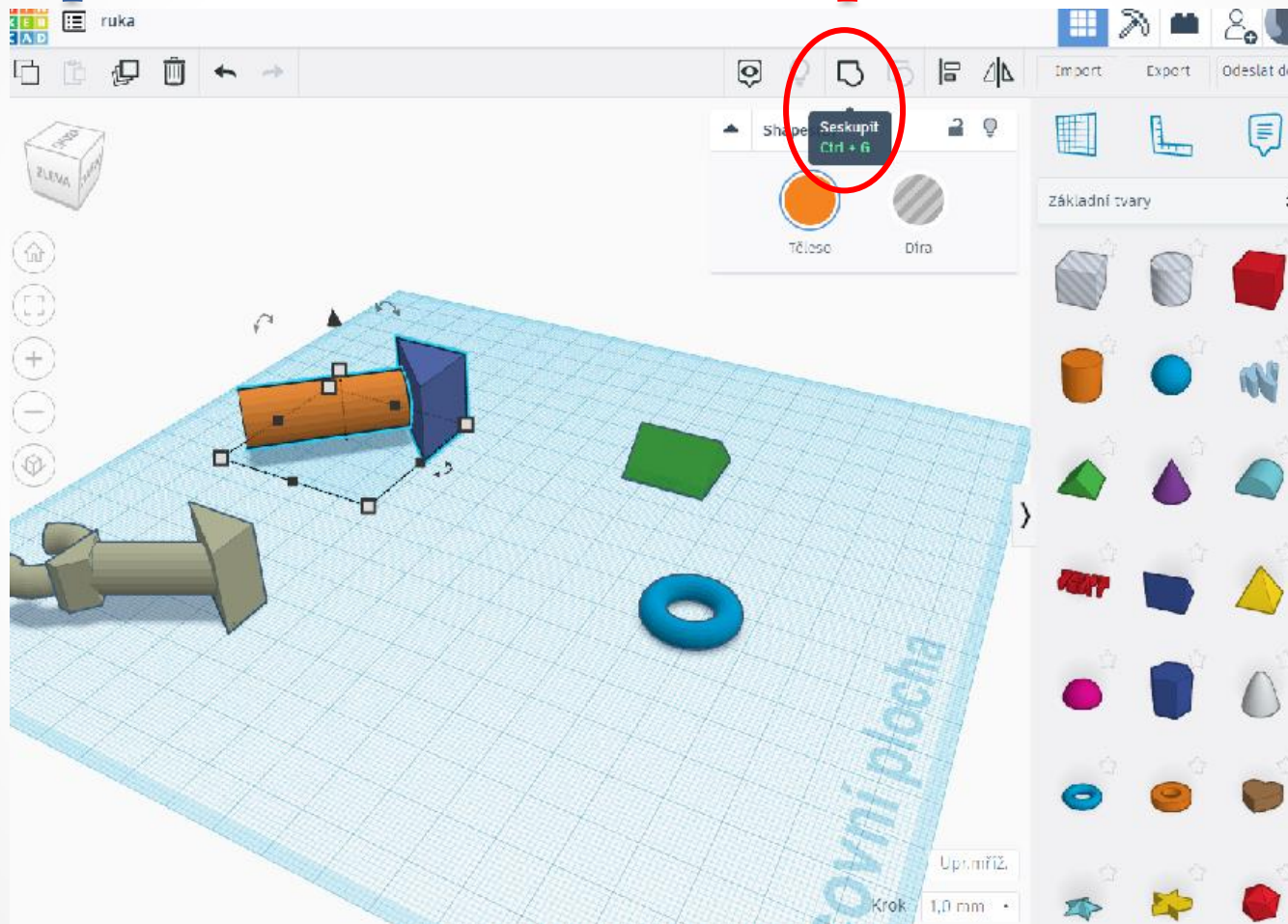
Válec otočíme o -45° (viz snímek)



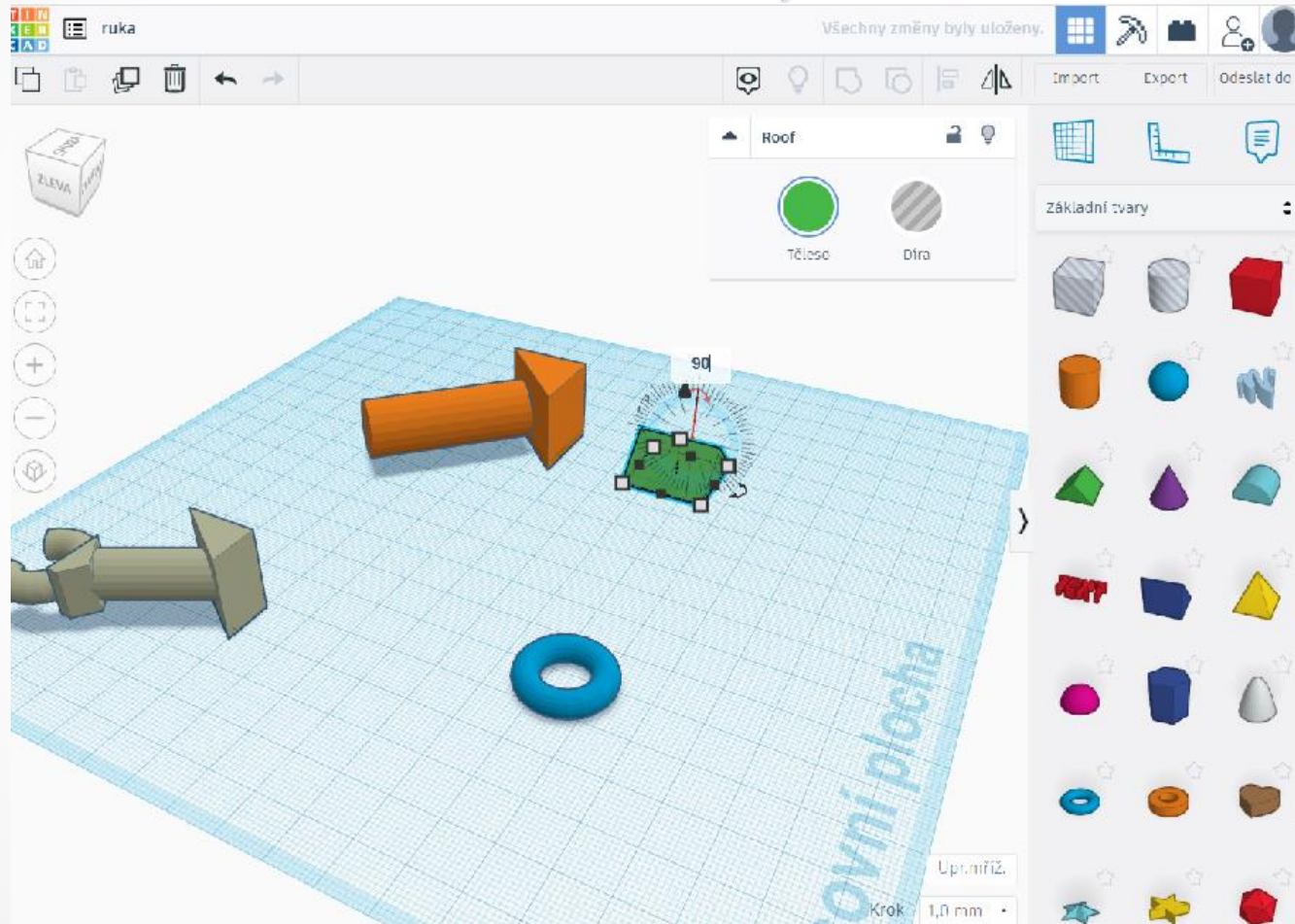
Nyní válec a „zanoříme“ do trojbokého modrého hranolu



