

PRUEBA DE ACCESO (LOGSE)

UNIVERSIDAD DE CASTILLA Y LEÓN

JUNIO – 2012

MATEMÁTICAS II

Tiempo máximo: 1 hora y 30 minutos

Indicaciones:

1.-Optatividad: El alumno deberá escoger una de las dos opciones, pudiendo desarrollar los cuatro ejercicios de la misma en el orden que desee.

2.-Calculadora: Se permitirá el uso de calculadoras no programables (que no admitan memoria para texto ni representaciones gráficas).

Criterios generales de evaluación de la prueba: Se observarán fundamentalmente los siguientes aspectos: correcta utilización de los conceptos, definiciones y propiedades relacionadas con la naturaleza de la situación que se trata de resolver. Justificaciones teóricas que se aporten para el desarrollo de las respuestas. Claridad y coherencia en la exposición. Precisión en los cálculos y en las notaciones. Deben figurar explícitamente las operaciones no triviales, de modo que pueden reconstruirse la argumentación lógica de los cálculos.

OPCIÓN A

1º) Sea $f(t) = \frac{1}{1+e^t}$:

a) Calcular $\int f(t) \cdot dt$. b) Sea $g(x) = \int_0^x f(t) \cdot dt$. Calcular $\lim_{x \rightarrow 0} \frac{g(x)}{x}$.

a)

$$\int f(t) \cdot dt = \int \frac{1}{1+e^t} \cdot dt \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} e^t = x^2 \\ t = 2Lx \\ dt = \frac{2}{x} \cdot dx \end{array} \right\} \Rightarrow \int \frac{1}{1+x^2} \cdot \frac{2}{x} \cdot dx = 2 \cdot \int \frac{1}{x(1+x^2)} \cdot dx \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \frac{1}{x(1+x^2)} = \frac{Ax+B}{1+x^2} + \frac{C}{x} = \frac{Ax^2+Bx+C+Cx^2}{x(1+x^2)} \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} A+C=0 \\ B=0 \\ C=1 \end{array} \right\} \Rightarrow A=-1 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \int f(t) \cdot dt = 2 \int \left(\frac{-x}{1+x^2} + \frac{1}{x} \right) \cdot dx = -2 \int \frac{x}{1+x^2} \cdot dx + 2 \int \frac{1}{x} \cdot dx = -2M + 2Lx = \int f(t) \cdot dt. \quad (*)$$

$$M = \int \frac{x}{1+x^2} \cdot dx \Rightarrow \begin{cases} 1+x^2 = u \\ 2x dx = du \\ x dx = \frac{1}{2} \cdot du \end{cases} \Rightarrow \frac{1}{2} \int \frac{1}{u} \cdot du = \frac{1}{2} L u = \frac{1}{2} L(1+x^2) = M .$$

Sustituyendo en (*) el valor obtenido de M, resulta:

$$\int f(t) \cdot dt = -2 \cdot \frac{1}{2} L(1+x^2) + 2Lx + C = L \frac{x^2}{1+x^2} + C . \text{ Deshaciendo el cambio de variable:}$$

$$\underline{\underline{\int f(t) \cdot dt = L \frac{e^t}{1+e^t} + C}}$$

Otra forma de resolver este apartado es la siguiente:

$$\int f(t) \cdot dt = \int \frac{1}{1+e^t} \cdot dt \Rightarrow \begin{cases} e^t = u \\ e^t dt = du \\ dt = \frac{1}{u} \cdot du \end{cases} \Rightarrow \int \frac{1}{1+u} \cdot \frac{1}{u} \cdot dx = \int \frac{1}{u(1+u)} \cdot du \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \frac{1}{u(1+u)} = \frac{A}{u} + \frac{B}{1+u} = \frac{A+Au+Bu}{u(1+u)} = \frac{(A+B)u+A}{u(1+u)} \Rightarrow \begin{cases} A+B=0 \\ A=1 \end{cases} \Rightarrow \underline{\underline{B=-1}} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \int f(t) \cdot dt = \int \left(\frac{1}{u} + \frac{-1}{1+u} \right) \cdot du = \int \frac{1}{u} \cdot du - \int \frac{1}{1+u} \cdot du = L|u| - L|1+u| + C = L \left| \frac{u}{1+u} \right| + C .$$

$$\text{Deshaciendo el cambio de variable: } \underline{\underline{\int f(t) \cdot dt = L \frac{e^t}{1+e^t} + C .}}$$

