# SISTEMA DIÉDRICO PARA INGENIEROS

David Peribáñez Martínez

#### SISTEMA DIÉDRICO PARA INGENIEROS

© David Peribáñez Martínez Valderrebollo 20, 1 A 28031 MADRID

1ª Edición

Ninguna parte de esta publicación, incluido el diseño de la cubierta, puede reproducirse, almacenarse o transmitirse de ninguna forma, ni por ningún medio, sea eléctrico, químico, mecánico, óptico o digital, de grabación o fotocopia, sin la previa autorización por parte del editor o del autor.

Edición, coordinación e ilustración: David Peribáñez Martínez

ISBN: 978-84-616-9899-8

Edición 1. Mayo 2014.

# Îndice de contenidos

Indice de	contenidos	i
Tema 1	Introducción	1
Tema 2	Sistema diédrico o Monge	3
Tema 3	El punto	
3.1.	Representación	5
3.2.	Posiciones	6
3.3.	Cota, alejamiento y desviación	8
Tema 4	Lą rectą	15
4.1.	Representación	15
4.2.	Puntos notables de la recta	17
4.3.	Posiciones de la recta	
	4.3.1. Recta horizontal	21
	4.3.2. Recta frontal	
	4.3.3. Recta paralela a la línea de tierra	27
	4.3.4. Recta que corta a LT	29
	4.3.5. Recta de perfil (no pasa por LT)	33
	4.3.6. Recta vertical	
	4.3.7. Recta de punta	
	4.3.8. Recta genérica o de posición general	39
4.4.	Posiciones relativas de dos rectas	41
	4.4.1. Rectas que se cortan	41
	4.4.2. Rectas paralelas	
	•	
Tema 5	El plano	45
5.1.	Representación	
	Posiciones de un plano	
	5.2.1. Plano horizontal	
	5.2.2. Plano frontal	
	5.2.3. Plano proyectante horizontal	

	5.2.4.	Plano proyectante vertical	58
	5.2.5.	Plano de perfil	60
	5.2.6.	Plano proyectante de perfil o plano rampa	61
	5.2.7.	Plano perpendicular al primer bisector	64
	5.2.8.	Plano perpendicular al segundo bisector	66
	5.2.9.	Plano de posición general u oblicua	68
5.3.	Recta	as notables del plano	70
	5.3.1.	Recta horizontal	70
	5.3.2.	Rectas frontales	72
	5.3.3.	Recta de máxima pendiente	74
	5.3.4.	Recta de máxima inclinación	76
Tema 6	Inte	ersecciones	79
6.1.	Inter	secciones entre planos	79
	6.1.1.	Caso particular: Planos que se cortan fuera de los límites del papel	81
	6.1.2.	Planos dados por tres puntos no alineados y cuatro puntos no alineados	
( 2	1 /	secciones entre recta y plano	04
6.2.			
	6.2.1.	Intersección de recta y plano definido por tres puntos	
6.3.	Recta	a que corta o se apoya en otras tres rectas que se cruzan	100
	6.3.1.	Intersección de un plano con una recta paralela a LT	103
	6.3.2.	Intersección de un plano con una recta que pasa por la LT 104	
	6.3.3.	Intersección de un plano con una recta de perfil	105
	6.3.4.	Intersección de una recta con planos proyectantes	106
	6.3.5.	Intersección de una recta con un plano paralelo al horizontal	108
	6.3.6.	Intersección de una recta con un plano paralelo al vertical	109
	6.3.7.	Intersección de una recta con un plano perpendicular al primer bisector	110
	6.3.8.	Intersección de una recta con un plano perpendicular al segundo bisector	
Tema 7	Para	alelismo	113
7.1.		as paralelas	
		a paralela a un plano	

	7.3.	Plano	o paralelo a una recta	116
	7.4.	Plano	os paralelos	118
Tema	8	Per	pendicularidad	121
	8.1.	Perp	endicularidad entre rectas	123
	8.2.	Perp	endicularidad entre recta y plano	123
		8.2.1.	Recta perpendicular a un plano por un punto	124
		8.2.2.	Plano perpendicular a una recta por un punto	125
	8.3.	Perp	endicularidad entre planos	126
		8.3.1.	Planos perpendiculares a otro por un punto	127
		8.3.2.	Plano perpendicular a otros dos por un punto	128
Tema	9	Ver	daderas magnitudes (distancias)	129
	9.1.	Dista	ancia entre dos puntos	129
	9.2.	Dista	ancia de un punto a un plano	132
	9.3.		ancia de un punto a una recta	
	9.4.	Dista	ancia entre dos rectas paralelas	136
	9.5.		ancia entre dos planos paralelos	
	9.6.	Mīni	ima distancia entre dos rectas que se cruzan	140
Índic	e de	Figur	ras	143

### Introducción

Este libro pretende servir de guía de autoaprendizaje y apoyo a clases de nivel universitario para todos aquellos alumnos que busquen el conocimiento del sistema de representación diédrico.

Cada tema se aborda desde un aspecto teórico para pasar a la resolución práctica caso a caso.

Se recomienda al alumno que lea el libro en orden sin saltarse ningún tema, aunque aquél le parezca trivial, con materiales de dibujo para practicar cada ejemplo.

Del mismo modo también se recomienda al alumno que no utilice el libro a modo de vademécum sino que, según el nivel de confianza que presente en el momento de la lectura, solucione los problemas planteados incluso antes de ver la solución expuesta en el libro.

La respuesta de un alumno frente a un ejercicio de examen será más ágil si primero domina y comprende la resolución de ejercicios simples para combinarnos entre sí de una manera mecánica y natural. *Para poder correr hay que aprender primero a andar*.

El convenio de notación utilizado es el empleo de subíndices numéricos ( $A_1$ ) en lugar del tradicional uso de comillas (A') con el objetivo de facilitar a los alumnos su representación y evitar que una línea residual del dibujo (sobre todo las de trazos) pueda interferir con el nombre de un elemento involuntariamente. Además se ha decidido voluntariamente alterar la nomenclatura comúnmente utilizada de  $A_1$  para las proyecciones horizontales,  $A_2$  para las verticales y  $A_3$  para las del plano de perfil, de modo que  $A_1$  se aplica a las verticales,  $A_2$  a las horizontales y  $A_3$  a las del plano de perfil. ¿Por qué? Porque espero del alumno una reflexión profunda del temario aquí tratado y qué mejor que empezar poniendo en tela de juicio una nomenclatura estándar, un artificio, un elemento irreal.