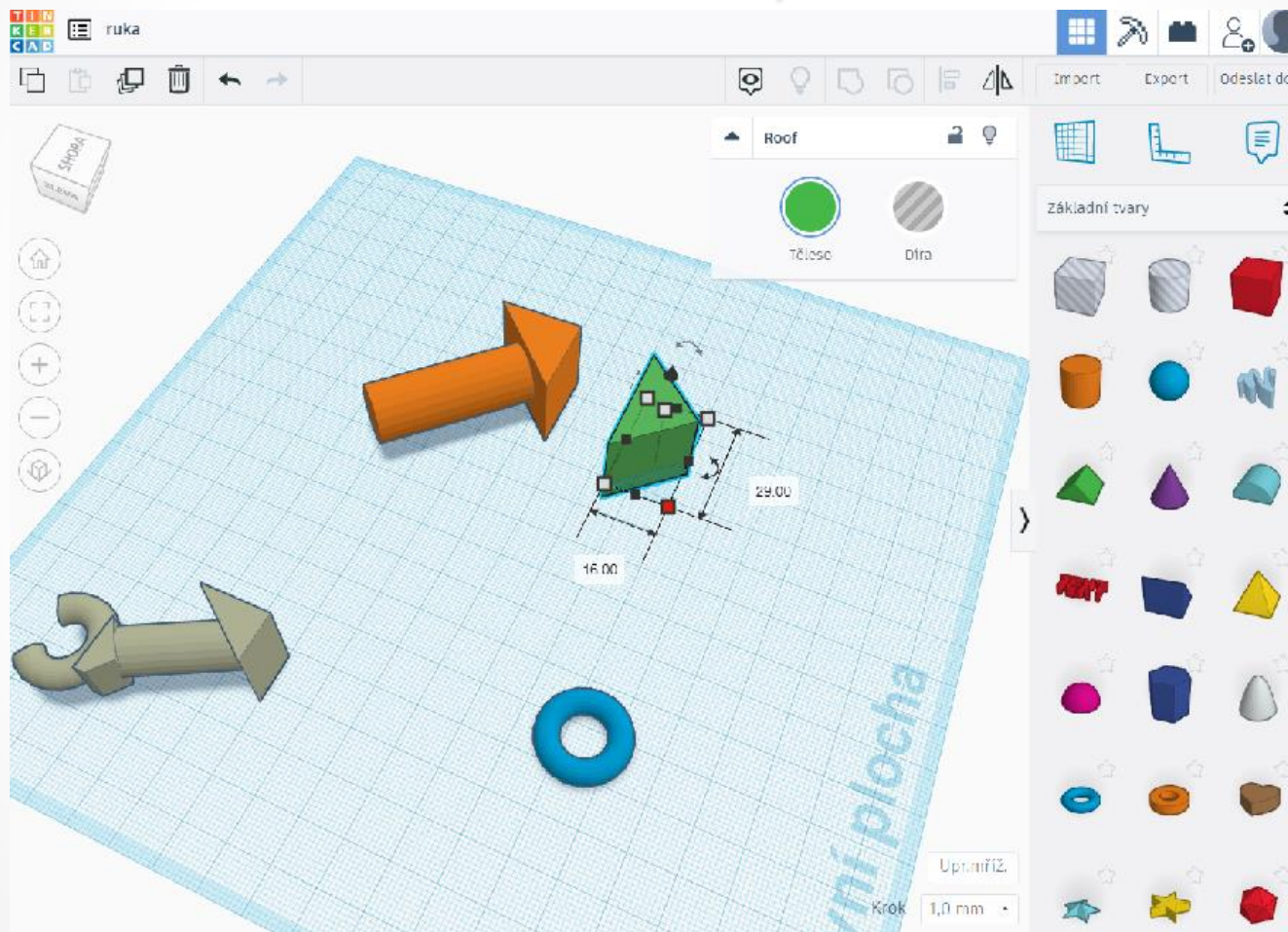
Válec posuneme nahoru, aby byl zanořen
uprostřed strany hranolu a sjednotíme
pomocí funkce **Seskupit Ctrl + G**