b)

$$g(x) = \int_0^x f(t) dt = \left[L \frac{e^t}{1+e^t} \right]_0^x = L \frac{e^x}{1+e^x} - L \frac{e^0}{1+e^0} = L \frac{e^x}{1+e^x} - L1 = L \frac{e^x}{1+e^x} - 0 = \underline{\underline{L \frac{e^x}{1+e^x} = g(x)}} .$$

$$\lim_{x \rightarrow 0} \frac{g(x)}{x} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{L \frac{e^x}{1+e^x}}{x} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{L e^x - L(1+e^x)}{x} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{x - L(1+e^x)}{x} = \frac{0 - L1}{0} = \frac{0}{0} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \text{Indet.} \Rightarrow \{L'Hopital\} \Rightarrow \lim_{x \rightarrow 0} \frac{1 - \frac{e^x}{1+e^x}}{1} = 1 - \frac{1}{1+1} = 1 - \frac{1}{2} = \underline{\underline{\frac{1}{2}}} .$$

2º) Dada la función $f(x) = \frac{ae^{2x}}{1+x}$, se pide:

a) Hallar α para que la pendiente de la recta tangente a la función en $x = 0$ valga 2.

b) Para $\alpha = 1$, estudiar el crecimiento, decrecimiento y extremos relativos.

c) Para $\alpha = 1$, hallar sus asíntotas.

a)

La pendiente a una función en un punto es el valor de la derivada en ese punto.

$$f'(x) = \frac{2ae^{2x} \cdot (1+x) - ae^{2x} \cdot 1}{(1+x)^2} = \frac{2ae^{2x} \cdot (2+2x-1)}{(1+x)^2} = \frac{2ae^{2x} \cdot (2x+1)}{(1+x)^2} = f'(x).$$

$$m = f'(0) = 2 = \frac{ae^0 \cdot (0+1)}{(1+0)^2} = \frac{a}{1} = \underline{\underline{a=2}}.$$

b)

Para $\alpha = 1$ la función es $f(x) = \frac{e^{2x}}{1+x}$ y $f'(x) = \frac{e^{2x} \cdot (2x+1)}{(1+x)^2}$.

$f'(x)$ es mayor o menor que cero según que lo sea la expresión $(2x+1)$.

Teniendo en cuenta que el dominio de la función es $D(f) \Rightarrow \mathbb{R} - \{-1\}$, los periodos de crecimiento y decrecimiento son los siguientes:

$$x < -\frac{1}{2} \Rightarrow f'(x) < 0 \Rightarrow \underline{\underline{Decrecimiento: (-\infty, -1) \cup (-1, -\frac{1}{2})}}$$

$$x > -\frac{1}{2} \Rightarrow f'(x) > 0 \Rightarrow \underline{\underline{Crecimiento: (-\frac{1}{2}, +\infty)}}$$

$$f'(x) = 0 \Rightarrow \frac{e^{2x} \cdot (2x+1)}{(1+x)^2} = 0 \quad ; \quad 2x+1=0 \quad ; \quad \underline{\underline{x = -\frac{1}{2}}}.$$

$$f\left(-\frac{1}{2}\right) = \frac{e^{2 \cdot \left(-\frac{1}{2}\right)}}{1 - \frac{1}{2}} = \frac{e^{-1}}{\frac{1}{2}} = \frac{2}{e} = f\left(-\frac{1}{2}\right).$$

Teniendo en cuenta que para $x = -\frac{1}{2}$ la función pasa de ser decreciente a creciente, la función tiene un mínimo relativo para ese valor. No obstante, lo vamos a justificar mediante la segunda derivada, que tiene que ser positiva para ese valor de x .

$$\begin{aligned}
 f'''(x) &= \frac{[2e^{2x} \cdot (2x+1) - e^{2x} \cdot 2] \cdot (1+x^2) - e^{2x} \cdot (2x+1) \cdot 2 \cdot (1+x) \cdot 1}{(1+x)^4} = \\
 &= \frac{e^{2x} \cdot (4x+2+2) \cdot (1+x) - 2e^{2x} \cdot (2x+1)}{(1+x)^3} = \frac{e^{2x} \cdot (4x+4) \cdot (1+x) - 2e^{2x} \cdot (2x+1)}{(1+x)^3} = \\
 &= \frac{2e^{2x} \cdot (2x+2)(1+x) - 2e^{2x} \cdot (2x+1)}{(1+x)^3} = \frac{2e^{2x} \cdot (2x+2x^2+2+2x-2x-1)}{(1+x)^3} = \frac{2e^{2x} \cdot (2x^2+2x+1)}{(1+x)^3} = \underline{f''(x)}
 \end{aligned}$$