En el *Sistema cilíndrico o paralelo* el centro de proyección es un punto impropio ( $\mathbf{O} \infty$ ) y las proyecciones pueden ser ortogonales u oblicuas.

En este grupo se hallan las *proyecciones acotadas* (utilizadas para representaciones topográficas); el *sistema diédrico* o *Monge* (planos de obra, de máquina, aeronáuticos) y las proyecciones axonométricas.



### Sistema diédrico o Monge

Este sistema consta de dos planos perpendiculares entre sí: uno *horizontal*, **PH**, y otro *vertical*, **PV**, siendo su intersección *la línea de tierra*, **LT**. Dividen al espacio en cuatro sub-espacios llamados *cuadrantes* o *diedros* (ángulo entre dos planos), de ahí proviene su nombre (diédrico) y en reconocimiento a Gaspar Monge, que fue su inventor.

Los objetos ubicados en el espacio se proyectan en forma perpendicular sobre cada plano de proyección (proyección cilíndrica ortogonal) por lo tanto cada objeto tiene dos proyecciones o dos imágenes.

Para representar los objetos del espacio (tres dimensiones) en el plano (dos dimensiones) se abate el plano horizontal **PH** haciéndolo coincidir con el vertical **PV** utilizando la línea de tierra **LT** como eje o pivote.

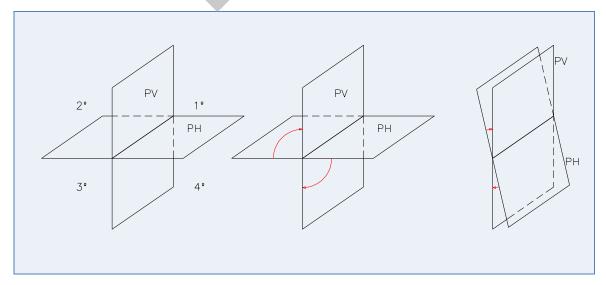
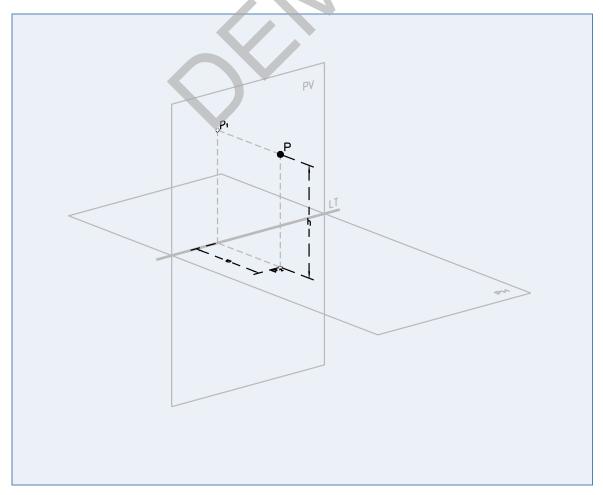


Figura 1. Abatimiento de planos de proyección

## El punto

### 3.1. Representación

Un punto en el espacio se representa mediante su proyección ortogonal tanto sobre el plano horizontal PH, obteniéndose  $A_1$ , como sobre el plano vertical PV, obteniéndose  $A_2$ .



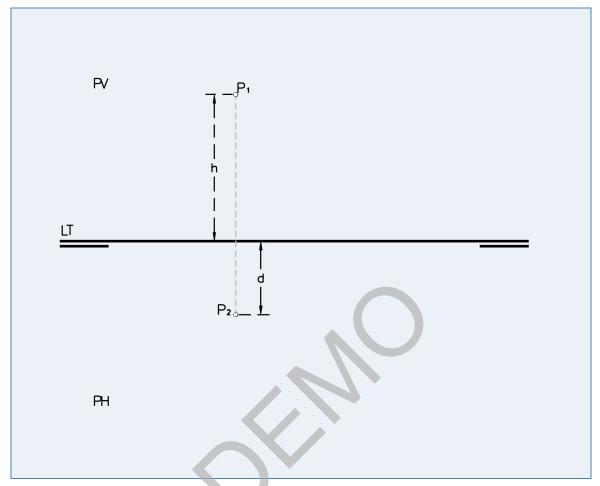


Figura 2. Representación 3D del punto

Figura 3. Representación del punto

Un punto sólo está bien representado cuando las proyecciones  $A_1$  y  $A_2$  se ubican sobre una misma línea siendo ésta perpendicular a LT.

Todas las referencias a puntos se harán mediante una letra en mayúsculas.

#### 3.2. Posiciones

Las distintas zonas en las que se puede posicionar un punto se denomina el Alfabeto del punto. Así pues un punto puede posicionarse respecto de los planos horizontal y vertical de proyección de 17 formas. En la figura siguiente se muestran estas posiciones representadas circularmente sobre un plano perpendicular a la **LT** (también denominado plano de perfil, como veremos más adelante).

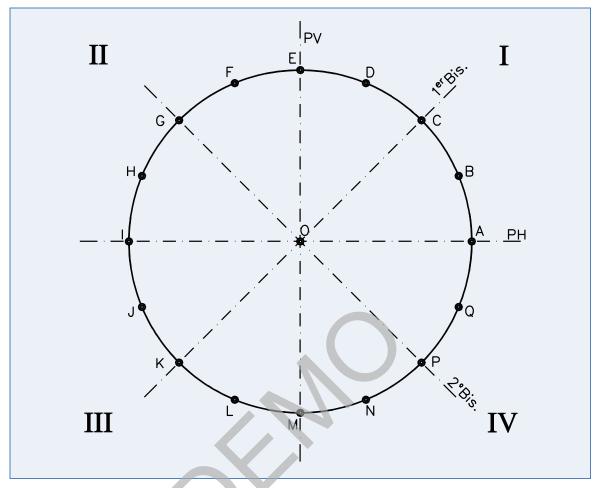


Figura 4. Alfabeto del punto 3D

La representación de estos puntos en el sistema diédrico es la expuesta en la Figura 5.

Sin embargo, en la Figura 11, se representa de una manera más correcta puesto que todos los puntos se encuentran en un mismo plano perpendicular a LT.