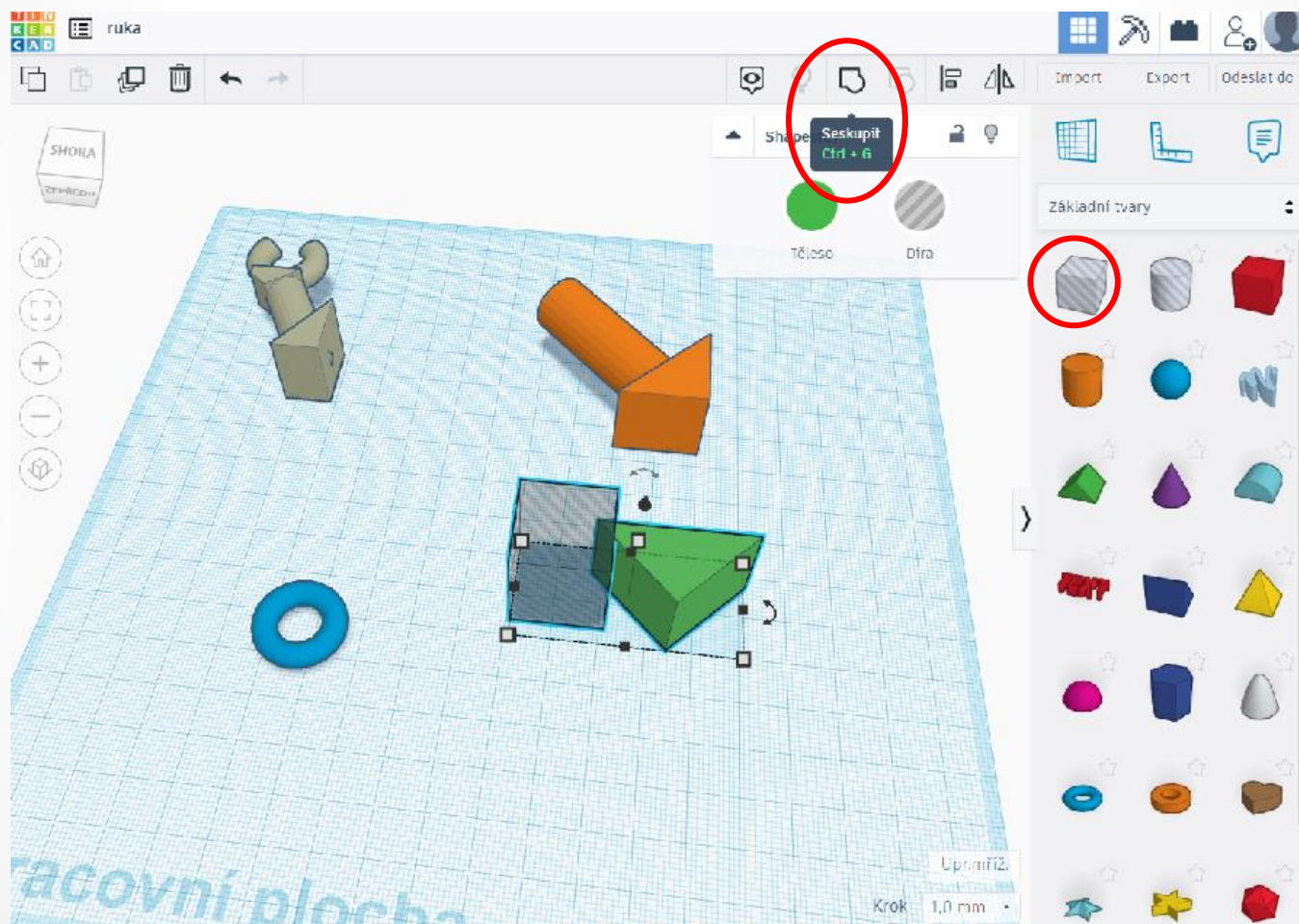
Zelený trojboký hranol otočíme o 90° (viz snímek)



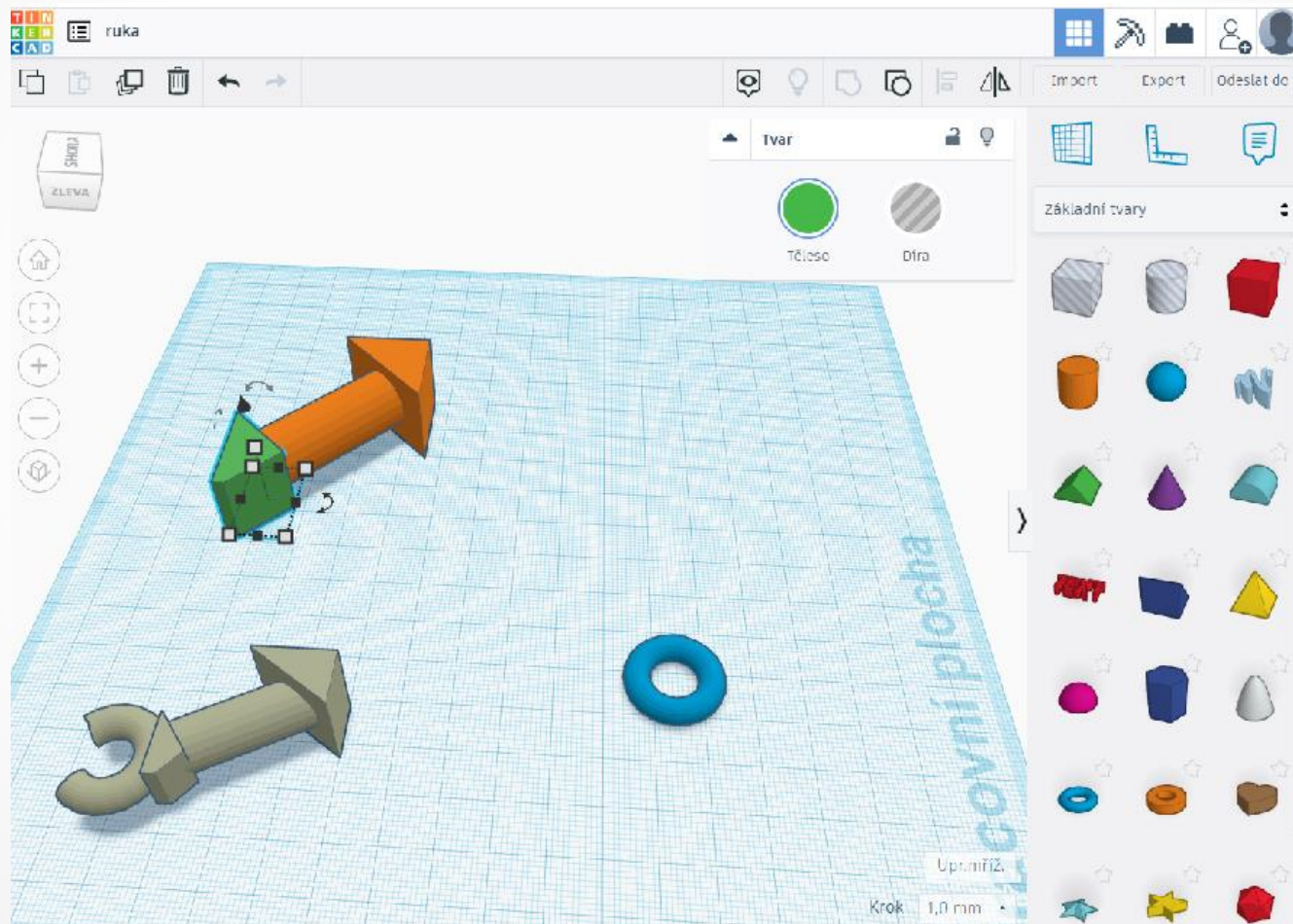
Přepíšeme rozměry zeleného hranolu (viz snímek)



