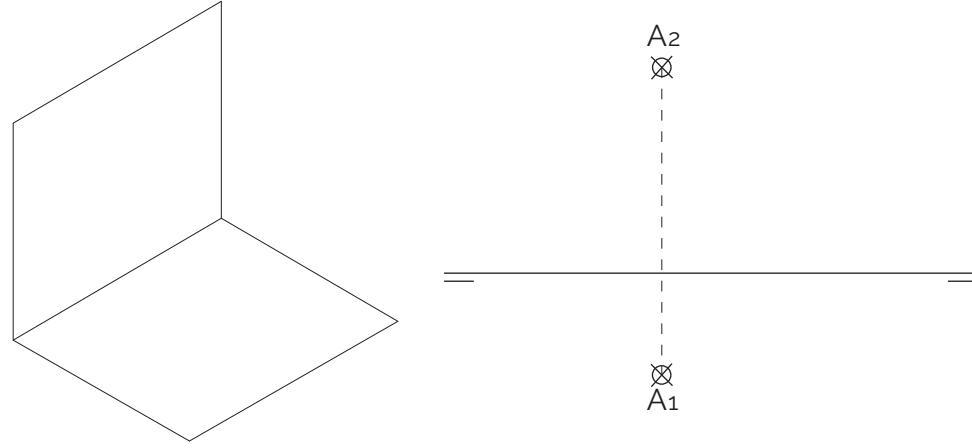
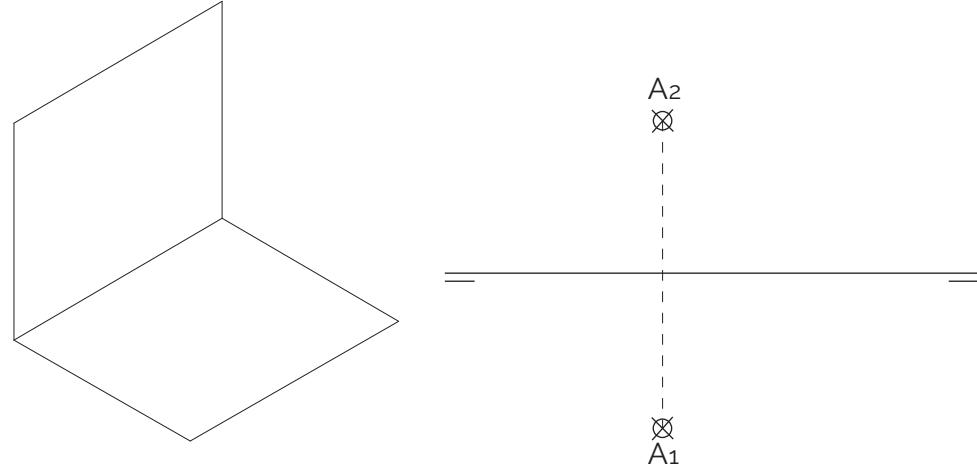


# ÁNGULOS EN SISTEMA DIÉDRICO

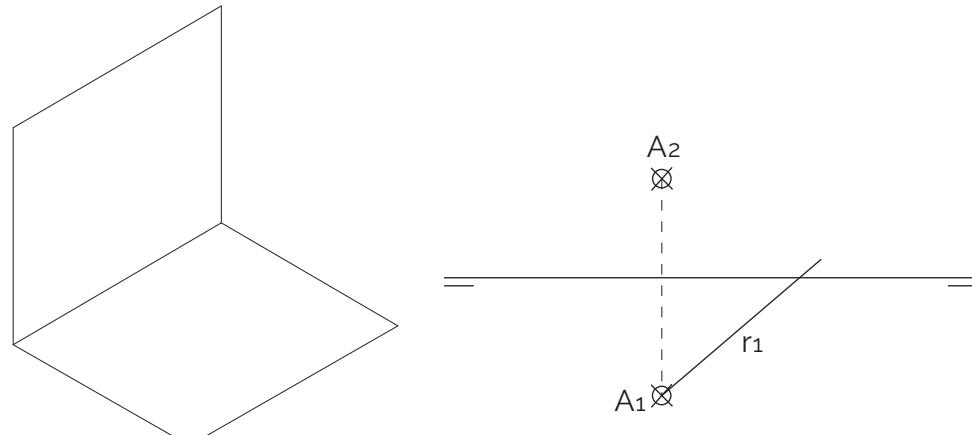
1. Trazas las proyecciones de la recta que siendo paralela al PVP, pasa por el punto A y forma  $45^\circ$  con el PHP, cortando a LT lo más a la derecha posible.