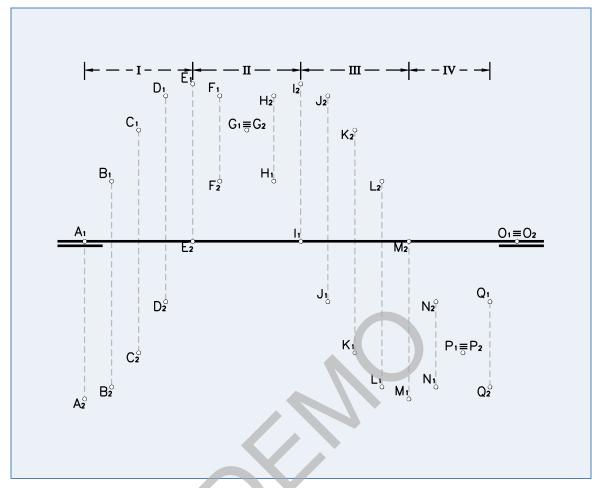


Figura 5. Alfabeto del punto

### 3.3. Cota, alejamiento y desviación

Para identificar la posición de un punto en el espacio se deben definir sus tres dimensiones. Así pues un punto queda determinado por la **cota**, el **alejamiento** y la **desviación**.

La **cota** es la distancia o altura del punto A al plano horizontal PH y en el sistema diédrico o Monge está representada por la medida desde  $A_2$  a la línea de tierra LT.

El **alejamiento** es la distancia del punto A al plano vertical PV y es la medida desde  $A_1$  a la línea de tierra LT.

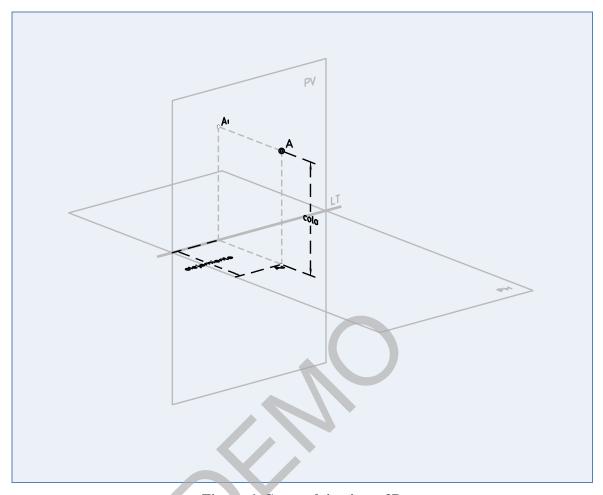


Figura 6. Cota y alejamiento 3D

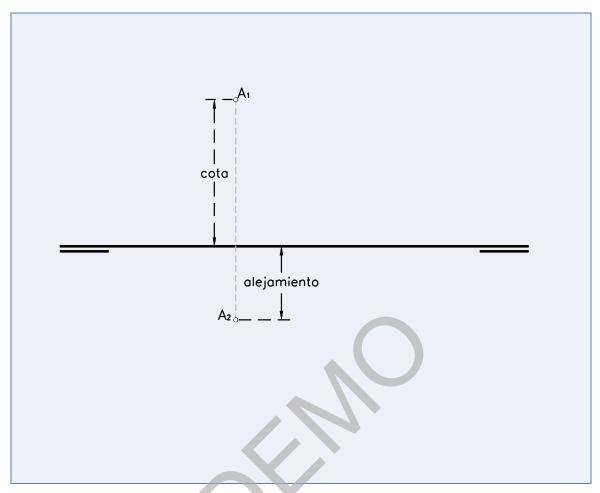


Figura 7. Cota y alejamiento

Si un punto se encuentra en el primer diedro o cuadrante, por ejemplo el punto A, tiene cota positiva porque está encima del plano horizontal,  $A_2$  sobre LT, y alejamiento positivo porque está delante del plano vertical,  $A_1$  debajo de LT.

El observador siempre se encuentra en el primer cuadrante, por lo tanto todos los objetos que se hallen en los restantes cuadrantes se representan con línea discontinua

En el segundo cuadrante el punto B tiene cota positiva,  $B_2$  sobre LT, y el alejamiento es negativo,  $B_1$  sobre LT, porque se encuentra detrás del plano vertical PV

En el tercer cuadrante el punto C tiene cota negativa,  $C_2$  debajo de LT, y alejamiento negativo,  $C_1$  sobre LT, porque se halla detrás del plano vertical PV.

Por último el punto D del cuarto cuadrante tiene cota negativa,  $D_2$  debajo de LT, y alejamiento positivo,  $D_1$  debajo de LT, porque se halla delante del plano vertical PV.

#### Resumiendo:

- A cota +, alejamiento +
- B cota +, alejamiento –
- C cota , alejamiento –
- D cota , alejamiento +

Todo punto en el espacio se define por tres dimensiones o coordenadas, de momento conocemos dos: **cota** y **alejamiento**.

La tercera dimensión es la **desviación**, que es la distancia del punto hasta un plano perpendicular a **LT**, o plano de perfil, **PP**. La intersección de este plano de perfil **PP** de referencia con la línea de tierra **LT** se denomina origen **O**.

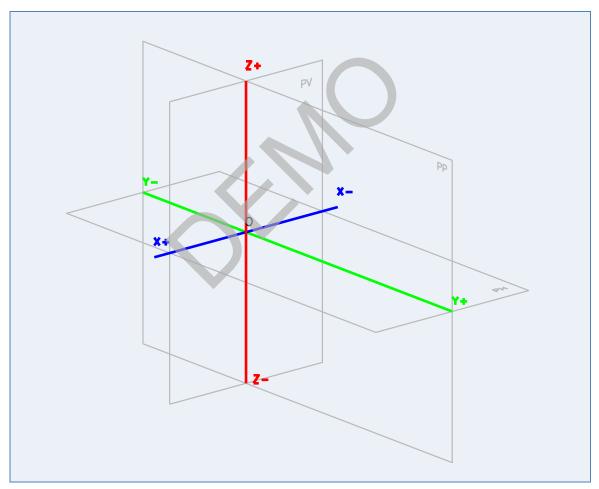


Figura 8. Vista 3D de los planos proyectantes

Llegados a este punto podremos definir la posición de un punto mediante sus tres coordenadas (X, Y, Z) -> (desviación, cota, alejamiento).

Como ejemplo el punto definido por A (30, 10, 50) en mm sería representado como se muestra en la Figura 9Figura 9 y en la Figura 10.