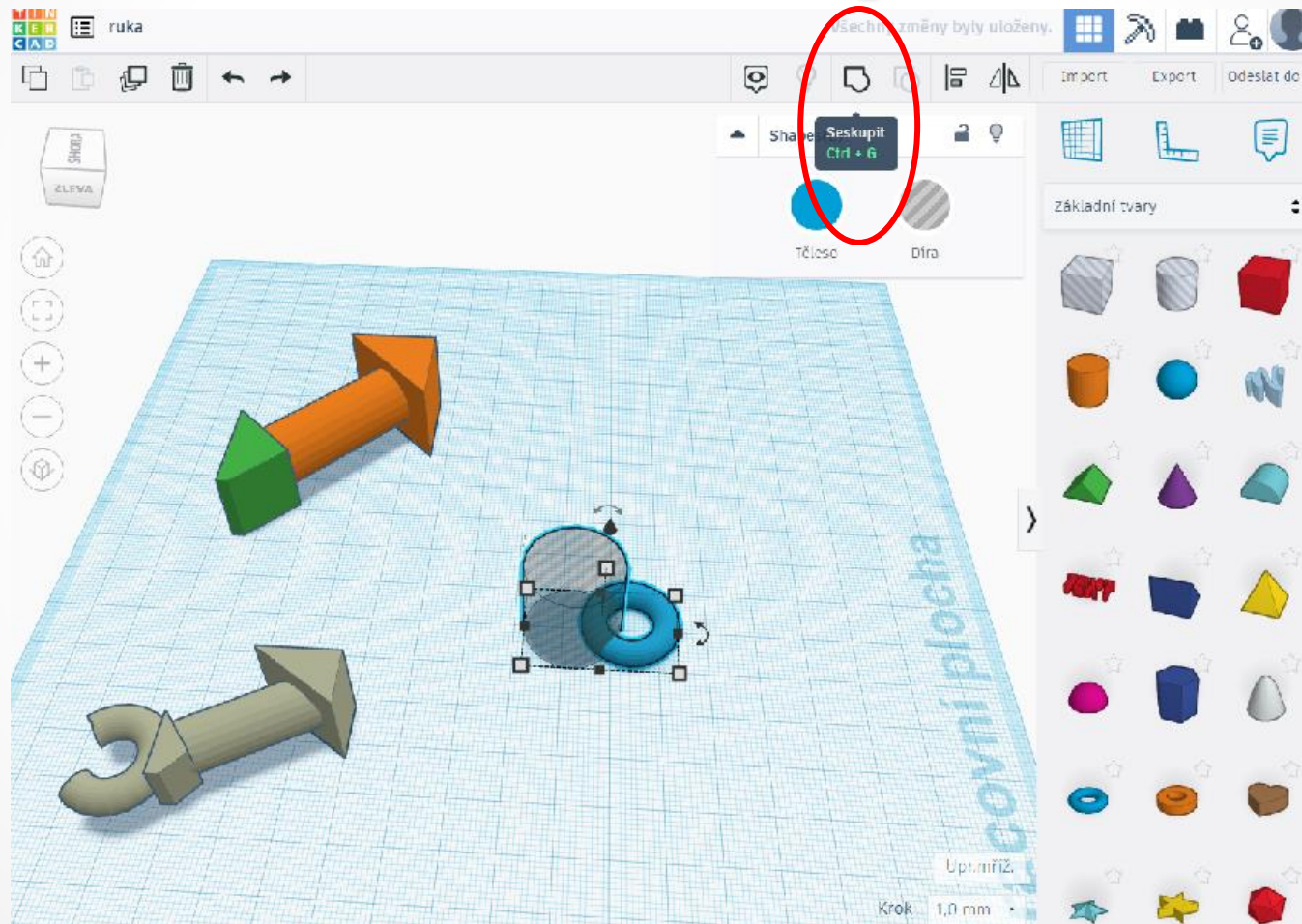
Část hranolu odstraníme pomocí krychle – díry a seskupíme pomocí funkce **Seskupit** **Ctrl + G**



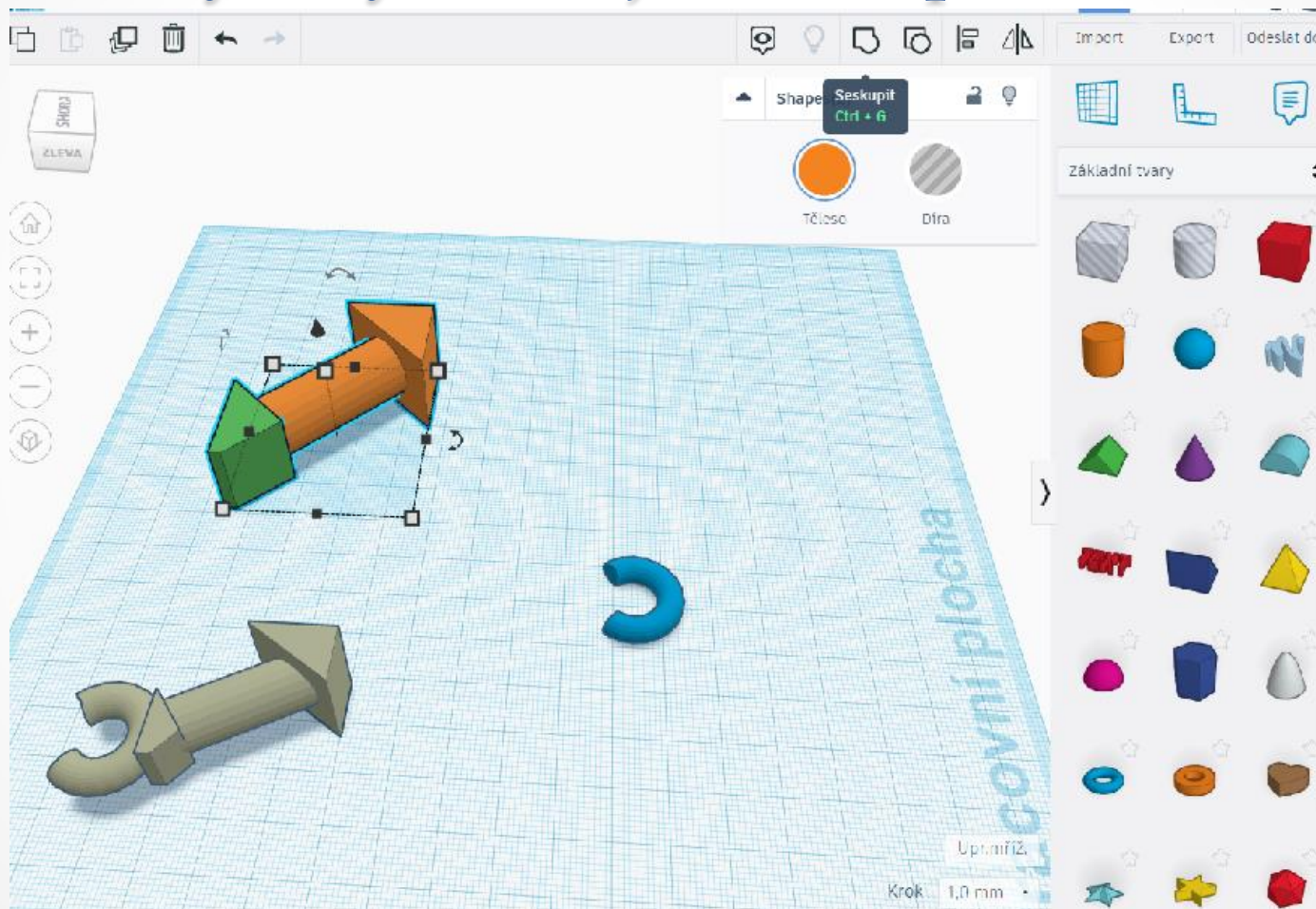
Zelený hranol posuneme k seskupenému dílu a zanoříme