$$f''\left(-\frac{1}{2}\right) = \frac{2e^{-1} \cdot \left(\frac{1}{2} - 1 + 1\right)}{\left(1 - \frac{1}{2}\right)^3} = \frac{1}{e \cdot \left(\frac{1}{2}\right)^3} = \frac{8}{e} > 0 \Rightarrow \underline{\text{Mínimo, c.q.j.}}$$

$$\underline{\underline{\text{Mínimo relativo: } P\left(-\frac{1}{2}, \frac{2}{e}\right)}}$$

c)

Para $\alpha = 1$ la función es $f(x) = \frac{e^{2x}}{1+x}$ y sus asíntotas son las siguientes:

Horizontales: son los valores finitos que toma la función cuando x tiende a infinito; son de la forma $y = k$.

$$y = k = \lim_{x \rightarrow \infty} f(x) = \lim_{x \rightarrow \infty} \frac{e^{2x}}{1+x} = \frac{e^\infty}{\infty} = \frac{\infty}{\infty} \Rightarrow \text{Indet.} \Rightarrow \{L'Hopital\} \Rightarrow \lim_{x \rightarrow \infty} \frac{2e^{2x}}{1} = \infty \Rightarrow$$

\Rightarrow La función $f(x)$ no tiene asíntotas horizontales.

Verticales: son los valores de x que anulan el denominador.

$1+x=0 \Rightarrow$ La recta $x = -1$ es asíntota vertical.

Oblicuas: son de la forma $y = mx + n$, siendo:

$$m = \lim_{x \rightarrow \infty} \frac{f(x)}{x} = \lim_{x \rightarrow \infty} \frac{e^{2x}}{1+x} = \lim_{x \rightarrow \infty} \frac{e^{2x}}{x^2+x} = \frac{\infty}{\infty} \Rightarrow \text{Indet.} \Rightarrow \{L'Hopital\} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \lim_{x \rightarrow \infty} \frac{2e^{2x}}{2x+1} = \frac{\infty}{\infty} \Rightarrow \text{Indet.} \Rightarrow \{L'Hopital\} \Rightarrow \lim_{x \rightarrow \infty} \frac{4e^{2x}}{2} = \infty \Rightarrow \underline{\underline{\text{No hay asíntotas oblicuas.}}}$$

3º) Se considera el sistema de ecuaciones
$$\begin{cases} ax + y + z = (a-1)(a+2) \\ x + ay + z = (a-1)^2(a+2) \\ x + y + az = (a-1)^3(a+2) \end{cases}$$

a) Discutir el sistema según los valores del parámetro α .

b) Resolver el sistema para $\alpha = 1$.

c) Resolver el sistema para $\alpha = -2$.

a)

Las matrices de coeficientes y ampliada son las siguientes:

$$A = \begin{pmatrix} a & 1 & 1 \\ 1 & a & 1 \\ 1 & 1 & a \end{pmatrix} \text{ y } A' = \begin{pmatrix} a & 1 & 1 & (a-1)(a+2) \\ 1 & a & 1 & (a-1)^2(a+2) \\ 1 & 1 & a & (a-1)^3(a+2) \end{pmatrix}$$

El rango de A en función del parámetro α es el siguiente:

$$|A| = \begin{vmatrix} a & 1 & 1 \\ 1 & a & 1 \\ 1 & 1 & a \end{vmatrix} = a^3 + 1 + 1 - a - a - a = a^3 - 3a + 2 = 0. \text{ Resolviendo por Ruffini:}$$

$$\begin{array}{c|cccc} & 1 & 0 & -3 & 2 \\ 1 & & 1 & 1 & -2 \\ \hline & 1 & 1 & -2 & 0 \\ 1 & & 1 & 2 & \\ \hline & 1 & 2 & & 0 \\ -2 & & -2 & & \\ \hline & 1 & & & 0 \end{array}$$

Las raíces diferentes son $\underline{a_1 = 1}$ y $\underline{a_2 = -2}$.

$$\text{Para } \begin{cases} a \neq 1 \\ a \neq -2 \end{cases} \Rightarrow \text{Rango } A = \text{Rango } A' = 3 = n^\circ \text{ incóg.} \Rightarrow \text{Compatible determinado}$$

$$\text{Para } a = 1 \text{ es } A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \text{ } A' = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \underline{\text{Rango } A = \text{Rango } A' = 1}$$