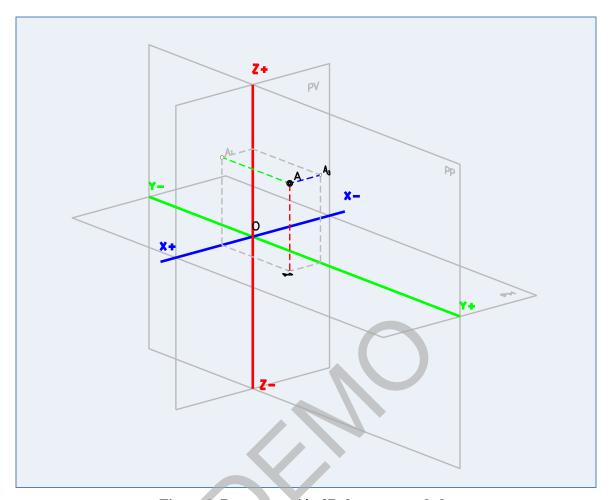


Figura 9. Representación 3D de un punto dado

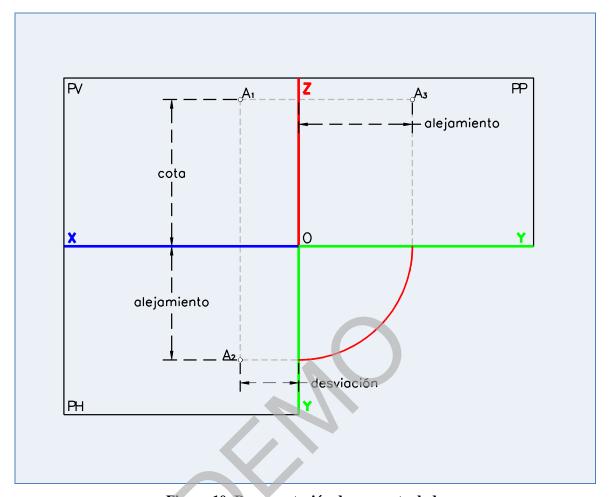


Figura 10. Representación de un punto dado

Llegados a este punto vamos a corregir la representación que hicimos en la Figura 5 del alfabeto del punto ya que considerando que todos los puntos se encontraban dentro de un mismo plano de perfil tendrían todos ellos un valor de desviación común, y por tanto su verdadera representación sería la de la figura siguiente. Compréndase que la mencionada figura inicial buscaba representar con fines didácticos de la manera más clara los puntos.

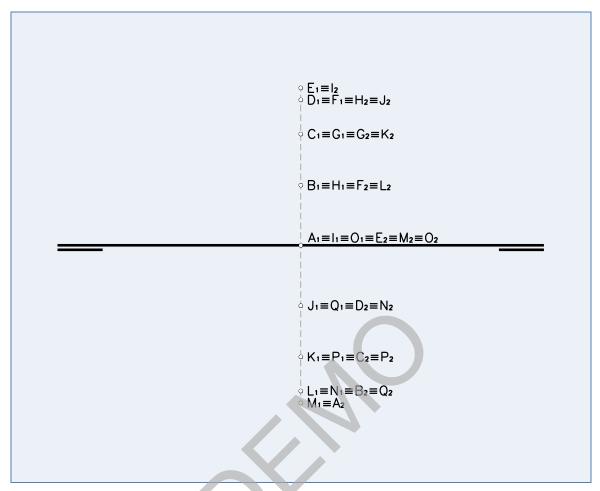


Figura 11. Alfabeto de los puntos representación real

La recta

### 4.1. Representación

Una recta se define mediante al menos dos puntos. Como ya sabemos representar puntos será fácil hacerlo con la recta.

Todas las referencias a rectas se harán mediante una letra en minúsculas.

La recta  $\mathbf{r}$  está determinada por los puntos  $\mathbf{A}$  y  $\mathbf{B}$  siendo sus proyecciones respectivas  $\mathbf{A_1}$ ,  $\mathbf{A_2}$  y  $\mathbf{B_1}$ ,  $\mathbf{B_2}$ . Para hallar las proyecciones de la recta  $\mathbf{r}$ , bastará con unir las proyecciones homónimas  $\mathbf{A_1}$  con  $\mathbf{B_1}$ , obteniendo  $\mathbf{r_1}$  (proyección vertical), y  $\mathbf{A_2}$  con  $\mathbf{B_2}$ , obteniendo así  $\mathbf{r_2}$  (proyección horizontal).

#### 4.3.5. Recta de perfil (no pasa por LT)

Es paralela al plano de perfil, tiene trazas con PH y PV.

Sus proyecciones  $\mathbf{r_1}$  y  $\mathbf{r_2}$  son perpendiculares a LT. Para conocer su inclinación se necesita el plano de perfil **PP**.

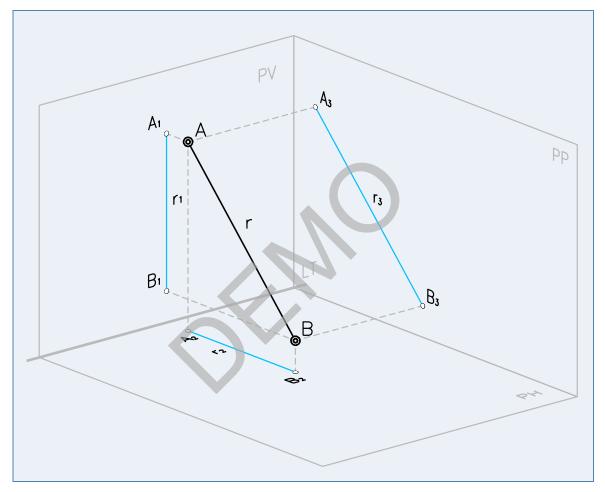


Figura 29. Recta de perfil 3D

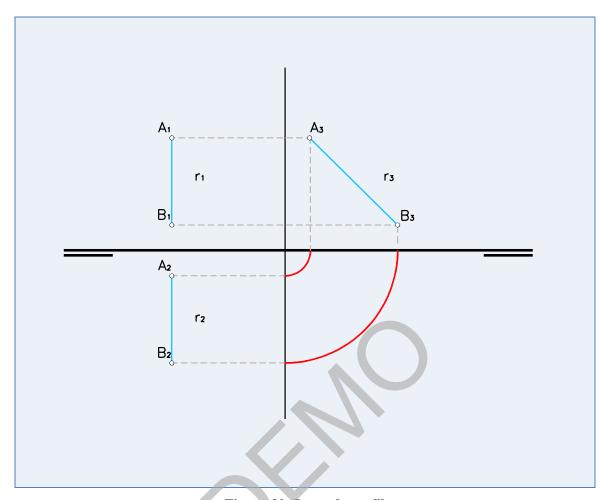


Figura 30. Recta de perfil

#### 4.3.6. Recta vertical

Es paralela al plano PV y perpendicular a PH, tiene traza con PH. Su proyección  $r_1$  es perpendicular a LT y  $r_2$  es un punto que coincide con la traza de la recta.