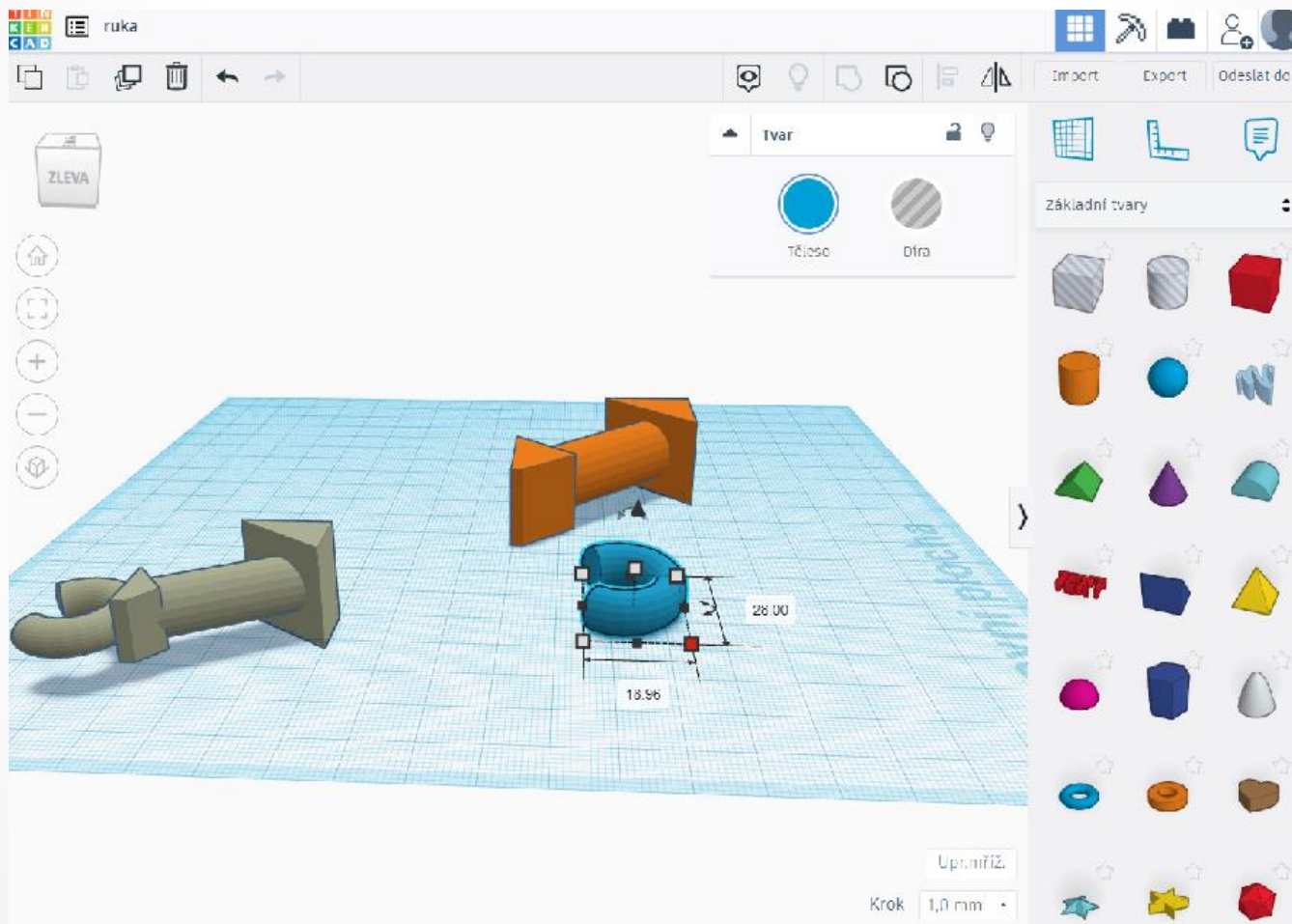
Dlaň: do kruhu zanoříme válec – díru (viz snímek) a dáme **Seskupit Ctrl + G**



