

PRUEBA DE ACCESO (LOGSE)

UNIVERSIDAD DE CASTILLA-LA MANCHA

SEPTIEMBRE – 2012

MATEMÁTICAS II

Tiempo máximo: 1 hora y 30 minutos

El alumno deberá contestar a una de las dos opciones propuestas A o B. Los ejercicios deben redactarse con claridad, detalladamente y razonando las respuestas. Puedes utilizar cualquier tipo de calculadora.

PROPUESTA A

1º) a) Enuncia el teorema de Bolzano y el teorema de Rolle.

b) Demuestra, usando el teorema de Bolzano, que existen al menos tres raíces reales distintas de la ecuación $x^5 - 5x + 3 = 0$.

c) Demuestra, usando el teorema de Rolle, que la ecuación anterior no puede tener más de tres raíces reales distintas.

a)

El teorema de Rolle se puede enunciar del modo siguiente:

Si $f(x)$ es una función continua en el intervalo $[\alpha, b]$ y derivable en (α, b) y si se cumple que $f(\alpha) = f(b)$, existe al menos un punto $c \in (\alpha, b)$ tal que $f'(c) = 0$.

El teorema de Bolzano se puede enunciar de la siguiente forma:

“Si una función f es continua en un intervalo cerrado $[\alpha, b]$ y en los extremos de éste toma valores de distinto signo, entonces existe al menos un valor $c \in (\alpha, b)$ tal que $f(c) = 0$ ”.

b)

Se considera la función $f(x) = x^5 - 5x + 3$, que es continua y derivable en su dominio, que es el conjunto de los números reales.

Para demostrar lo pedido, basta con encontrar cuatro valores reales de x para los cuales los valores de la función $f(x) = x^5 - 5x + 3$ son, alternativamente, positivos y negativos, según el teorema de Bolzano.

Por ejemplo:

$$f(-2) = -32 + 10 + 3 = -19 < 0.$$

$$f(0) = 3 > 0.$$

$$f(1) = 1 - 5 + 3 = -1 < 0.$$

$$f(2) = 32 - 10 + 3 = 25 > 0.$$

La ecuación $x^5 - 5x + 3 = 0$ tiene tres soluciones reales que pertenecen, respectivamente, a los siguientes intervalos: $-2 < x_1 < 0$, $0 < x_2 < 1$, $1 < x_3 < 2$.

c)

Siendo $f'(x) = 5x^4 - 5$, cuyas soluciones reales son las siguientes:

$5x^4 - 5 = 0$; $x^4 - 1 = 0$. Esta ecuación solamente admite las soluciones reales $x_1 = -1$ y $x_2 = 1$.

Por ser $f(x)$ continua, solamente puede tener un máximo y un mínimo, con lo cual, sus puntos de corte con el eje X solamente pueden ser tres.

Siendo los puntos de corte p , q y r , tal que $p < -1$, $-1 < q < 1$ y $r > 1$, según el teorema de Rolle, en los intervalos $(p, -1)$, $(-1, q)$ y $(1, r)$ solamente es posible una raíz real en cada uno de ellos, lo cual demuestra que la ecuación dada no puede tener más de tres raíces reales distintas.

2º) Calcula las siguientes integrales: $I_1 = \int \text{sen}^2 x \cdot \cos x \cdot dx$. $I_2 = \int \frac{e^{\sqrt{x}}}{\sqrt{x}} \cdot dx$.

$$I_1 = \int \text{sen}^2 x \cdot \cos x \cdot dx \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \text{sen } x = t \\ \cos x \cdot dx = dt \end{array} \right\} \Rightarrow I_1 = \int t^2 \cdot dt = \frac{t^3}{3} + C = \underline{\underline{\frac{1}{3} \text{sen}^3 x + C}}$$

$$I_2 = \int \frac{e^{\sqrt{x}}}{\sqrt{x}} \cdot dx \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \sqrt{x} = t \\ \frac{1}{2\sqrt{x}} \cdot dx = dt \\ \frac{1}{\sqrt{x}} \cdot dx = 2dt \end{array} \right\} \Rightarrow I_2 = 2 \int e^t \cdot dt = 2e^t + C = \underline{\underline{2e^{\sqrt{x}} + C}}$$