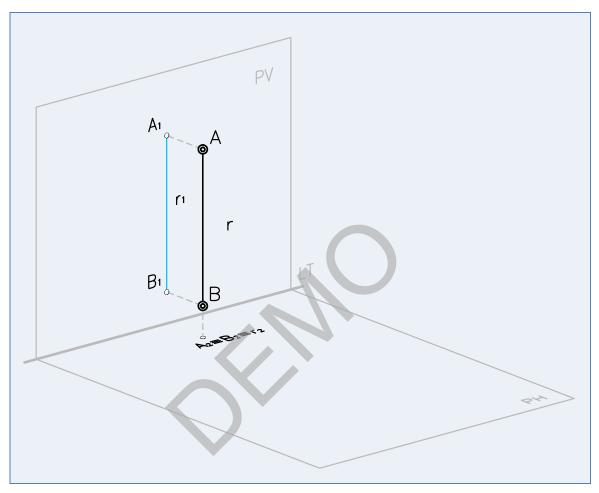


Figura 31. Recta vertical 3D

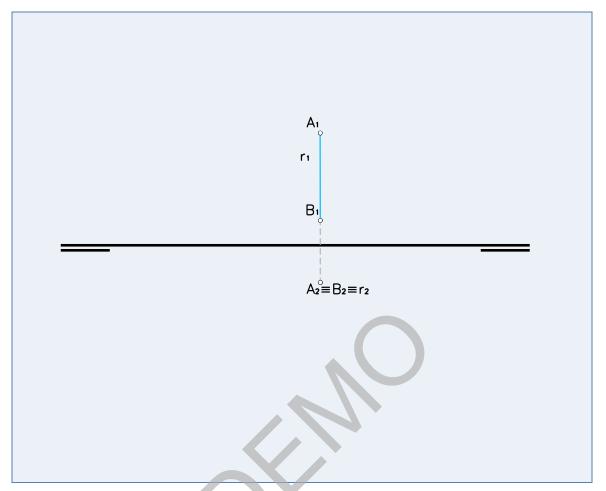


Figura 32. Recta vertical

#### Intersecciones

Las intersecciones entre figuras son uno de los puntos más importantes del sistema diédrico.

## 6.1. Intersecciones entre planos

La intersección entre dos planos  $\alpha$  y  $\beta$  es una recta **i** común a ambos.

Para hallar los puntos que ambos planos tienen en común se utilizan planos auxiliares eligiéndolos preferentemente del siguiente orden:

Los planos de proyección (pues no requiere el dibujo de ningún plano auxiliar) Planos paralelos a los de proyección (empleando para ello planos frontales y horizontales)

Otro plano cualquiera

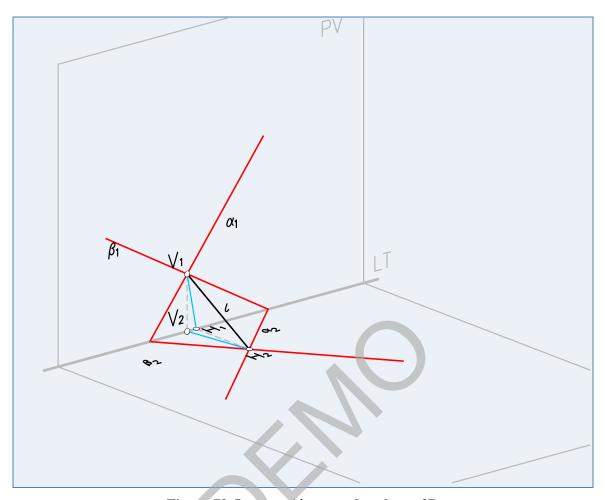


Figura 72. Intersección entre dos planos 3D

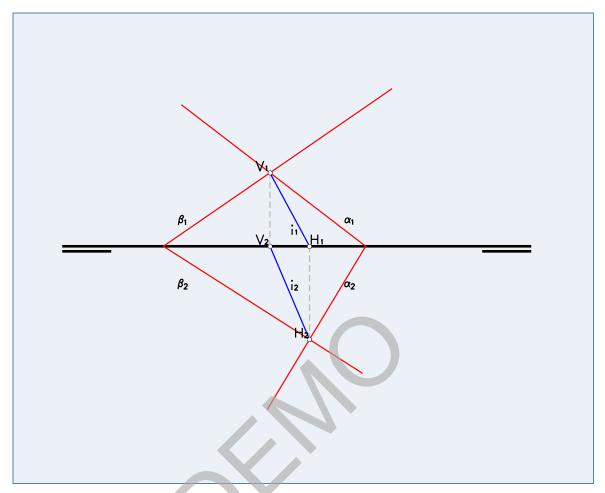


Figura 73. Intersección entre dos planos

Como metodología general primero se halla la traza  $H_2$ , intersección entre  $\alpha_2$  y  $\beta_2$ , luego  $V_1$ , intersección entre  $\alpha_1$  y  $\beta_1$ . Uniéndolas se obtiene la recta buscada.

En la figura descriptiva anterior, halladas las trazas  $\mathbf{H}_2$ , intersección entre  $\alpha_2$  y  $\beta_2$ , y  $\mathbf{V}_1$ , intersección entre  $\alpha_1$  y  $\beta_1$ , basta con encontrar las proyecciones  $\mathbf{H}_1$  y  $\mathbf{V}_2$  mediante perpendiculares hasta la línea de tierra LT. Tras unir  $\mathbf{H}_2$  y  $\mathbf{V}_2$ ,  $\mathbf{H}_1$  y  $\mathbf{V}_1$  quedarán determinadas las proyecciones  $\mathbf{i}_1$  y  $\mathbf{i}_2$ , proyecciones de la recta  $\mathbf{i}$  de intersección.

#### 6.1.1. Caso particular: Planos que se cortan fuera de los límites del papel

Dados los planos  $\alpha$  y  $\beta$  hallar la intersección **i**. Si se cortan las trazas horizontales  $\alpha_2$  y  $\beta_2$ , se utiliza un plano horizontal que determina las rectas horizontales de intersección **A** y **B**. Donde se cortan las rectas paralelas que pasan por  $A_1$  y  $B_1$  se obtiene el punto  $C_1$ , proyectando éste en forma perpendicular a la línea de tierra hasta cortar el plano auxiliar horizontal anterior, se halla  $C_2$ . Finalmente se une este punto con el punto de intersección de las trazas horizontales de los planos y se obtiene la recta **i** ( $i_1$ ,  $i_2$ ).