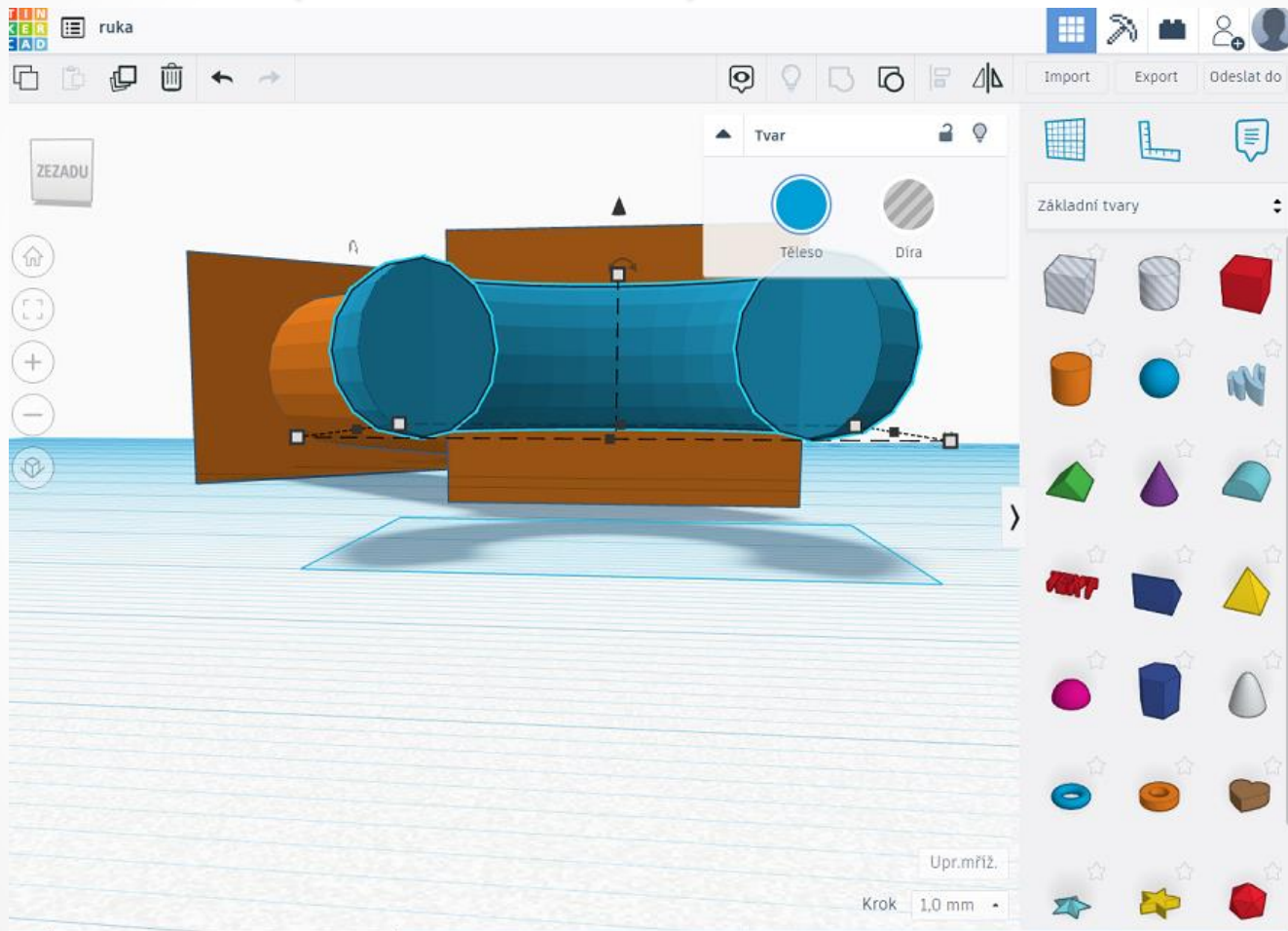
Pomocí funkce Seskupit seskupíme část ruky, abychom ji mohli posunout



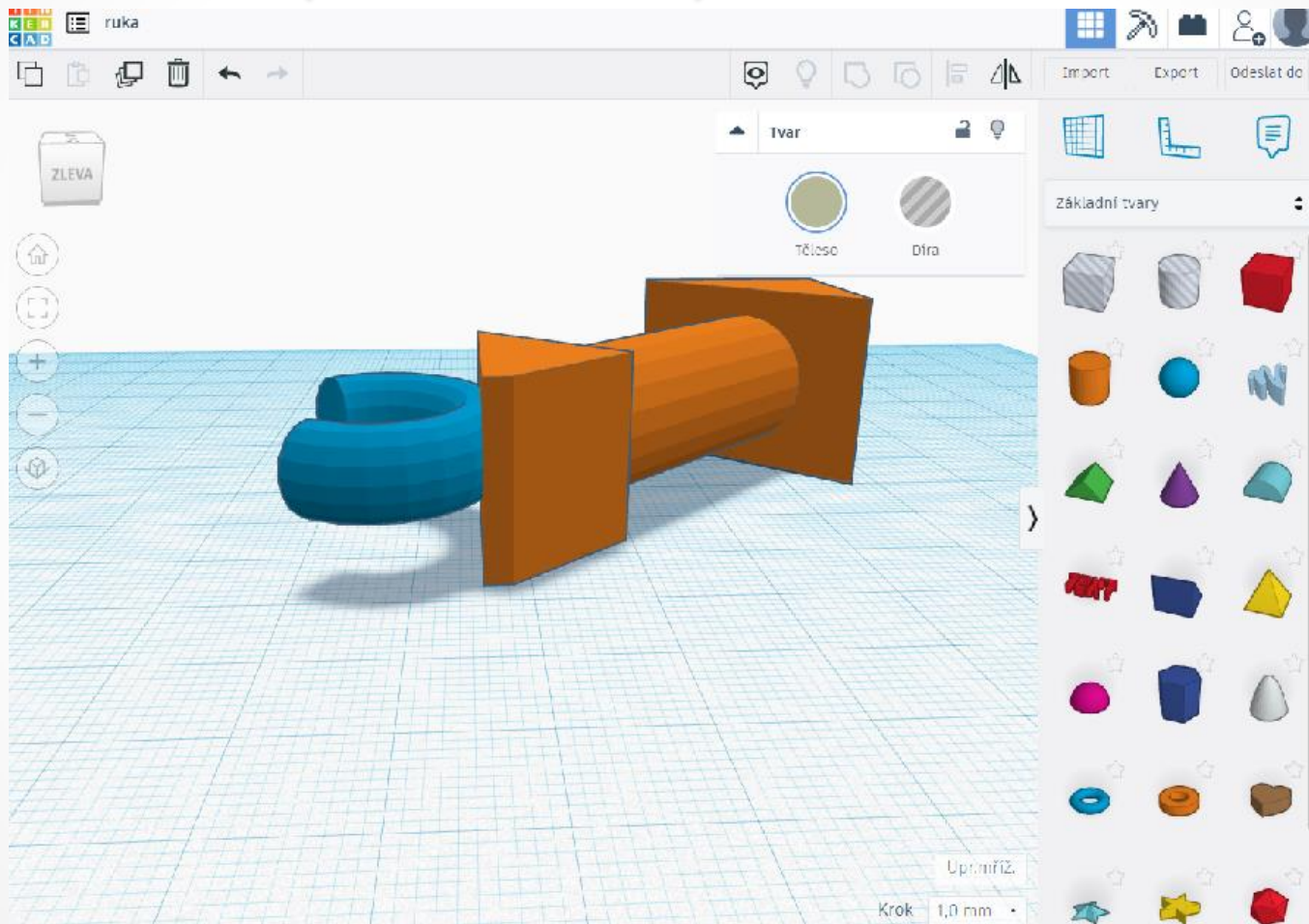
Upravíme rozměry kruhu (viz snímek)