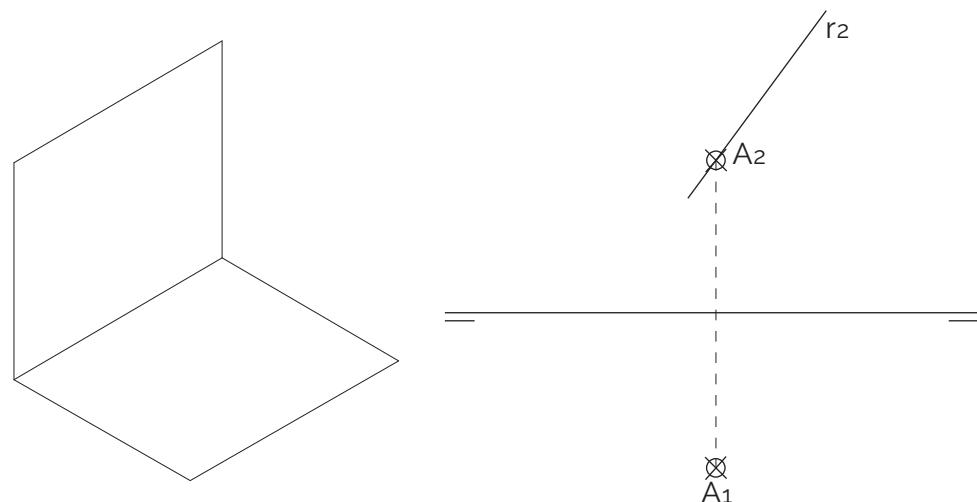
2. Trazas las proyecciones de la recta que siendo paralela al PHP, pasa por el punto A y forma  $45^\circ$  con el PVP, cortando a LT lo más a la derecha posible.