Para $a = 1 \Rightarrow \text{Rango } A = \text{Rango } A' = 1 < n^\circ \text{ incóg.} \Rightarrow \text{Compatible indeterminado}$
(dos grados de libertad)

$$\text{Para } a = -2 \text{ es } A = \begin{pmatrix} -2 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & 1 \\ 1 & 1 & -2 \end{pmatrix} \text{ y } A' = \begin{pmatrix} -2 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & -2 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & -2 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \underline{\underline{\text{Rango } A = \text{Rango } A' = 2.}}$$

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

(un grado de libertad)

b)

$$\text{Para } \alpha = 1 \text{ el sistema resulta } \begin{cases} x + y + z = 0 \\ x + y + z = 0 \\ x + y + z = 0 \end{cases}, \text{ equivalente a la ecuación } \{x + y + z = 0.$$

Como tenemos una ecuación con tres incógnitas, tenemos dos parámetros; la solución es:

$$\underline{\underline{\begin{cases} x = \lambda \\ y = \mu \\ z = -\lambda - \mu \end{cases}, \forall \lambda, \mu \in \mathbb{R}}}$$

c)

$$\text{Para } \alpha = -2 \text{ el sistema resulta } \begin{cases} -2x + y + z = 0 \\ x - 2y + z = 0 \\ x + y - 2z = 0 \end{cases}. \text{ Despreciando una de las ecuaciones, por ejemplo la primera, resulta } \begin{cases} x - 2y + z = 0 \\ x + y - 2z = 0 \end{cases}; \text{ haciendo, por ejemplo } \underline{z = \lambda} :$$

$$\left. \begin{cases} x - 2y = -\lambda \\ x + y = 2\lambda \end{cases} \right\} \left. \begin{cases} -x + 2y = \lambda \\ x + y = 2\lambda \end{cases} \right\} \Rightarrow 3y = 3\lambda \ ; \ ; \ y = \lambda \ ; \ ; \ x + y = 2\lambda \rightarrow \underline{x = \lambda}.$$

$$\underline{\underline{\text{Solución: } \begin{cases} x = \lambda \\ y = \lambda, \forall \lambda \in \mathbb{R} \\ z = \lambda \end{cases}}}$$

4º) Se consideran las rectas $r \equiv \frac{x}{1} = \frac{y-1}{-2} = \frac{z-3}{2}$ y $s \equiv \frac{x-2}{3} = \frac{y}{1} = \frac{z+1}{-1}$.

a) Justificar razonadamente que ambas rectas se cruzan.

b) Hallar la perpendicular común y que corta a las dos rectas.

a)

Un vector director de r es $\vec{u} = (1, -2, 2)$ y uno de la recta s es $\vec{v} = (3, 1, -1)$.

Como quiera que los vectores \vec{u} y \vec{v} son linealmente independientes, las rectas r y s se cruzan o se cortan. Para diferenciar el caso haremos lo siguiente: determinamos un tercer vector, \vec{a} , que tenga como origen un punto de r , por ejemplo $A(0, 1, 3)$, y por extremo un punto de s , por ejemplo, $B(2, 0, -1)$:

$$\vec{a} = \overrightarrow{AB} = B - A = (2, 0, -1) - (0, 1, 3) = (2, -1, -4).$$