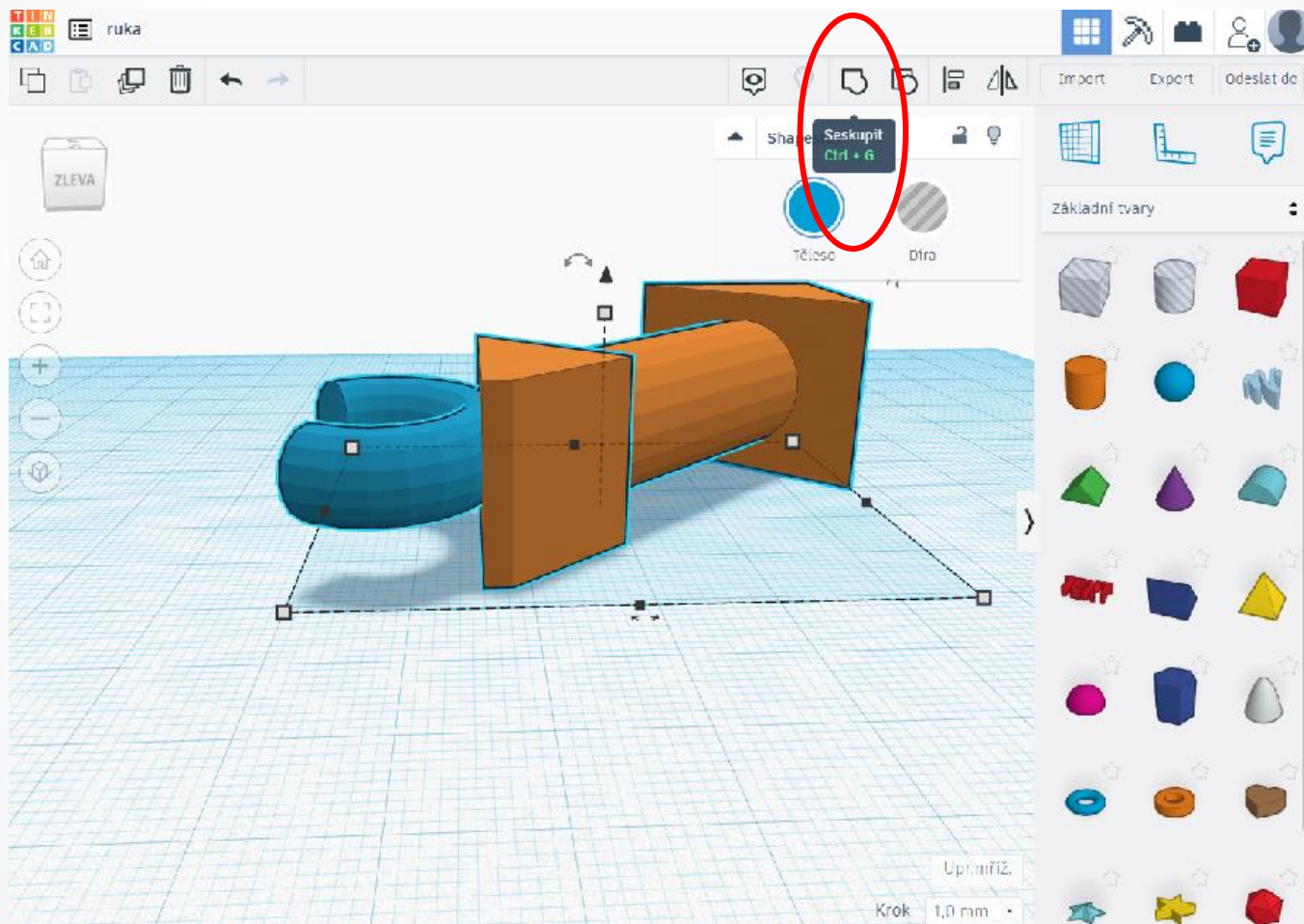
Zanoříme kruh do dílu ruky a umístíme (zvedneme) na střed