Otra forma de resolver esta integral es la siguiente:

$$I_2 = \int \frac{e^{\sqrt{x}}}{\sqrt{x}} \cdot dx \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} e^{\sqrt{x}} = t \\ \frac{1}{2\sqrt{x}} \cdot e^{\sqrt{x}} \cdot dx = dt \\ \frac{e^{\sqrt{x}}}{\sqrt{x}} \cdot dx = 2dt \end{array} \right\} \Rightarrow I_2 = 2 \int dt = 2t + C = \underline{\underline{2e^{\sqrt{x}} + C}}$$

3°) Sabiendo que $\begin{vmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{vmatrix} = 5$, calcula el valor de los siguiente determinantes:

$\begin{vmatrix} b & b+a & 2c \\ e & e+d & 2f \\ h & h+g & 2i \end{vmatrix}$; ; $\begin{vmatrix} a+d+g & b+e+h & c+f+i \\ d+g & e+h & f+i \\ g & h & i \end{vmatrix}$, indicando las propiedades que usas en cada caso para justificar la respuesta.

Se van a utilizar las siguientes propiedades:

.- Si un determinante tiene dos filas iguales o proporcionales, su valor es cero.

.- Si todos los elementos de una fila o columna se descomponen en dos o más sumandos, entonces el determinante es igual a la suma de los determinantes que tienen en esa fila o columna el primero y segundo sumandos, respectivamente, y en las demás los mismos elementos que el determinante inicial.

.- Si los elementos de una línea (fila o columna) se multiplican o dividen por un número, el valor del determinante queda multiplicado o dividido por dicho número.

$$\begin{vmatrix} b & b+a & 2c \\ e & e+d & 2f \\ h & h+g & 2i \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} b & b & 2c \\ e & e & 2f \\ h & h & 2i \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} b & a & 2c \\ e & d & 2f \\ h & g & 2i \end{vmatrix} = 0 + \begin{vmatrix} b & a & 2c \\ e & d & 2f \\ h & g & 2i \end{vmatrix} = 2 \cdot \begin{vmatrix} b & a & c \\ e & d & f \\ h & g & i \end{vmatrix} = -2 \cdot 5 = \underline{\underline{-10}}.$$

$$\begin{vmatrix} a+d+g & b+e+h & c+f+i \\ d+g & e+h & f+i \\ g & h & i \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} a+d+g & b+e+h & c+f+i \\ 0+d+g & 0+e+h & 0+f+i \\ 0+0+g & 0+0+h & 0+0+i \end{vmatrix} =$$

$$= \begin{vmatrix} a & b & c \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} d & e & f \\ d & e & f \\ 0 & 0 & 0 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} g & h & i \\ g & h & i \\ g & h & i \end{vmatrix} = 0 + 0 + ghi \cdot \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{vmatrix} = ghi \cdot 0 = \underline{\underline{0}}.$$

4º) Dado el plano $\pi \equiv x + y + 2z = 7$ y el punto $P(1, 0, 0)$:

a) Calcula el punto Q de π que hace mínima la distancia a P .

b) Calcula el punto simétrico P' de P respecto del plano π .

a)

El punto Q pedido es la intersección de la recta r , perpendicular a π y que pasa por P , y el plano π .

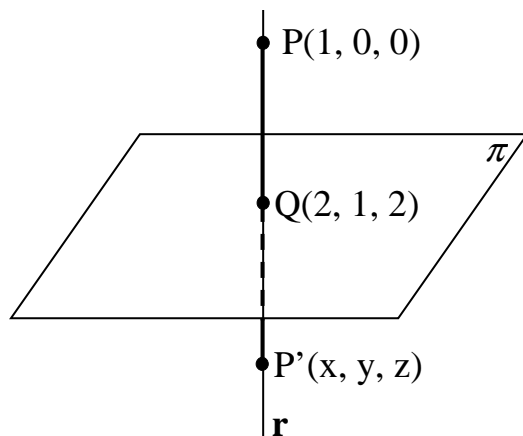
El vector director de r es cualquiera que sea linealmente dependiente del vector normal del plano π , que es $\vec{n} = \vec{v}_r = (1, 1, 2)$.