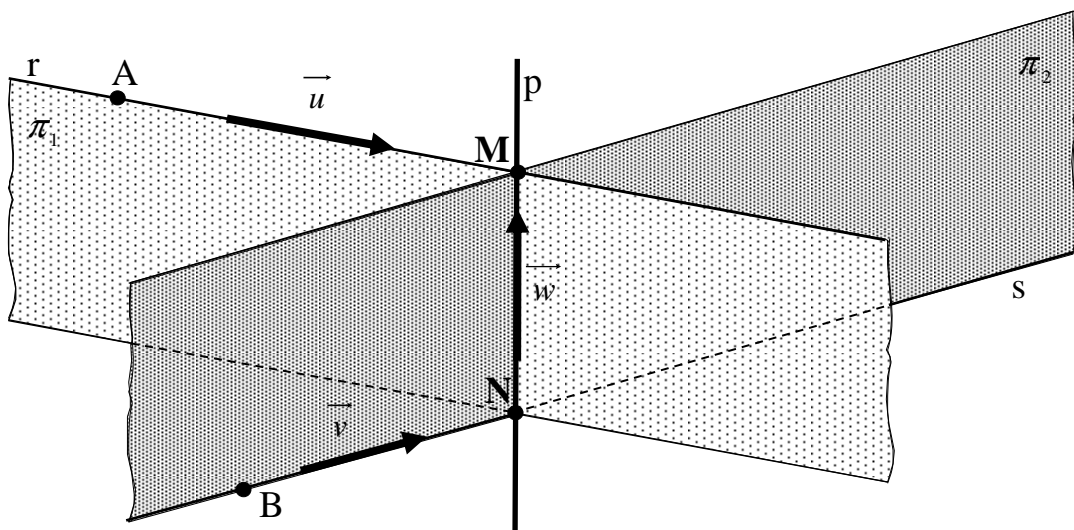
Si el rango de $\{\vec{u}, \vec{v}, \vec{a}\}$ es 3, r y s se cruzan y si el rango es 2, se cortan:

$$\begin{vmatrix} 1 & -2 & 2 \\ 3 & 1 & -1 \\ 2 & -1 & -4 \end{vmatrix} = -4 - 6 + 4 - 4 - 1 - 24 = -35 \neq 0 \Rightarrow \text{Rango de } \{\vec{u}, \vec{v}, \vec{a}\} = 3.$$

Las rectas r y s se cruzan
(como teníamos que justificar)

b)

En primer lugar vamos a determinar la recta p , perpendicular común a las rectas dadas, para lo cual nos guiamos por el siguiente gráfico.



Consideramos un punto y un vector director de cada una de las rectas dadas, que

ya conocemos.

Un vector \vec{w} , perpendicular a \vec{u} y \vec{v} es cualquiera que sea linealmente dependiente de su producto vectorial:

$$\vec{w}' = \vec{u} \wedge \vec{v} = \begin{vmatrix} i & j & k \\ 1 & -2 & 2 \\ 2 & 1 & -1 \end{vmatrix} = 2i + 4j + k + 4k - 2i + j = 5j + 5k \Rightarrow \underline{\underline{\vec{w} = (0, 1, 1)}}.$$

Ahora determinamos los planos π_1 y π_2 , de la forma siguiente:

$$\pi_1(A; \vec{u}, \vec{w}) \equiv \begin{vmatrix} x & y-1 & z-3 \\ 1 & -2 & 2 \\ 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} = 0 \quad ; \quad -2x + (z-3) - 2x - (y-1) = 0 \quad ;$$

$$-4x + z - 3 - y + 1 = 0 \Rightarrow \underline{\underline{\pi_1 \equiv 4x + y - z + 2 = 0}}.$$

$$\pi_2(B; \vec{v}, \vec{w}) \equiv \begin{vmatrix} x-2 & y & z+1 \\ 3 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} = 0 \quad ; \quad (x-2) + 3(z+1) + (x-2) - 3y = 0 \quad ;$$

$$2(x-2) - 3y + 3(z+1) = 0 \quad ; \quad 2x - 4 - 3y + 3z + 3 = 0 \Rightarrow \underline{\underline{\pi_2 \equiv 2x - 3y + 3z - 1 = 0}}.$$

La recta pedida p , es la que determinan los planos π_1 y π_2 en su intersección:

$$\underline{\underline{p \equiv \begin{cases} 4x + y - z + 2 = 0 \\ 2x - 3y + 3z - 1 = 0 \end{cases}}}$$

OPCIÓN B

1º) a) Calcular $\int \frac{1}{x^2 + 2x + 3} \cdot dx$

b) Calcular los valores del parámetro α para que las tangentes a la gráfica de la función $f(x) = ax^3 + 2x^2 + 3$ en los puntos de abscisas $x = 1$ y $x = -1$ sean perpendiculares.

