PRUEBA DE ACCESO (EBAU)

UNIVERSIDAD DE VALENCIA

<u>JUNIO – 2022</u>

(RESUELTOS por Antonio Menguiano)

MATEMÁTICAS II

Tiempo máximo: 1 horas y 30 minutos

El alumno contestará solo tres problemas entre los seis propuestos. Se permite el uso de calculadoras siempre que no sean gráficas o programables, y que no puedan realizar cálculo simbólico ni almacenar texto o fórmulas en memoria. Se utilice o no calculadora, los resultados analíticos, numéricos y gráficos deberán estar siempre debidamente justificados. En las respuestas se deben escribir todos los pasos del razonamiento utilizado.

- 1°) Dadas las matrices $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -1 & 2 & -1 \end{pmatrix}$, $B = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$ $y C = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$. Se pide:
- a) Demostrar que $C A \cdot B^t$ tiene inversa y calcularla.
- b) Calcular la matriz X que verifica $C \cdot X = A \cdot B^t \cdot X + I$, donde I es la matriz identidad.
- c) Justificar que $(A \cdot B^t)^n = 2^n I$ para todo número natural n.

a)
$$C - A \cdot B^{t} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -1 & 2 & -1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow C - A \cdot B^{t} = \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 0 & -3 \end{pmatrix}.$$

$$|C - A \cdot B^{t}| = \begin{vmatrix} -1 & 1 \\ 0 & -3 \end{vmatrix} = 3 \neq 0 \Rightarrow \underline{C - A \cdot B^{t} \text{ es invertible, c. q. d.}}$$

Se obtiene la inversa de $C - A \cdot B^t$ por el método de Gauss-Jordan.

$$(C - A \cdot B^{t}|I) = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & -3 & 0 & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} F_{1} \to -F_{1} \\ F_{2} \to -F_{2} \end{cases} \Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 3 & 0 & -1 \end{pmatrix} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \begin{cases} F_{2} \to \frac{1}{3}F_{2} \end{cases} \Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -\frac{1}{3} \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} F_{1} \to F_{1} + F_{2} \end{cases} \Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & -\frac{1}{3} \\ 0 & 1 & 0 & -\frac{1}{3} \end{pmatrix} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow (C - A \cdot B^t)^{-1} = \begin{pmatrix} -1 & -\frac{1}{3} \\ 0 & -\frac{1}{3} \end{pmatrix} = -\frac{1}{3} \cdot \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}.$$

b)
$$C \cdot X = A \cdot B^t \cdot X + I; \quad C \cdot X - A \cdot B^t \cdot X = I; \quad (C - A \cdot B^t) \cdot X = I;$$

$$(C - A \cdot B^t)^{-1} \cdot (C - A \cdot B^t) \cdot X = (C - A \cdot B^t)^{-1} \cdot I; \quad I \cdot X = (C - A \cdot B^t)^{-1} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow X = (C - A \cdot B^t)^{-1} = -\frac{1}{3} \cdot \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}.$$

c)
$$A \cdot B^t = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} = 2I.$$

$$(A \cdot B^t)^n = (2I)^n = 2^n \cdot I^n = 2^n \cdot I.$$

Queda justificado que $(A \cdot B^t)^n = 2^n \cdot I, \forall n \in N$.

2°) Dada la matriz
$$A = \begin{pmatrix} m & 0 & m-1 \\ -2m & m^2 & 1 \\ 0 & 2m & 1 \end{pmatrix}$$
, determinar:

- a) El rango de la matriz A en función del parámetro m.
- b) La inversa de A en el caso de m = 2.
- c) El número natural m para el cual el determinante de la matriz 2A es igual a -8.

a)
$$|A| = \begin{vmatrix} m & 0 & m-1 \\ -2m & m^2 & 1 \\ 0 & 2m & 1 \end{vmatrix} = m^3 - 4m^2(m-1) - 2m^2 = 0;$$

$$m^3 - 4m^3 + 4m^2 - 2m^2 = 0$$
; $-3m^3 + 2m^2 = 0$; $-m^2(3m - 2) = 0$

$$\Rightarrow m_1 = 0, m_2 = \frac{2}{3}.$$

$$Para \begin{cases} m \neq 0 \\ m \neq 2/3 \end{cases} \Rightarrow Rang A = 3.$$

$$Para\ m=0\Rightarrow A=\begin{pmatrix}0&0&-1\\0&0&1\\0&2&1\end{pmatrix}\Rightarrow \begin{vmatrix}0&1\\2&1\end{vmatrix}\neq 0.$$

$$Para \ m = \frac{2}{3} \Rightarrow A = \begin{pmatrix} \frac{2}{3} & 0 & \frac{1}{3} \\ -\frac{4}{3} & \frac{4}{9} & 1 \\ 0 & \frac{4}{3} & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{vmatrix} \frac{2}{3} & 0 \\ -\frac{4}{3} & \frac{4}{9} \end{vmatrix} \neq 0.$$

$$Para \begin{cases} m = 0 \\ m = 2/3 \end{cases} \Rightarrow Rang A = 2.$$

b)
$$Para \ m = 2 \Rightarrow A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 1 \\ -4 & 4 & 1 \\ 0 & 4 & 1 \end{pmatrix}. \qquad A^{t} = \begin{pmatrix} 2 & -4 & 0 \\ 0 & 4 & 4 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

$$|A| = \begin{vmatrix} 2 & 0 & 1 \\ -4 & 4 & 1 \\ 0 & 4 & 1 \end{vmatrix} = 8 - 16 - 8 = -16.$$

