La geometría de un sistema de tres ecuaciones con tres incógnitas (opcional)

En la figura 1.2, de la página 3, se observó que se puede representar un sistema de dos ecuaciones con dos incógnitas mediante dos líneas rectas. Si las rectas tienen un solo punto de intersección, el sistema tiene una solución única; si coinciden, existe un número infinito de soluciones; si son paralelas, no existe una solución y el sistema es inconsistente.

Algo similar ocurre cuando se tienen tres ecuaciones con tres incógnitas.

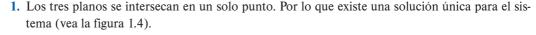
Como se verá en la sección 4.5, la gráfica de la ecuación ax + by + cz = d en el espacio de tres dimensiones es un plano.

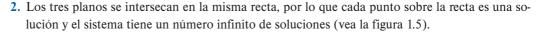
Considere el sistema de tres ecuaciones con tres incógnitas:

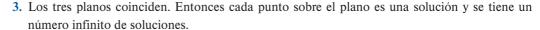


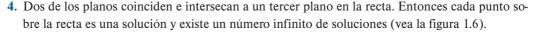
en donde a, b, c, d, e, f, g, h, j, k, l y m son constantes y al menos una de ellas en cada ecuación es diferente de cero.

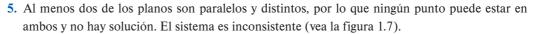
Cada ecuación en (1.2.13) es la ecuación de un plano. *Cada* solución (x, y, z) al sistema de ecuaciones debe ser un punto en *cada uno* de los tres planos. Existen seis posibilidades:

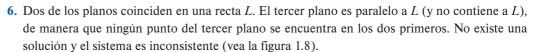












En todos los casos el sistema tiene una solución única, un número infinito de soluciones o es inconsistente. Debido a la dificultad que representa dibujar planos con exactitud, no ahondaremos más en el tema. No obstante, es útil analizar cómo las ideas en el plano xy se pueden extender a espacios más complejos.

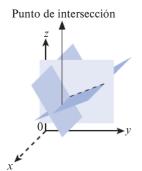


Figura 1.4
Los tres planos se intersecan en un solo punto.

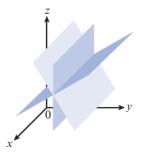


Figura 1.5Los tres planos se intersecan en la misma recta.

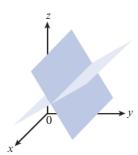


Figura 1.6

Dos planos se intersecan en una recta.

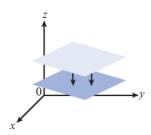
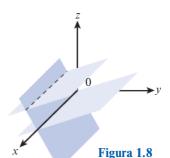


Figura 1.7Los planos paralelos no tienen puntos en común.



El plano 3 es paralelo a *L*, la recta de intersección de los planos 1 y 2.