a)

$$\int \frac{1}{x^2 + 2x + 3} \cdot dx. \quad x^2 + 2x + 3 = 0 \quad ; ; \quad x = \frac{-2 \pm \sqrt{4 - 12}}{2} \Rightarrow x \notin \mathbb{R}.$$

$$\int \frac{1}{x^2 + 2x + 3} \cdot dx = \int \frac{1}{x^2 + 2x + 1 + 2} \cdot dx = \int \frac{1}{(x+1)^2 + 2} \cdot dx = \frac{1}{2} \int \frac{1}{\left(\frac{x+1}{\sqrt{2}}\right)^2 + 1} \cdot dx \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \frac{x+1}{\sqrt{2}} = t \\ dx = \sqrt{2} dt \end{array} \right\} \Rightarrow \frac{1}{2} \int \frac{1}{t^2 + 1} \cdot \sqrt{2} dt = \frac{\sqrt{2}}{2} \cdot \text{arc tag } t + C = \frac{\sqrt{2}}{2} \cdot \text{arc tag } \frac{x+1}{\sqrt{2}} + C.$$

$$\underline{\underline{\int \frac{1}{x^2 + 2x + 3} \cdot dx = \frac{\sqrt{2}}{2} \cdot \text{arc tag } \frac{x+1}{\sqrt{2}} + C}}$$

b)

Para resolver este apartado tenemos que recordar dos cosas:

1ª.- La pendiente a una función en un punto es el valor de la derivada en ese punto.

2ª.- Dos rectas perpendiculares tienen sus pendientes inversas y con signo contrario.

$$f'(x) = 3ax^2 + 4x \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} m_1 = f'(1) = \underline{3a+4} \\ m_2 = f'(-1) = \underline{3a-4} \end{array} \right\} \Rightarrow 3a+4 = \frac{-1}{3a-4} \quad ; ; \quad (3a+4)(3a-4) = -1 \quad ; ;$$

$$9a^2 - 16 = -1 \quad ; ; \quad 9a^2 = 15 \quad ; ; \quad 3a^2 = 5 \quad ; ; \quad a^2 = \frac{5}{3} \Rightarrow a = \pm \sqrt{\frac{5}{3}} \Rightarrow \underline{\underline{a_1 = \frac{\sqrt{15}}{3}}} \quad ; ; \quad \underline{\underline{a_2 = -\frac{\sqrt{15}}{3}}}.$$

2º) Se considera la función $f(x) = e^x + Lx$, $x \in (0, \infty)$ donde L denota el logaritmo neperiano.

a) Estudiar la monotonía y las asíntotas de f(x).

b) Demuestra que la ecuación $x^2 e^x - 1 = 0$ tiene una única solución c en el intervalo $[0, 1]$.

c) Deducir que f presenta un punto de inflexión en c. Esbozar la gráfica de f.

a)

$$f'(x) = e^x + \frac{1}{x} = 0 > 0, \forall x \in (0, +\infty).$$

La función f(x) es monótona creciente en su dominio.

No tiene asíntotas horizontales por ser $\lim_{x \rightarrow +\infty} f(x) = \lim_{x \rightarrow +\infty} (e^x + Lx) = +\infty$.

$$\lim_{x \rightarrow 0^+} f(x) = \lim_{x \rightarrow 0^+} (e^x + Lx) = 1 - \infty = -\infty.$$

La recta $x = 0$ es asíntota vertical de f(x).

Las asíntotas oblicuas son de la forma $y = mx + n$, siendo:

$$m = \lim_{x \rightarrow +\infty} \frac{f(x)}{x} = \lim_{x \rightarrow +\infty} \frac{e^x + Lx}{x} = \frac{\infty}{\infty} \Rightarrow \text{Indet.} \Rightarrow \{L'Hopital\} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \lim_{x \rightarrow +\infty} \frac{e^x + \frac{1}{x}}{1} = \lim_{x \rightarrow +\infty} \left(e^x + \frac{1}{x} \right) = \infty + 0 = \infty.$$

f(x) no tiene asíntotas oblicuas.

b)

Demostrar que la ecuación $x^2 e^x - 1 = 0$ tiene una única solución c en el intervalo $[0, 1]$ es equivalente a demostrar que la función $g(x) = x^2 e^x - 1$ se anula una sola vez en el intervalo anterior.

La función $g(x) = x^2 e^x - 1$ es continua y derivable en su dominio, que es \mathbb{R} , por lo cual le es aplicable el teorema de Bolzano en cualquier intervalo finito que se considere.

El teorema de Bolzano se puede enunciar de la siguiente forma: "Si una función g es continua en un intervalo cerrado $[a, b]$ y en los extremos de éste toma valores de dis-

tinto signo, entonces existe al menos un valor $c \in (a, b)$ tal que $g(c) = 0$ ”.

$$g(0) = 0 - 1 = -1 < 0 \quad ; ; \quad g(1) = e - 1 > 0.$$

Vamos a probar que la solución es única. Si la función tuviera al menos otra raíz real $x = \lambda$ en el intervalo considerado, indicaría que $g(\lambda) = 0$, con lo cual se podría aplicar a la función $g(x)$ el Teorema de Rolle, teniendo en cuenta que la función es, además de continua, derivable en el intervalo considerado.