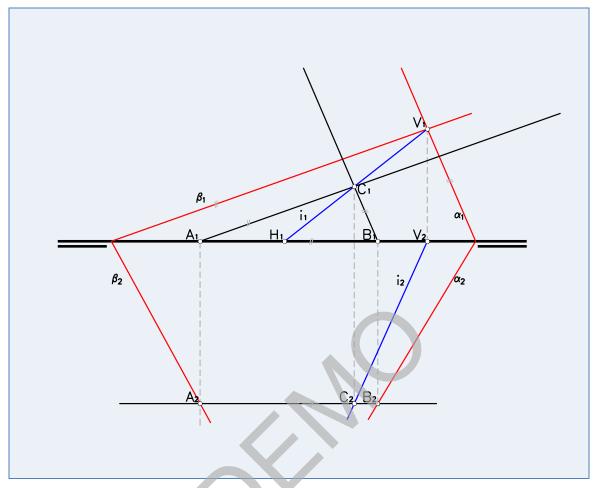


Figura 74. Planos que se cortan fuera del papel. Ejemplo 1

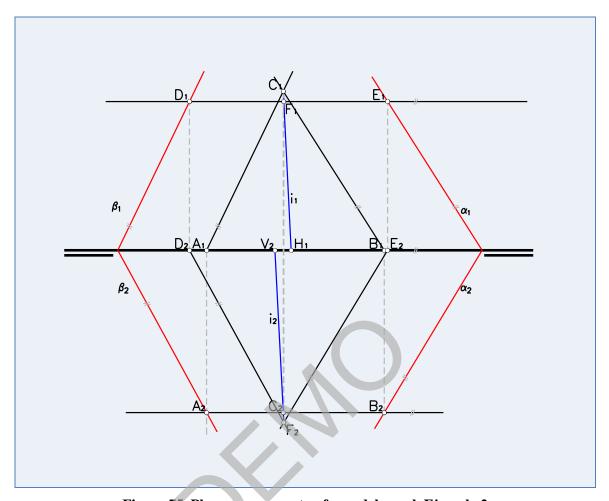


Figura 75. Planos que se cortan fuera del papel. Ejemplo 2

## Perpendicularidad

Si dos rectas son perpendiculares en el espacio y una de ellas es paralela a un plano, las proyecciones ortogonales de ambas sobre dicho plano, son perpendiculares entre sí. (Teorema de las tres perpendiculares).

Un caso particular de este teorema es cuando una de las rectas, en vez de ser paralela al plano, está contenida en él. En este caso, la recta se confunde con su proyección ( $\mathbf{r}=\mathbf{r}_2$ ), y tanto  $\mathbf{t}$  como  $\mathbf{t}_2$  son perpendiculares a esta recta doble.

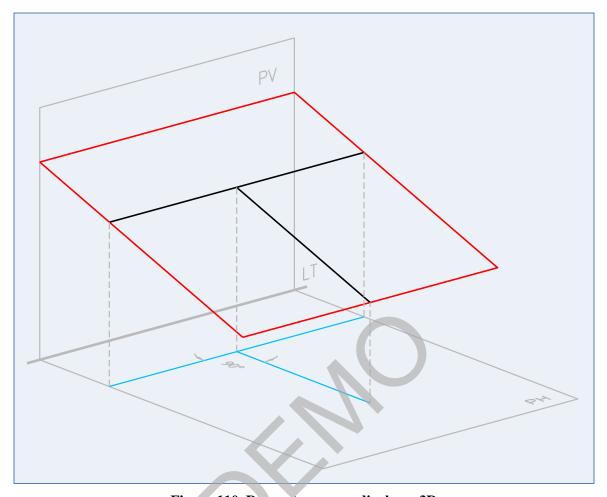


Figura 110. Dos rectas perpendiculares 3D

Así pues para comprobar la perpendicularidad debemos observar la intersección ortogonalmente desde un plano paralelo a una de las rectas, de ese modo vernos su verdadero ángulo.

### 8.1. Perpendicularidad entre rectas

Atendiendo al teorema de las tres perpendiculares, y tomando como proyecciones ortogonales las proyecciones de las rectas sobre **PH** y **PV**, se puede asegurar que dos rectas son perpendiculares si lo son sus proyecciones.

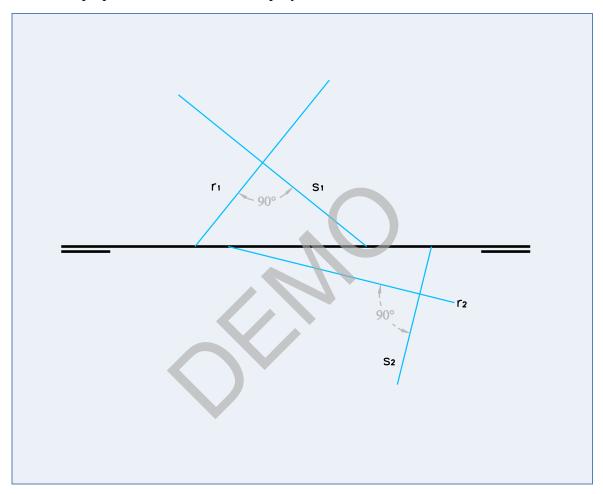


Figura 111. Perpendicularidad entre rectas

### 8.2. Perpendicularidad entre recta y plano

Una recta es perpendicular a un plano si lo es a dos de sus rectas (no siendo paralelas éstas entre sí).

Si una recta es perpendicular a un plano también lo es a cualquiera de sus rectas.

Dos rectas son perpendiculares entre sí si una de ellas pertenece a un plano perpendicular a la otra.

Para trazar una recta perpendicular a un plano basta con buscar la recta perpendicular a las dos trazas del plano (no olvidemos que las dos trazas son dos rectas de ese plano).

## Verdaderas magnitudes

(distancias)

### 9.1. Distancia entre dos puntos

La distancia entre dos puntos  $\mathbf{A}$  y  $\mathbf{B}$  es la línea recta que las une. Para medirla habrá de hallarse la verdadera magnitud del segmento.