3. Trazas la proyección vertical de la recta r sabiendo que pasa por el punto A y forma  $45^\circ$  con el PHP.



4. Trazas la proyección horizontal de la recta r, sabiendo que pasa por el punto A y forma  $45^\circ$  con el PVP.

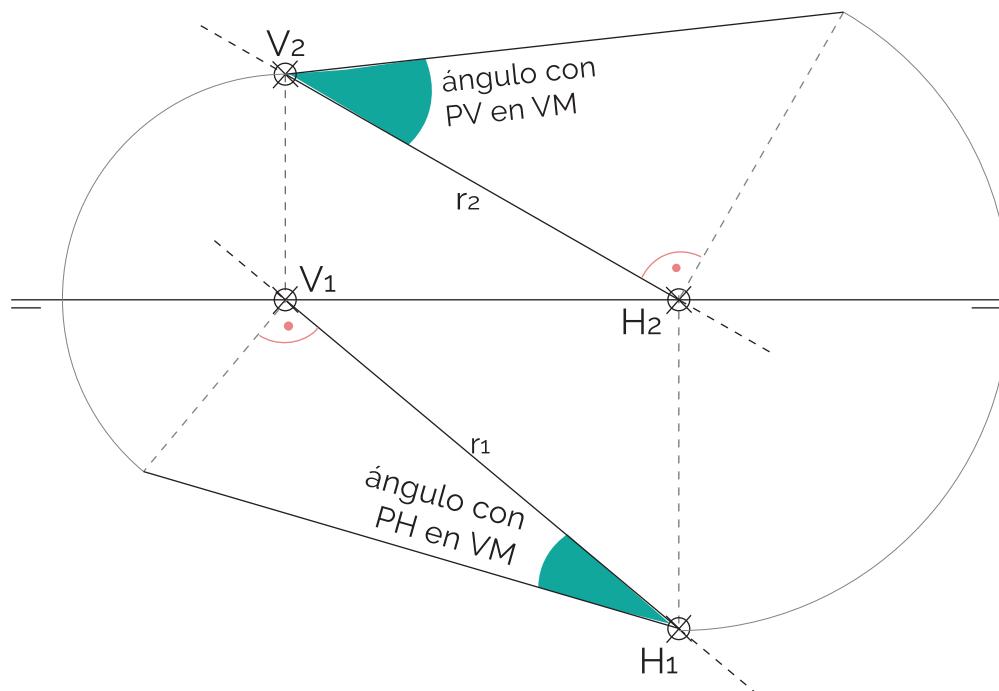


# ÁNGULOS EN SISTEMA DIÉDRICO

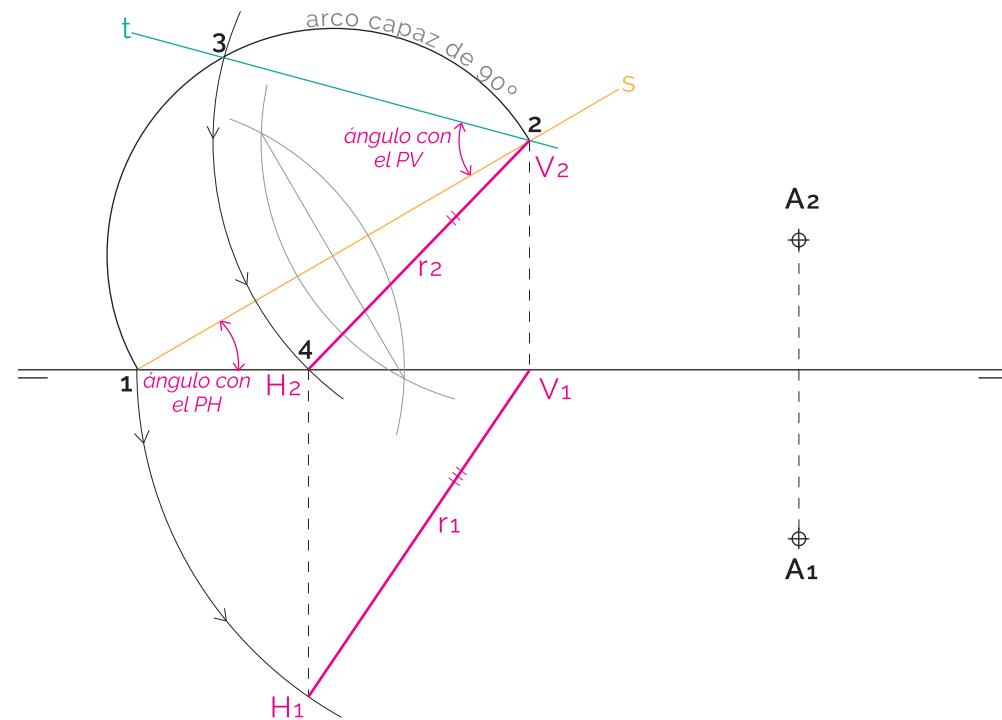


mediatrizeo

5. Halla los ángulos que la recta forma con los planos de proyección.



6. Traza las proyecciones de una recta  $r$  que pasando por A forma  $30^\circ$  con el PHP y  $45^\circ$  con el PVP.

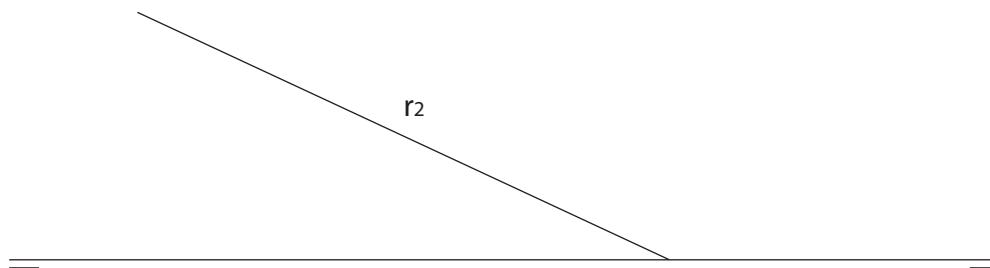
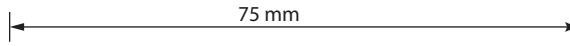


# ÁNGULOS EN SISTEMA DIÉDRICO

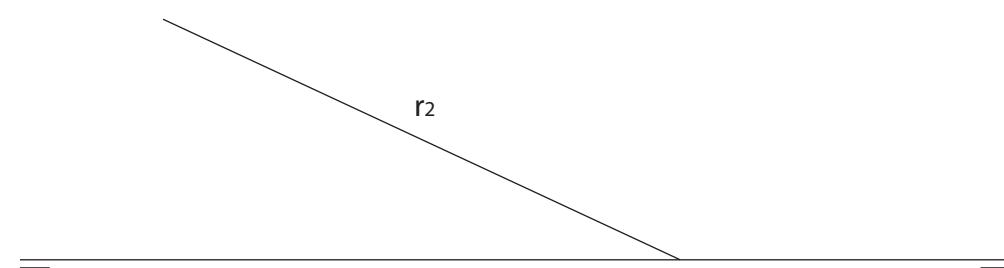
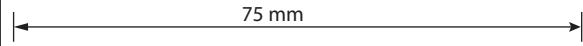