El teorema de Rolle se puede enunciar diciendo: “Si $g(x)$ es una función continua en el intervalo $[a, b]$ y derivable en (a, b) y si se cumple que $g(a) = g(b)$, existe al menos un punto $c \in (a, b)$ tal que $g'(x) = 0$ ”.

$g'(x) = 2xe^x + x^2e^x = xe^x(2-x) = 0 \Rightarrow \underline{x_1 = 0} \quad ; ; \quad \underline{x_2 = 2}$. Como se aprecia, ninguna de las raíces pertenece al intervalo $(0, 1)$, lo cual significa que no existe el valor λ en el intervalo considerado y, en consecuencia:

La ecuación $x^2e^x - 1 = 0$ tiene una única solución $x = c$ en el intervalo $[0, 1]$, c. q. d.

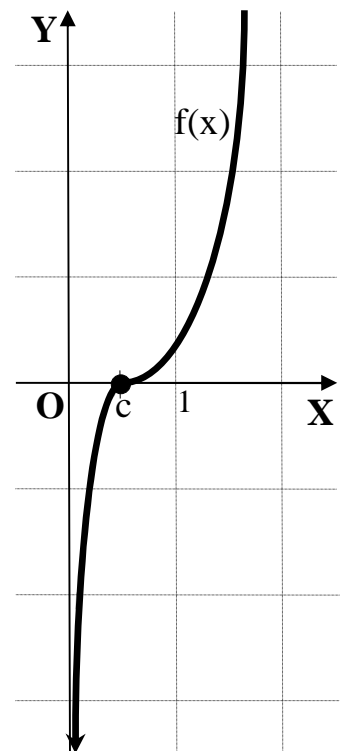
c)

Una función tiene un punto de inflexión para los valores que anulan la segunda derivada.

$$f'(x) = e^x + \frac{1}{x} \quad ; ; \quad f''(x) = e^x - \frac{1}{x^2} = 0 \quad ; ; \quad e^x x^2 - 1 = 0.$$

Por ser $f(x)$ monótona creciente en su dominio, la única solución es para $x = c$, que es la única solución de la ecuación $f''(x) = 0 \Rightarrow e^x x^2 - 1 = 0$, lo que implica que la solución $x = c$ es el único punto de inflexión de $f(x)$, como se nos pedía deducir.

Teniendo en cuenta que la recta $x = 0$ es una asíntota vertical de la función y que es monótona creciente y que tiene un punto de inflexión en el punto $P(c, 0)$ siendo c un valor perteneciente al intervalo $(0, 1)$, la representación gráfica de la función es, aproximadamente, la que indica la figura adjunta.



3º) Sea M una matriz cuadrada que cumple la ecuación $M^2 - 2M = 3I$, donde I denota la matriz identidad.

a) Estudiar si existe la matriz inversa de M. En caso informativo expresar M^{-1} en términos de M e I.

b) Hallar todas las matrices M de la forma $\begin{pmatrix} a & b \\ b & a \end{pmatrix}$ que cumplen la siguiente ecuación:

$$M^2 - 2M = 3I.$$

a)

La expresión $M^2 - 2M = 3I$ puede ponerse de la forma:

$$M^2 - 2M = 3I \Rightarrow M \cdot (M - 2I) = 3I \quad ; ; \quad M \cdot \frac{M - 2I}{3} = I.$$

Teniendo en cuenta que $M \cdot M^{-1} = M^{-1} \cdot M = I$, de lo anterior se deduce que:

$$\underline{\underline{M^{-1} = \frac{M - 2I}{3}}}$$

Existe M^{-1} cuando $|M| \neq 0$ y $|M - 2I| \neq 0$

b)

$$M^2 - 2M = 3I \Rightarrow \begin{pmatrix} a & b \\ b & a \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} a & b \\ b & a \end{pmatrix} - 2 \cdot \begin{pmatrix} a & b \\ b & a \end{pmatrix} = 3 \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} ; ;$$

$$\begin{pmatrix} a^2 + b^2 & 2ab \\ 2ab & a^2 + b^2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -2a & -2b \\ -2b & -2a \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} a^2 + b^2 - 2a = 3 \\ 2ab - 2b = 0 \rightarrow 2b(a-1) = 0 \rightarrow \underline{a=1} \text{ o } \underline{b=0} \end{cases}$$