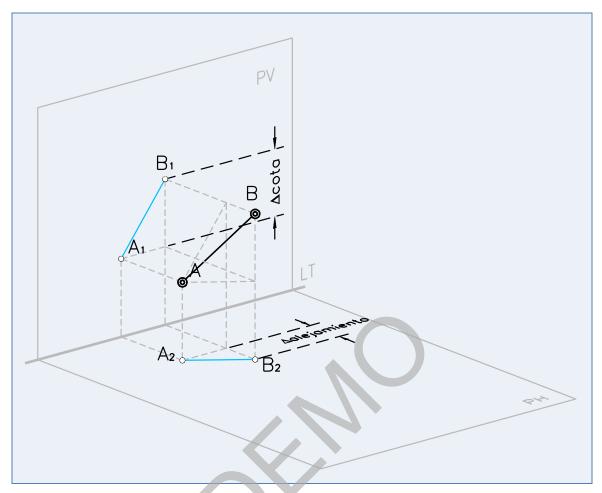


Figura 117. Distancia entre dos puntos 3D

En la figura se puede observar que la distancia **AB** es la hipotenusa del triángulo rectángulo ABb1 ó del ABd1; de ahí se deduce que la verdadera magnitud de un segmento cualquiera AB es la hipotenusa de un triángulo rectángulo cuyos catetos son:

- la proyección horizontal del segmento y la diferencia de cotas de los puntos A y
  B: Δalejamiento
- la proyección vertical del segmento y la diferencia de alejamientos de los puntos A y B: Δcota

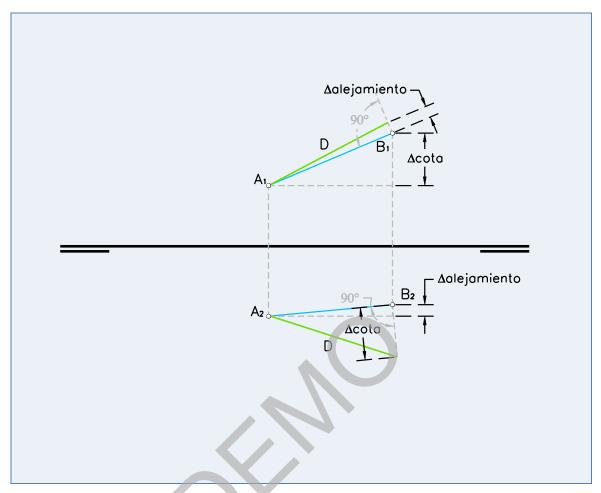


Figura 118. Distancia entre dos puntos

# Índice de Figuras

FIGURA 1. ABATIMIENTO DE PLANOS DE PROYECCIÓN	3
Figura 2. Representación 3D del punto	6
Figura 3. Representación del punto	6
Figura 4. Alfabeto del punto 3D	7
Figura 5. Alfabeto del punto	8
Figura 6. Cota y alejamiento 3D	9
Figura 7. Cota y alejamiento	10
Figura 8. Vista 3D de los planos proyectantes	11
Figura 9. Representación 3D de un punto dado	12
Figura 10. Representación de un punto dado	13
FIGURA 11. ALFABETO DE LOS PUNTOS REPRESENTACIÓN REAL	14
Figura 12. Representación 3D de la recta	16
Figura 13. Representación de la recta	17
Figura 14. Puntos notables de la recta	18
Figura 15. Cuadrantes por los que pasa una recta. Ejemplo 1	19
Figura 16. Cuadrantes por los que pasa una recta. Ejemplo 2	20
Figura 17. Recta horizontal 3D	21
Figura 18. Recta horizontal	22
FIGURA 19. RECTA HORIZONTAL EN EL PLANO HORIZONTAL	
Figura 20. Recta frontal 3D.	24
Figura 21. Recta frontal	25
FIGURA 22. RECTA FRONTAL EN EL PLANO VERTICAL	26
FIGURA 23. RECTA PARALELA A LA LÍNEA DE TIERRA 3D	27
FIGURA 24. RECTA PARALELA A LA LÍNEA DE TIERRA	28
FIGURA 25. RECTA QUE CORTA A LT 3D	29
Figura 26. Recta que corta a LT	30
FIGURA 27. RECTA QUE CORTA A LT DEL PRIMER BISECTOR	31
Figura 28. Recta que corta a LT del segundo bisector	32
Figura 29. Recta de perfil 3D	33
Figura 30. Recta de perfil	34
Figura 31. Recta vertical 3D	35
Figura 32. Recta vertical	36
Figura 33. Recta de punta 3D	37
Figura 34. Recta de punta	38
Figura 35. Recta en posición general 3D	39
Figura 36. Recta en posición general	40
Figura 37. Rectas que se cortan 3D	41
Figura 38. Rectas que se cortan	42
Figura 39. Rectas paralelas	43
Figura 40. Representación de un plano 3D	46
Figura 41. Representación de un plano	47
FIGURA 42. PERTENENCIA DE UN PUNTO A UN PLANO 3D	48
FIGURA 43. PERTENENCIA DE UN PUNTO A UN PLANO	49
FIGURA 44. PERTENENCIA DE UN PUNTO A UN PLANO MEDIANTE RECTA HORIZONTAL	50