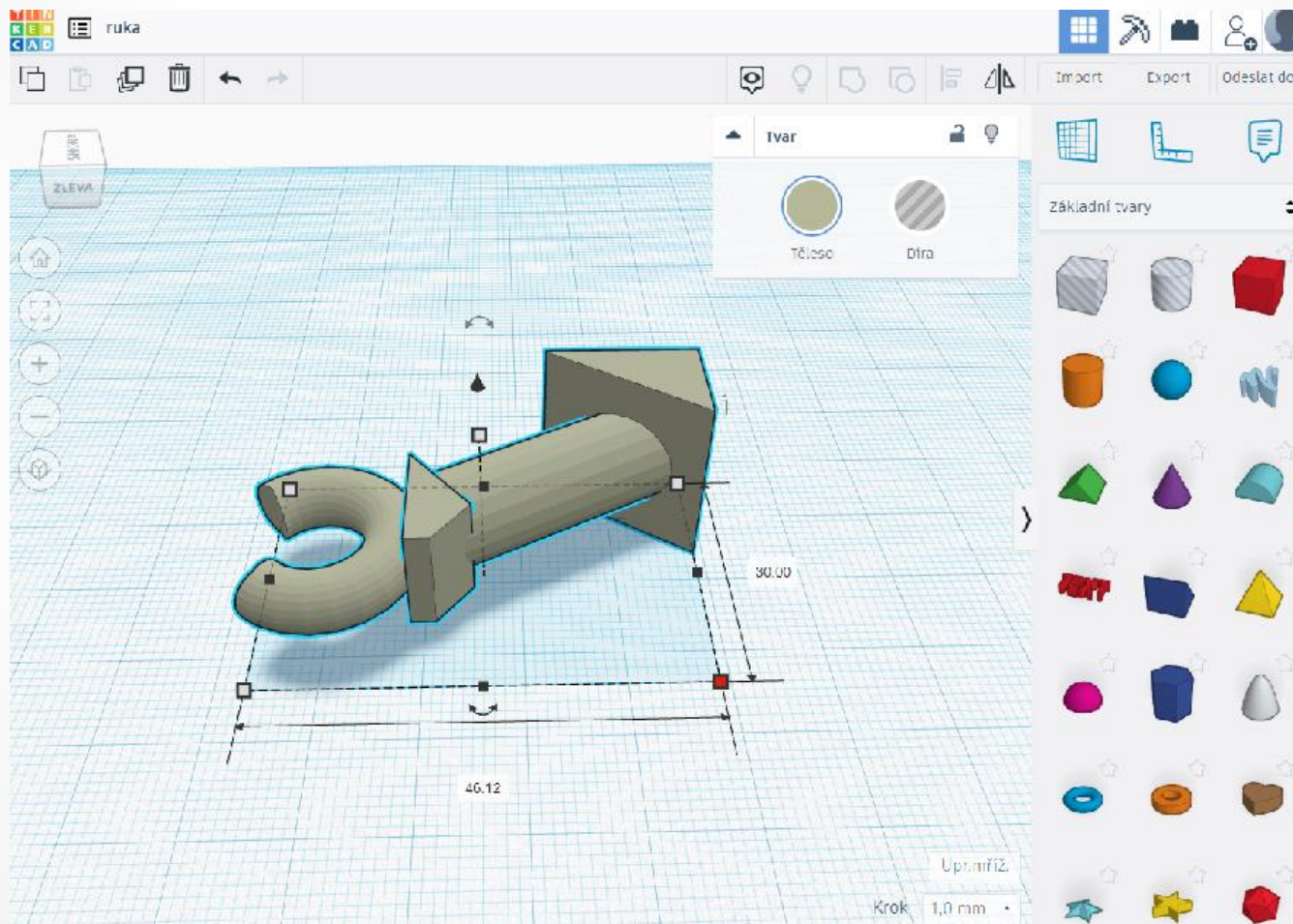
Zanoříme kruh do dílu ruky a umístíme (zvedneme) na střed



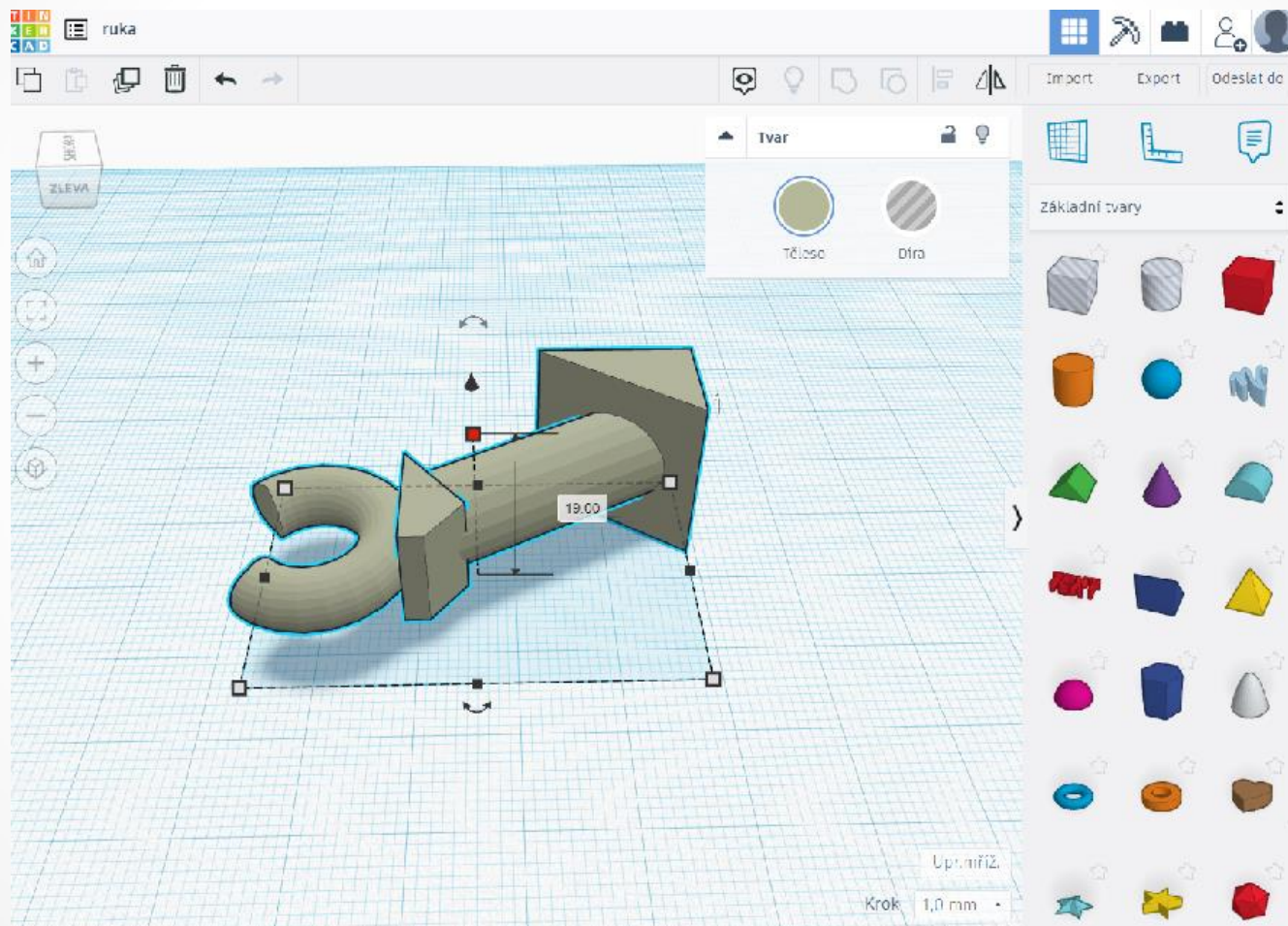
Seskupíme pomocí funkce **Seskupit Ctrl + G**



Přepíšeme rozměry ruky (viz snímek)



Přepíšeme rozměry ruky (viz snímek)



Ruka robotky je vymodelovaná