mediatrizeo

7. Trazla la proyección horizontal de r sabiendo que forma **30° con el PVP** y su longitud entre trazas es de 75mm



8. Trazla la proyección horizontal de r sabiendo que forma **20° con el PHP** y su longitud entre trazas es de 75mm

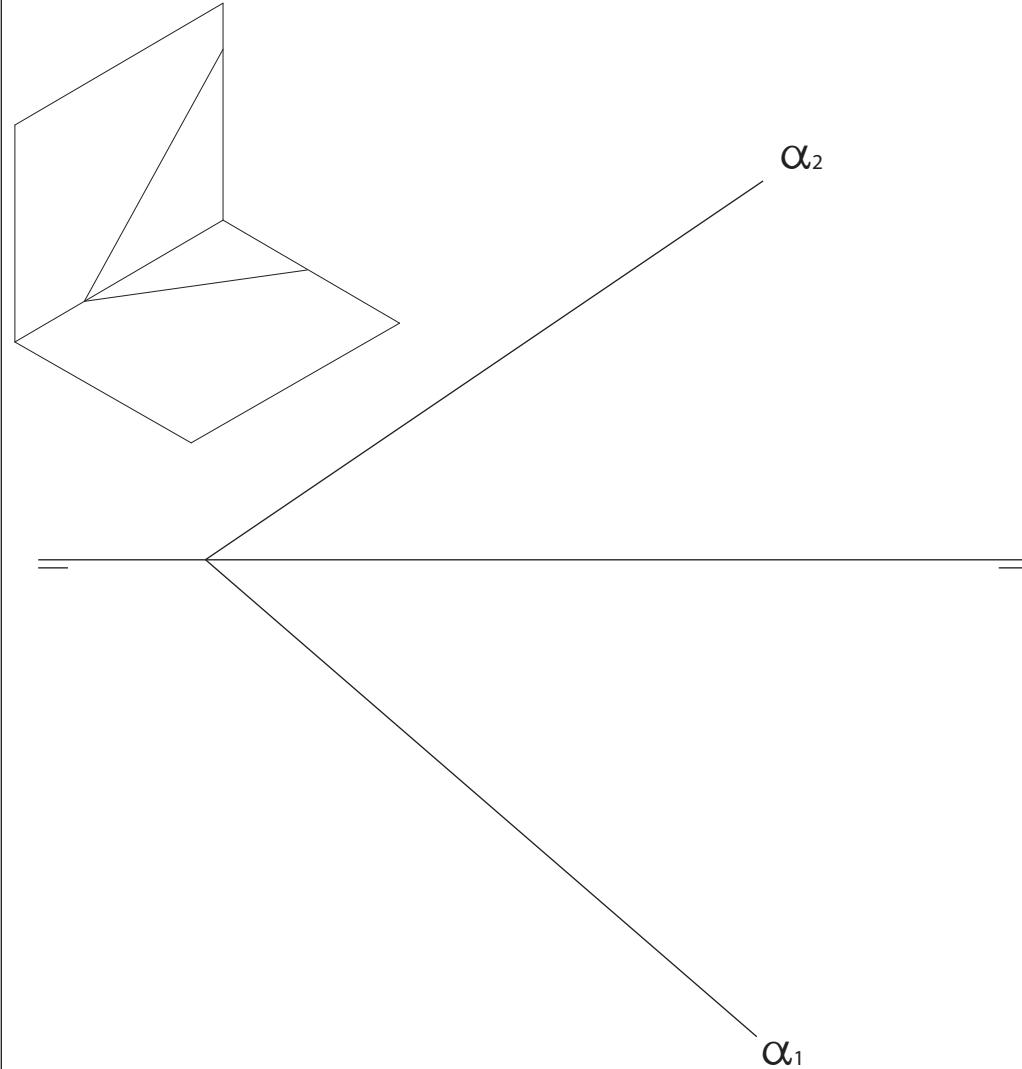


# ÁNGULOS EN SISTEMA DIÉDRICO

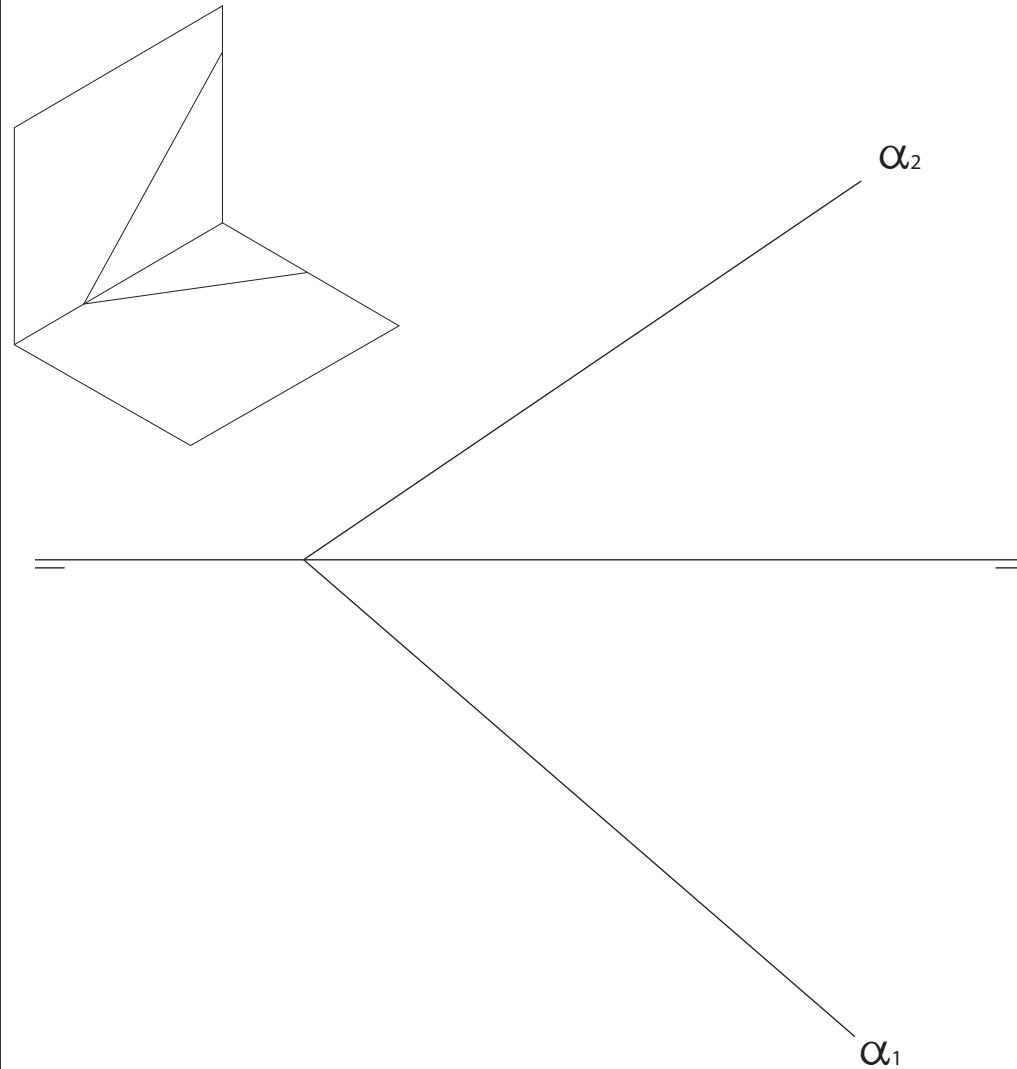


mediatrizeo

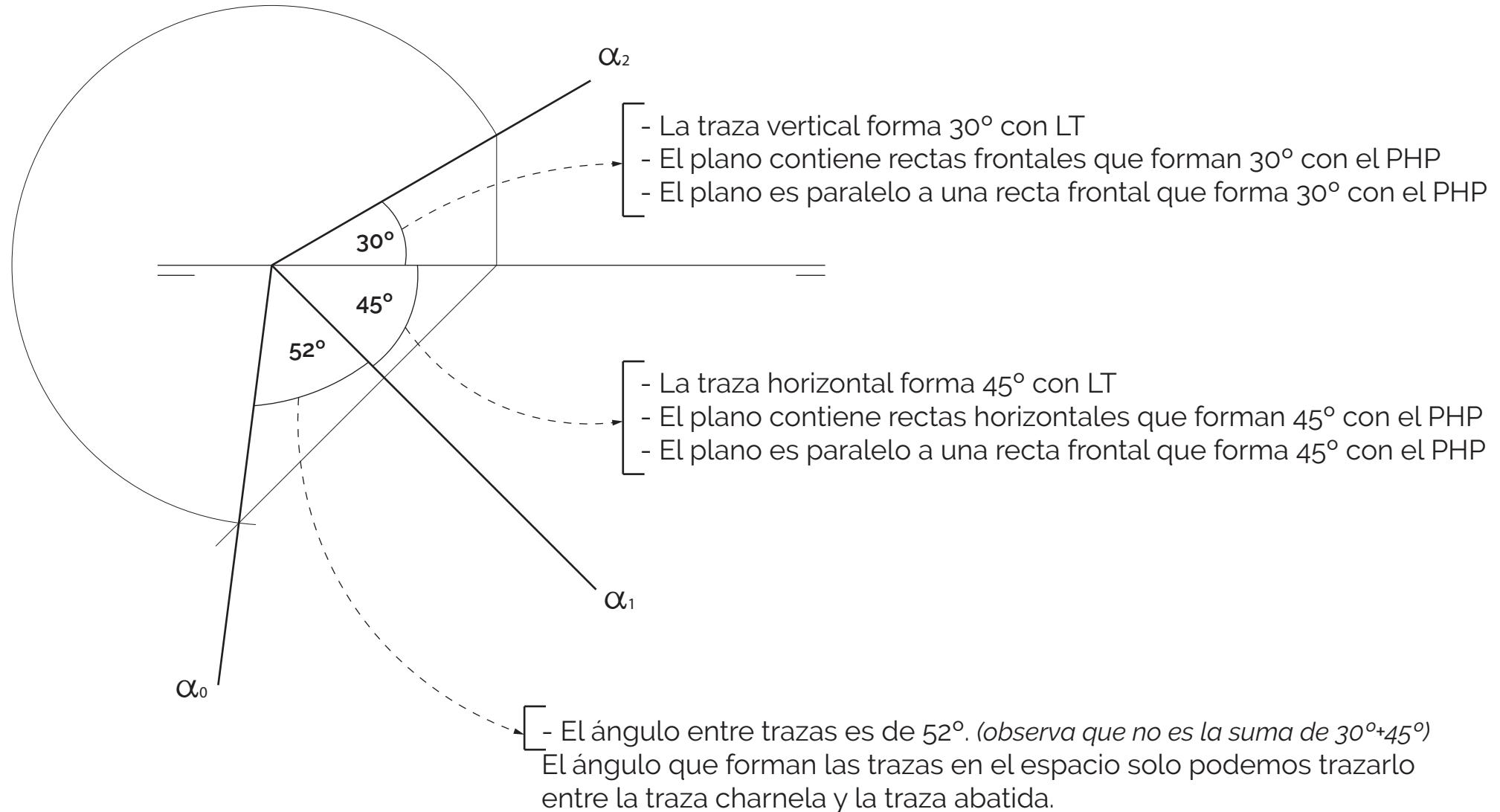
9. Trazas las proyecciones de una recta  $r$  que pertenece al plano  $\alpha$  y forma  $30^\circ$  con el PVP y cuya longitud entre trazas quede en el 1º cuadrante.



10. Trazas las proyecciones de una recta  $r$  que pertenece al plano  $\alpha$  y forma  $30^\circ$  con el PHP y cuya longitud entre trazas quede en el 1º cuadrante.