$$\underline{a=1} \Rightarrow 1 + b^2 - 2 = 3 \quad ; ; \quad b^2 = 4 \Rightarrow \underline{b_1 = 2} \quad ; ; \quad \underline{b_2 = -2} \Rightarrow \underline{\underline{M_1 = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}}} \quad ; ; \quad \underline{\underline{M_2 = \begin{pmatrix} 1 & -2 \\ -2 & 1 \end{pmatrix}}}.$$

$$\underline{b=0} \Rightarrow a^2 - 2a = 3 \quad ; ; \quad a^2 - 2a - 3 = 0 \quad ; ; \quad a = \frac{2 \pm \sqrt{4+12}}{2} = \frac{2 \pm \sqrt{16}}{2} = \frac{2 \pm 4}{2} = 1 \pm 2 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \underline{\underline{a_1 = -1}} \quad ; ; \quad \underline{\underline{a_2 = 3}} \Rightarrow \underline{\underline{M_3 = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}}} \quad ; ; \quad \underline{\underline{M_4 = \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}}}.$$

4º) Un cuadrado tiene dos vértices consecutivos en los puntos P(2, 1, 3) y Q(1, 3, 1); los otros dos sobre la recta r que pasa por R(-4, 7, -6).

a) Calcular la ecuación de la recta r.

b) Calcular la ecuación del plano π que contiene al cuadrado.

c) Hallar las coordenadas de uno de los otros vértices.

a)

Los puntos P(2, 1, 3) y Q(1, 3, 1) determinan el vector $\vec{v} = \overrightarrow{QP} = (1, -2, 2)$.

La recta r tiene como vector director a $\vec{v} = \overrightarrow{QP} = (1, -2, 2)$ y pasa por el punto $R = (-4, 7, -6)$; su expresión, por ejemplo, en unas ecuaciones paramétricas es:

$$r \equiv \begin{cases} x = -4 + \lambda \\ y = 7 - 2\lambda \\ z = -6 + 2\lambda \end{cases}$$

b)

El plano que contiene al cuadrado contiene a los tres puntos P, Q y R dados.

El vector $\vec{u} = \overrightarrow{RP} = (6, -6, 9)$ es director del plano π .

La expresión general del plano π es la siguiente:

$$\pi(P; \vec{u}, \vec{v}) \equiv \begin{vmatrix} x-2 & y-1 & z-3 \\ 6 & -6 & 9 \\ 1 & -2 & 2 \end{vmatrix} = 0 \ ; \ ;$$

$$-12(x-2) + 9(y-1) - 12(z-3) + 6(z-3) + 18(x-2) - 12(y-1) = 0 \ ; \ ;$$

$$6(x-2) - 3(y-1) - 6(z-3) = 0 \ ; \ ; \ 2(x-2) - (y-1) - 2(z-3) = 0 \ ; \ ; \ 2x - 4 - y + 1 - 2z + 6 = 0 .$$

$$\underline{\underline{\pi \equiv 2x - y - 2z + 3 = 0}}$$

c)

El haz de planos perpendiculares a r tiene por expresión general la siguiente: $\alpha \equiv x - 2y + 2z + D = 0$. De todos los planos del haz α , el plano β que contiene al punto, por ejemplo P(2, 1, 3), es el que satisface su ecuación:

$$2 - 2 \cdot 1 + 2 \cdot 3 + D = 0 \ ; \ ; \ 2 - 2 + 6 + D = 0 \ ; \ ; \ D = -6 \Rightarrow \underline{\underline{\beta \equiv x - 2y + 2z - 6 = 0 .}}$$

El punto S de intersección del plano β con la recta r es un vértice del cuadrado:

$$r \equiv \begin{cases} x = -4 + \lambda \\ y = 7 - 2\lambda \\ z = -6 + 2\lambda \end{cases} \Rightarrow (-4 + \lambda) - 2(7 - 2\lambda) + 2(-6 + 2\lambda) - 6 = 0 ;;$$
$$\beta \equiv x - 2y + 2z - 6 = 0$$

$$-4 + \lambda - 14 + 4\lambda - 12 + 4\lambda - 6 = 0 ;; 9\lambda - 36 = 0 ;; \lambda - 4 = 0 ;; \underline{\lambda = 4} \Rightarrow \underline{\underline{S(0, -1, 2)}}.$$