FIGURA 45.	PERTENENCIA DE UN PUNTO A UN PLANO MEDIANTE RECTA FRONTAL	51
FIGURA 46.	PLANO HORIZONTAL 3D	52
FIGURA 47.	PLANO HORIZONTAL	53
FIGURA 48.	PLANO FRONTAL 3D	54
FIGURA 49.	PLANO FRONTAL	55
FIGURA 50.	PLANO PROYECTANTE HORIZONTAL 3D	56
FIGURA 51.	PLANO PROYECTANTE HORIZONTAL	57
FIGURA 52.	PLANO PROYECTANTE VERTICAL 3D	58
FIGURA 53.	PLANO PROYECTANTE VERTICAL	59
FIGURA 54.	PLANO DE PERFIL 3D	60
FIGURA 55.	PLANO DE PERFIL	61
FIGURA 56.	PLANO RAMPA 3D	62
FIGURA 57.	PLANO RAMPA	63
FIGURA 58.	PLANO PERPENDICULAR AL PRIMER BISECTOR 3D	64
FIGURA 59.	PLANO PERPENDICULAR AL PRIMER BISECTOR	65
FIGURA 60.	PLANO PERPENDICULAR AL SEGUNDO BISECTOR 3D	66
FIGURA 61.	PLANO PERPENDICULAR AL SEGUNDO BISECTOR	67
FIGURA 62.	PLANO EN POSICIÓN GENERAL OBLICUA 3D	68
FIGURA 63.	PLANO EN POSICIÓN GENERAL OBLICUA	69
	RECTA HORIZONTAL DEL PLANO 3D	
	RECTA HORIZONTAL DEL PLANO.	
FIGURA 66.	RECTA FRONTAL DEL PLANO 3D	72
	RECTA FRONTAL DEL PLANO	
	RECTA DE MÁXIMA PENDIENTE 3D	
	RECTA DE MÁXIMA PENDIENTE	
FIGURA 70.	RECTA DE MÁXIMA INCLINACIÓN 3D	76
	RECTA DE MÁXIMA INCLINACIÓN	
FIGURA 72.	INTERSECCIÓN ENTRE DOS PLANOS 3D	80
FIGURA 73.	INTERSECCIÓN ENTRE DOS PLANOS	81
FIGURA 74.	PLANOS QUE SE CORTAN FUERA DEL PAPEL. EJEMPLO 1	82
	PLANOS QUE SE CORTAN FUERA DEL PAPEL. EJEMPLO 2	
FIGURA 76.	ENUNCIADO DE INTERSECCIÓN DE PLANOS DADOS POR PUNTOS	84
	ÎNTERSECCIÓN DE PLANOS DADOS POR PUNTOS	
FIGURA 78.	INTERSECCIÓN DE DOS PLANOS PROYECTANTES	86
	INTERSECCIÓN DE UN PLANO PARALELO A LT CON OTRO CUALQUIERA	
	ÎNTERSECCIÓN DE UN PLANO DE PERFIL CON UN PLANO CUALQUIERA	
	INTERSECCIÓN DEL SEGUNDO BISECTOR CON UN PLANO CUALQUIERA	
	ÎNTERSECCIÓN DE DOS PLANOS FUERA DEL PRIMER CUADRANTE	
	INTERSECCIÓN DE DOS PLANOS QUE PASAN POR EL MISMO PUNTO DE LA LT	
	INTERSECCIÓN DE DOS PLANOS PARALELOS A LA LT	
FIGURA 85.	INTERSECCIÓN DE UN PLANO PARALELO A LA LT CON EL PRIMER Y SEGUNDO BISECTOR	93
	ÎNTERSECCIÓN DE DOS PLANOS CON TRAZAS HOMÓNIMAS PARALELAS	
	ÎNTERSECCIÓN DE UN PLANO PERPENDICULAR AL SEGUNDO BISECTOR CON OTRO PLANO CUALQUIERA	
	INTERSECCIÓN DE DOS PLANOS PERPENDICULARES AL SEGUNDO BISECTOR	
	INTERSECCIÓN ENTRE RECTA Y PLANO 3D.	
	INTERSECCIÓN ENTRE RECTA Y PLANO	
	INTERSECCIÓN DE RECTA Y PLANO DEFINIDO POR TRES PUNTOS	
	RECTA QUE CORTA OTRAS TRES RECTAS QUE SE CRUZAN 3D.	

FIGURA 93. ENUNCIADO RECTA QUE CORTA A OTRAS TRES RECTAS QUE SE CRUZAN	101
FIGURA 94. RECTA QUE CORTA A OTRAS TRES RECTAS QUE SE CRUZAN	102
FIGURA 95. INTERSECCIÓN DE UN PLANO CON UNA RECTA PARALELA A LT	103
FIGURA 96. INTERSECCIÓN DE UN PLANO CON UNA RECTA QUE PASA POR LA LT	104
FIGURA 97. INTERSECCIÓN DE UN PLANO CON UNA RECTA DE PERFIL	105
FIGURA 98. INTERSECCIÓN DE UNA RECTA CON UN PLANO PROYECTANTE HORIZONTAL	106
FIGURA 99. INTERSECCIÓN DE UNA RECTA CON UN PLANO PROYECTANTE VERTICAL	107
FIGURA 100. INTERSECCIÓN DE UNA RECTA CON UN PLANO PARALELO AL HORIZONTAL	108
FIGURA 101. INTERSECCIÓN DE UNA RECTA CON UN PLANO PARALELO AL VERTICAL	109
FIGURA 102. INTERSECCIÓN DE UNA RECTA CON UN PLANO PERPENDICULAR AL PRIMER BISECTOR	110
FIGURA 103. INTERSECCIÓN DE UNA RECTA CON UN PLANO PERPENDICULAR AL SEGUNDO BISECTOR	111
FIGURA 104. RECTAS PARALELAS	114
FIGURA 105. RECTA PARALELA A UN PLANO	115
FIGURA 106. PLANO PARALELO A UNA RECTA	116
FIGURA 107. PLANO QUE CONTIENE A UNA RECTA DADA Y ES PARALELO A OTRA	117
FIGURA 108. PLANOS PARALELOS 3D.	118
FIGURA 109. PLANOS PARALELOS	119
FIGURA 110. DOS RECTAS PERPENDICULARES 3D	
FIGURA 111. PERPENDICULARIDAD ENTRE RECTAS	123
FIGURA 112. RECTA PERPENDICULAR A UN PLANO POR UN PUNTO	
FIGURA 113. PLANO PERPENDICULAR A UNA RECTA POR UN PUNTO	
FIGURA 114. PERPENDICULARIDAD ENTRE PLANOS 3D	
FIGURA 115. PLANOS PERPENDICULARES A OTRO POR UN PUNTO	127
FIGURA 116. PLANO PERPENDICULAR A OTROS DOS POR UN PUNTO	
FIGURA 117. DISTANCIA ENTRE DOS PUNTOS 3D	
FIGURA 118. DISTANCIA ENTRE DOS PUNTOS	
FIGURA 119. DISTANCIA DE UN PUNTO A UN PLANO 3 D	132
FIGURA 120. DISTANCIA DE UN PUNTO A UN PLANO	
FIGURA 121. DISTANCIA DE UN PUNTO A UNA RECTA 3D	
FIGURA 122. DISTANCIA DE UN PUNTO A UNA RECTA	135
FIGURA 123. DISTANCIA ENTRE DOS RECTAS PARALELAS 3D	136
FIGURA 124. DISTANCIA ENTRE DOS RECTAS PARALELAS	137
FIGURA 125. DISTANCIA ENTRE DOS PLANOS PARALELOS 3D.	138
FIGURA 126. DISTANCIA ENTRE DOS PLANOS PARALELOS	
FIGURA 127. DISTANCIA ENTRE DOS RECTAS QUE SE CRUZAN 3D	141
FIGURA 128. DISTANCIA ENTRE DOS RECTAS QUE SE CRUZAN	142