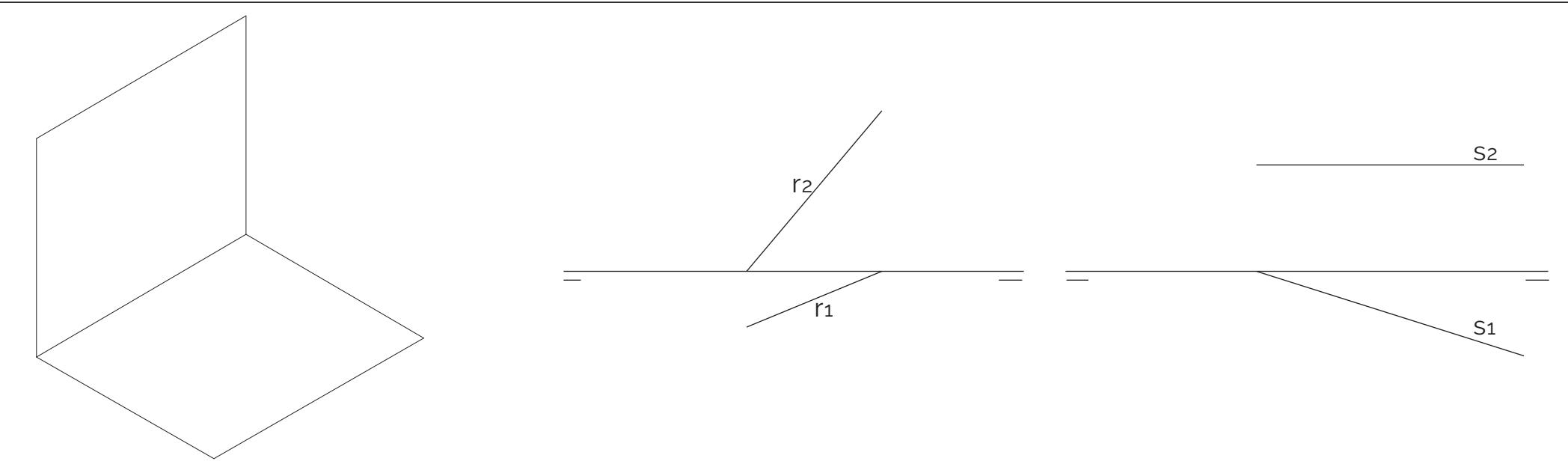
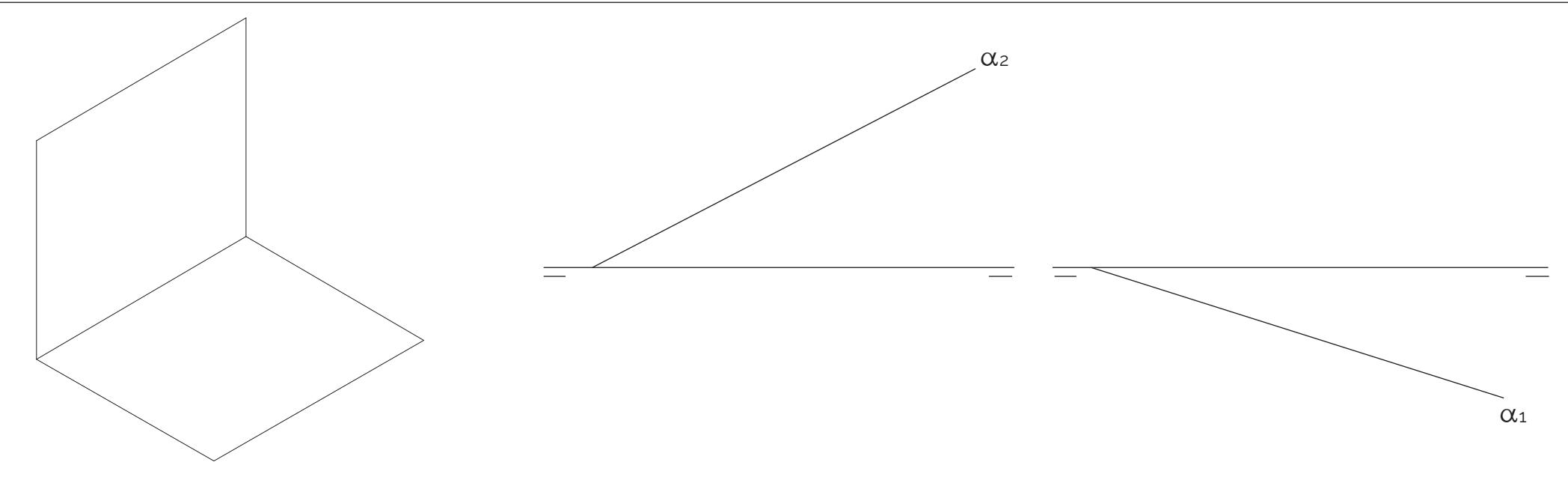


Ángulos en las trazas de los planos.