La expresión de r por unas ecuaciones paramétricas es $r \equiv \begin{cases} x = 1 + \lambda \\ y = \lambda \\ z = 2\lambda \end{cases}$.

$$\left. \begin{array}{l} r \equiv \begin{cases} x = 1 + \lambda \\ y = \lambda \\ z = 2\lambda \end{cases} \\ \pi \equiv x + y + 2z - 7 = 0 \end{array} \right\} \Rightarrow (1 + \lambda) + \lambda + 4\lambda - 7 = 0 \;; \; 6\lambda = 6 \;; \; \lambda = 1 \Rightarrow \underline{\underline{Q(2, 1, 2)}}.$$

b)

Para que P' sea el punto simétrico de P con respecto a π , tiene que cumplirse que:



$$\overline{PQ} = \overline{QP'} \Rightarrow Q - P = P' - Q \;;$$

$$(2, 1, 2) - (1, 0, 0) = (x, y, z) - (2, 1, 2) \;;$$

$$(1, 1, 2) = (x - 2, y - 1, z - 2) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \begin{cases} x - 2 = 1 \rightarrow \underline{\underline{x = 3}} \\ y - 1 = 1 \rightarrow \underline{\underline{y = 2}} \\ z - 2 = 2 \rightarrow \underline{\underline{z = 4}} \end{cases} \Rightarrow \underline{\underline{P'(3, 2, 4)}}.$$

PROPUESTA B

1º) Dada la función $f(x) = \frac{ax^2 + b}{2x + 6}$, calcula los parámetros a y $b \in \mathbb{R}$ sabiendo que:

-- $f(x)$ tiene una asíntota oblicua de pendiente 2.

-- $f(x)$ tiene un mínimo relativo en el punto de abscisa $x = 0$.

Las asíntotas oblicuas son de la forma $y = mx + n$, siendo $m = \lim_{x \rightarrow \infty} \frac{f(x)}{x}$:

$$m = 2 = \lim_{x \rightarrow \infty} \frac{\frac{ax^2 + b}{2x + 6}}{x} = \lim_{x \rightarrow \infty} \frac{ax^2 + b}{2x^2 + 6x} = 2 \Rightarrow \underline{\underline{a = 4}}.$$

La función resulta $f(x) = \frac{4x^2 + b}{2x + 6}$.

Por tener un mínimo relativo para $x = 0$ tiene que anularse su derivada para este valor:

$$f'(x) = \frac{8x \cdot (2x + 6) - (4x^2 + b) \cdot 2}{(2x + 6)^2} = \frac{16x^2 + 16x - 8x^2 - 2b}{(2x + 6)^2} = \frac{8x^2 + 16x - 2b}{(2x + 6)^2}.$$

$$f'(0) = 0 \Rightarrow \frac{-2b}{6^2} = 0 \Rightarrow \underline{\underline{b = 0}}.$$

2º) Calcula el área encerrada entre las gráficas de las funciones $f(x)=x^3-3x^2+2x+1$ y $g(x)=1$.

Los puntos de corte de las funciones $f(x)=x^3-3x^2+2x+1$ y $g(x)=1$ son las soluciones de la ecuación que resulta de su igualación: $x^3-3x^2+2x+1=1$;; $x^3-3x^2+2x=0$.

$$x(x^2-3x+2)=0 \Rightarrow \underline{x_1=0} \text{ ;; } x^2-3x+2=0 \text{ ;; } x = \frac{3 \pm \sqrt{9-8}}{2} = \frac{3 \pm 1}{2} \Rightarrow \underline{x_2=1} \text{ ;; } \underline{x_3=2}.$$

Siendo $x \in (0, 1)$, por ejemplo $x = 1/2$, es:

$$f\left(\frac{1}{2}\right) = \left(\frac{1}{2}\right)^3 - 3 \cdot \left(\frac{1}{2}\right)^2 + 2 \cdot \frac{1}{2} + 1 = \frac{1}{8} - \frac{3}{4} + 1 + 1 = \frac{1}{8} - \frac{3}{4} + 2 = \frac{1-6+16}{8} = \frac{17}{8} > 1.$$

Siendo $f(x)$ y $g(x)$ funciones continuas y de dominio \mathbb{R} , de lo anterior se deduce lo siguiente: $\begin{cases} x \in (0, 1) \Rightarrow f(x) > g(x) \\ x \in (1, 2) \Rightarrow f(x) < g(x) \end{cases}$, con lo que la superficie pedida es:

$$\begin{aligned} S &= \int_0^1 [f(x) - g(x)] \cdot dx + \int_1^2 [g(x) - f(x)] \cdot dx = \\ &= \int_0^1 (x^3 - 3x^2 + 2x + 1 - 1) dx + \int_1^2 [1 - (x^3 - 3x^2 + 2x + 1)] dx = \int_0^1 (x^3 - 3x^2 + 2x) dx + \int_1^2 (-x^3 + 3x^2 - 2x) dx = \\ &= \left[\frac{x^4}{4} - \frac{3x^3}{3} + \frac{2x^2}{2} \right]_0^1 - \left[\frac{x^4}{4} - \frac{3x^3}{3} + \frac{2x^2}{2} \right]_1^2 = \left[\frac{x^4}{4} - x^3 + x^2 \right]_0^1 + \left[\frac{x^4}{4} - x^3 + x^2 \right]_2^1 = \\ &= 2 \cdot \left[\left(\frac{1}{4} - 1 + 1 \right) - 0 \right] - \left(\frac{2^4}{4} - 2^3 + 2^2 \right) = 2 \cdot \frac{1}{4} - (4 - 8 + 4) = \frac{1}{2} u^2 = S. \end{aligned}$$

3º) a) Discute el sistema de ecuaciones $\begin{cases} x+y+2z=0 \\ ax-3z=a \\ 2x+ay-z=a \end{cases}$ en función de $\alpha \in \mathbb{R}$.

b) Resuélvelo para el valor $\alpha = 1$.

a)

Las matrices de coeficientes y ampliada son:

$$M = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 \\ a & 0 & -3 \\ 2 & a & -1 \end{pmatrix} \text{ y } M' = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & 0 \\ a & 0 & -3 & a \\ 2 & a & -1 & a \end{pmatrix}.$$

El rango de la matriz de coeficientes en función de α es el siguiente:

$$|M| = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 2 \\ a & 0 & -3 \\ 2 & a & -1 \end{vmatrix} = 2\alpha^2 - 6 + 3a + a = 2\alpha^2 + 4\alpha - 6 = 0 \quad ; ; \quad a^2 + 2a - 3 = 0 \quad ; ; \quad a = \frac{-2 \pm \sqrt{4+12}}{2} =$$

$$= \frac{-2 \pm \sqrt{16}}{2} = \frac{-2 \pm 4}{2} = -1 \pm 2 \Rightarrow \underline{\alpha_1 = -3} \quad ; ; \quad \underline{\alpha_2 = 1}$$

Para $\begin{cases} a \neq -3 \\ a \neq 1 \end{cases} \Rightarrow \text{Rango } M = \text{Rango } M' = 3 = n^\circ \text{ incóg.} \Rightarrow \text{Compatible determinado}$

$$\text{Para } a = -3 \Rightarrow M' = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & 0 \\ -3 & 0 & -3 & -3 \\ 2 & -3 & -1 & -3 \end{pmatrix} \Rightarrow \{C_1, C_3, C_4\} \Rightarrow \begin{vmatrix} 1 & 1 & 0 \\ -3 & 0 & -3 \\ 2 & -3 & -3 \end{vmatrix} =$$

$$= -6 - 9 - 9 = -24 \neq 0 \Rightarrow \underline{\text{Rango } M' = 3}.$$

Para $a = -3 \Rightarrow \text{Rango } M = 2 \quad ; ; \quad \text{Rango } M' = 3 \Rightarrow \text{Incompatible}$

$$\text{Para } a = 1 \text{ es } M' = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & -3 & 1 \\ 2 & 1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \{F_1 + F_2 = F_3\} \Rightarrow \underline{\text{Rango } M' = 2}.$$

Para $a = 1 \Rightarrow \text{Rango } M = \text{Rango } M' = 2 < n^\circ \text{ incóg.} \Rightarrow \text{Compatible indeterminado}$

b)

Para $\alpha = 1$ el sistema es $\begin{cases} x + y + 2z = 0 \\ x - 3z = 1 \\ 2x + y - z = 1 \end{cases}$, que es compatible indeterminado.

Despreciando, por ejemplo, la primera ecuación y parametrizando $z = \lambda$:

$$\left. \begin{array}{l} x = 1 + 3\lambda \\ 2x + y = 1 + \lambda \end{array} \right\} \Rightarrow y = 1 + \lambda - 2x = 1 + \lambda - 2 - 6\lambda \ ; \ ; \ y = \underline{-1 - 5\lambda}.$$

$$\text{Solución: } \begin{cases} x = 1 + 3\lambda \\ y = -1 - 5\lambda \\ z = \lambda \end{cases}, \forall \lambda \in \mathbb{R}$$

4º) Dado el punto $P(1, 0, 0)$ y la recta $r \equiv \begin{cases} x = 2\lambda \\ y = 3 + \lambda \\ z = -1 \end{cases}$, con $\lambda \in \mathbb{R}$:

a) Da unas ecuaciones paramétricas de la recta s que pasa por P y corta perpendicularmente a r .

b) Calcula la distancia de P a r .

a)

Un vector director de la recta r $\vec{v}_r = (2, 1, 0)$.