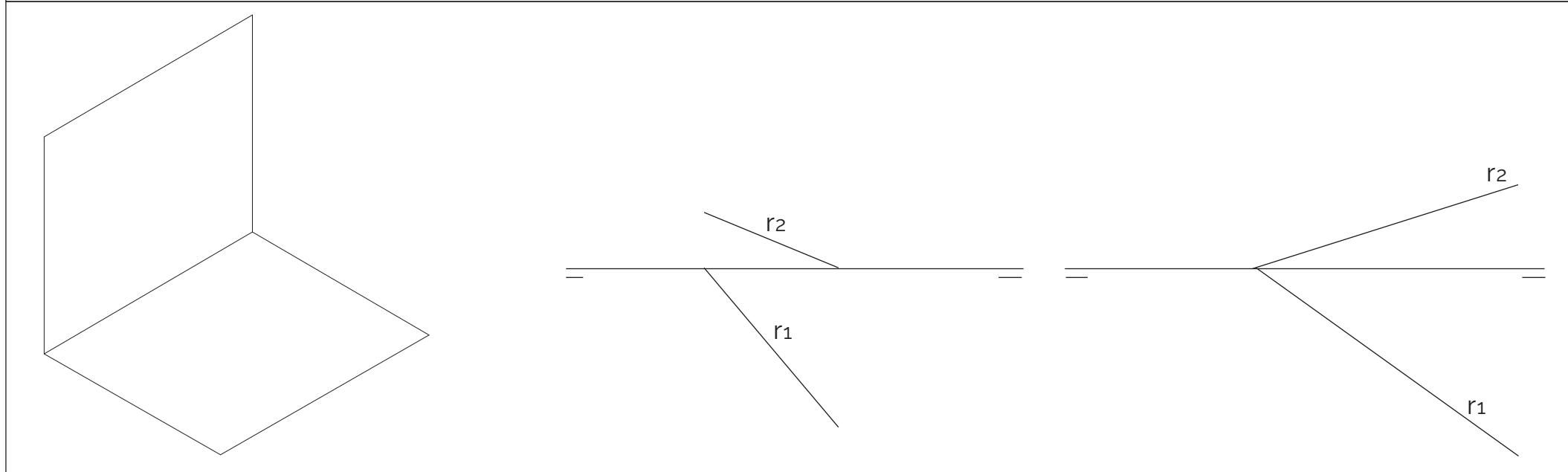
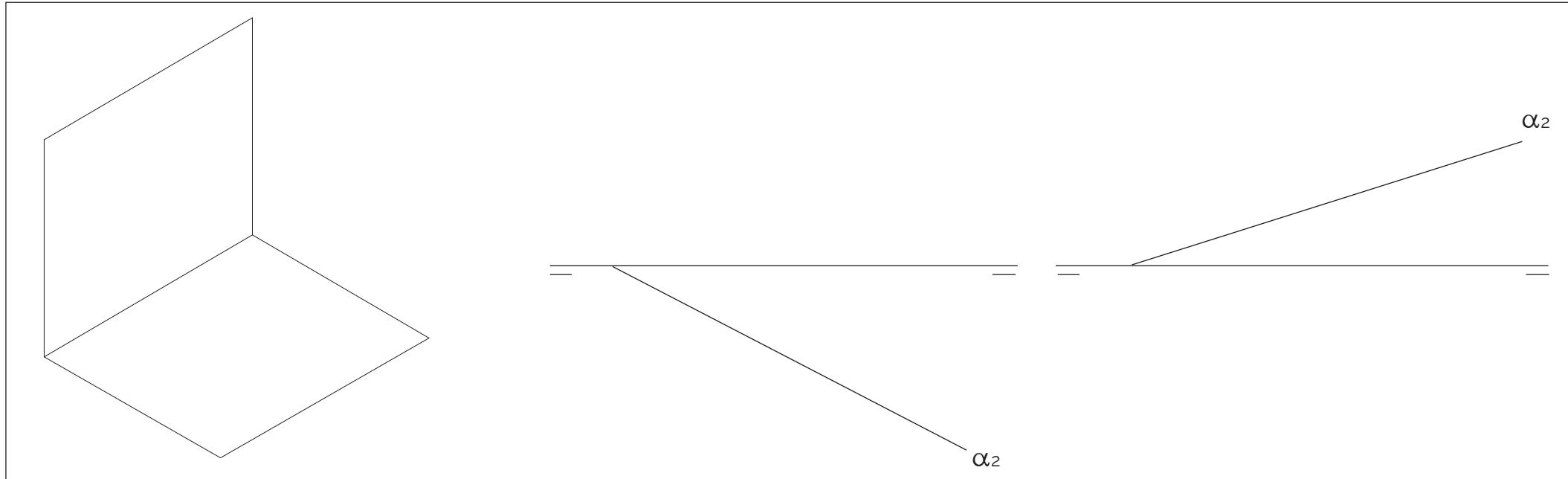
# ÁNGULOS EN SISTEMA DIÉDRICO

11. A partir de los datos dados traza el plano que forma  $60^\circ$  con el PHP



# ÁNGULOS EN SISTEMA DIÉDRICO

12. A partir de los datos dados traza el plano que forma  $60^\circ$  con el PVP





13. A partir de los datos dados traza el plano que forma  $60^\circ$  con el Plano de perfil