El haz de planos paralelos β perpendiculares a la recta r viene dado por la ecuación general $\beta \equiv 2x + y + D = 0$.

De los infinitos planos que constituyen el haz β , el plano α que contiene al punto $P(1, 0, 0)$ es el que satisface su ecuación:

$$\left. \begin{array}{l} \beta \equiv 2x + y + D = 0 \\ P(1, 0, 0) \end{array} \right\} \Rightarrow 2 + 0 + D = 0 \Rightarrow D = -2 \Rightarrow \underline{\alpha \equiv 2x + y - 2 = 0}.$$

La intersección de la recta r con el plano π determinan el punto Q , que es la solución del sistema que forman:

$$\left. \begin{array}{l} r \equiv \begin{cases} x = 2\lambda \\ y = 3 + \lambda \\ z = -1 \end{cases} \\ \alpha \equiv 2x + y - 2 = 0 \end{array} \right\} \Rightarrow 2 \cdot (2\lambda) + (3 + \lambda) - 2 = 0 \;; \; 5\lambda + 1 = 0 \;; \; \underline{\lambda = -\frac{1}{5}} \Rightarrow \underline{Q\left(-\frac{2}{5}, \frac{14}{5}, -1\right)}.$$

Los puntos P y Q determinan un vector que es linealmente dependiente del vector director de la recta s pedida:

$$\vec{PQ} = Q - P = \left(-\frac{2}{5}, \frac{14}{5}, -1\right) - (1, 0, 0) = \left(-\frac{7}{5}, \frac{14}{5}, -1\right).$$

Un vector director de la recta s puede ser, por ejemplo, $\vec{v}_s = (7, -14, 5)$.

La expresión de la recta r expresada por unas ecuaciones paramétricas es la siguiente:

$$\underline{\underline{s \equiv \begin{cases} x = 1 + 7\lambda \\ y = -14\lambda \\ z = 5\lambda \end{cases}}}$$

b)

La distancia de la recta r al punto P es $d(P, r) = \frac{|\overrightarrow{AP} \wedge \overrightarrow{v_r}|}{|\overrightarrow{v_r}|}$, siendo $A(0, 3, -1)$ un punto de r y $\overrightarrow{v_r} = (2, 1, 0)$ un vector director de la recta r .

$$\overrightarrow{AP} = P - A = (1, 0, 0) - (0, 3, -1) = (1, -3, 1).$$

$$\begin{aligned} d(P, r) &= \frac{|\overrightarrow{AP} \wedge \overrightarrow{v_r}|}{|\overrightarrow{v_r}|} = \frac{\left\| \begin{vmatrix} i & j & k \\ 1 & -3 & 1 \\ 2 & 1 & 0 \end{vmatrix} \right\|}{\sqrt{2^2 + 1^2 + 0^2}} = \frac{|2j + k + 6k - i|}{\sqrt{4 + 1 + 0}} = \frac{|-i + 2j + 7k|}{\sqrt{5}} = \frac{\sqrt{(-1)^2 + 2^2 + 7^2}}{\sqrt{5}} = \\ &= \frac{\sqrt{1 + 4 + 49}}{\sqrt{5}} = \frac{\sqrt{54}}{\sqrt{5}} = \frac{\sqrt{2 \cdot 3^3}}{\sqrt{5}} = \frac{3\sqrt{6}}{\sqrt{5}} = \frac{3\sqrt{30}}{5}. \end{aligned}$$

$$\underline{\underline{d(P, r) = \frac{3\sqrt{30}}{5} \text{ unidades}}}$$

De otra forma:

La distancia del punto P a la recta r es la misma que la distancia entre los puntos P y Q , o sea, es el módulo del vector $\overrightarrow{PQ} = \left(-\frac{7}{5}, \frac{14}{5}, -1\right)$.

$$d(P, r) = |\overrightarrow{PQ}| = \sqrt{\left(-\frac{7}{5}\right)^2 + \left(\frac{14}{5}\right)^2 + (-1)^2} = \sqrt{\frac{49}{25} + \frac{196}{25} + \frac{25}{25}} = \frac{\sqrt{270}}{5} = \underline{\underline{\frac{3\sqrt{30}}{5} \text{ unidades}}}.$$