$$Adj. de A^{t} = \begin{pmatrix} \begin{vmatrix} 4 & 4 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} & -\begin{vmatrix} 0 & 4 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} & \begin{vmatrix} 0 & 4 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} & \begin{vmatrix} 0 & 4 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} \\ -\begin{vmatrix} -4 & 0 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} & \begin{vmatrix} 2 & 0 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} & -\begin{vmatrix} 2 & -4 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} \\ -\begin{vmatrix} 4 & 0 \\ 4 & 4 \end{vmatrix} & -\begin{vmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 4 \end{vmatrix} & \begin{vmatrix} 2 & -4 \\ 0 & 4 \end{vmatrix} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 4 & -4 \\ 4 & 2 & -6 \\ -16 & -8 & 8 \end{pmatrix}.$$

$$A^{-1} = \frac{Adj. \ de \ A^{t}}{|A|} = \frac{\begin{pmatrix} 0 & 4 & -4 \\ 4 & 2 & -6 \\ -16 & -8 & 8 \end{pmatrix}}{-16} \Rightarrow A^{-1} = \frac{1}{8} \cdot \begin{pmatrix} 0 & -2 & 2 \\ -2 & -1 & 3 \\ 8 & 4 & -4 \end{pmatrix}.$$

c)

Teniendo en cuenta que el producto de una matriz por un número es la matriz que resulta de multiplicar por el número todos los elementos de la matriz y que si se multiplican los elementos de una línea de una matriz por un número real su determinante queda multiplicado por el número real, y que la matriz A tiene dimensión tres:

$$|2A| = -8 \Rightarrow 2^3 \cdot |A| = -8; |A| = -1; -3m^3 + 2m^2 = -1;$$

 $3m^3 - 2m^2 - 1 = 0$. Resolviendo por Ruffini se deduce que la única solución real que tiene la ecuación es m = 1.

$$|2A| = -8 \Rightarrow m = 1.$$

3°) Dadas las rectas
$$r \equiv \begin{cases} x = z - 1 \\ y = 2 - 3z \end{cases}$$
 y $s \equiv \begin{cases} x = 4 - 5z \\ y = 4z - 3 \end{cases}$.

- a) Indicar justificadamente la posición relativa de r y s.
- b) Hallar la ecuación de la recta ℓ que pasa por el origen y corta a r y s.

a)
Las expresiones de las rectas por ecuaciones paramétricas son las siguientes:

$$r \equiv \begin{cases} x = z - 1 \\ y = 2 - 3z \end{cases} \Rightarrow z = \lambda \Rightarrow r \equiv \begin{cases} x = -1 + \lambda \\ y = 2 - 3\lambda \\ z = \lambda \end{cases}$$

$$s \equiv \begin{cases} x = 4 - 5z \\ y = 4z - 3 \end{cases} \Rightarrow z = \delta \Rightarrow s \equiv \begin{cases} x = 4 - 5\delta \\ y = -3 + 4\delta. \end{cases}$$

Un punto y un vector director de la recta $r \sin A(-1, 2, 0)$ y $\overrightarrow{v_r} = (1, -3, 1)$.

Un punto y un vector director de la recta s son B(4, -3, 0) y $\overrightarrow{v_s} = (-5, 4, 1)$.

Los vectores $\overrightarrow{v_r}$ y $\overrightarrow{v_s}$ son linealmente independientes por no ser proporcionales sus componentes; esto implica que las rectas r y s se cortan o se cruzan. Para diferenciar el caso hacemos lo siguiente:

Se considera el vector \vec{w} que tiene como origen el punto $A \in r$ y extremo el punto $B \in s$: $\vec{w} = \overrightarrow{AB} = \overrightarrow{OB} - \overrightarrow{OA} = [(4, -3, 0) - (-1, 2, 0)] = (5, -5, 0)$.

Según que los vectores $\{\overrightarrow{v_r}, \overrightarrow{v_s}, \overrightarrow{w}\}$ sean o no coplanarios las rectas r y s se cortan o se cruzan, respectivamente.

Los vectores $\{\overrightarrow{v_r}, \overrightarrow{v_s}, \overrightarrow{w}\}$ son coplanarios cuando el rango del determinante que forman es cero y las rectas r y s se cortan; en caso contrario, se cruzan.

Rang
$$\{\overrightarrow{v_r}, \overrightarrow{v_s}, \overrightarrow{w}\} \Rightarrow \begin{vmatrix} 1 & -3 & 1 \\ -5 & 4 & 1 \\ 5 & -5 & 0 \end{vmatrix} = 25 - 15 - 20 + 5 = -5 \neq 0 \Rightarrow$$

 $\Rightarrow Rang \{\overrightarrow{v_r}, \overrightarrow{v_s}, \overrightarrow{w}\} = 3 \Rightarrow \overrightarrow{v_r}, \overrightarrow{v_s}, \overrightarrow{w} \text{ no son coplanaries.}$

Las rectas r y s se cruzan.

b)
$$\overrightarrow{OA} = (-1, 2, 0). \quad \overrightarrow{OB} = (4, -3, 0).$$

La recta ℓ pedida es la intersección de los planos π_1 y π_2 definidos de la forma siguiente:

El plano π_1 contiene a la recta r y al origen de coordenadas y el plano π_2 contiene a la recta s y al origen de coordenadas; sus expresiones generales son las siguientes:

$$\pi_1(0; \overrightarrow{OA}, \overrightarrow{v_r}) \equiv \begin{vmatrix} x & y & z \\ -1 & 2 & 0 \\ 1 & -3 & 1 \end{vmatrix} = 0; \ 2x + 3z - 2z + y = 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \pi_1 \equiv 2x + y + z = 0.$$

$$\pi_2(0; \overrightarrow{OB}, \overrightarrow{v_s}) \equiv \begin{vmatrix} x & y & z \\ 4 & -3 & 0 \\ -5 & 4 & 1 \end{vmatrix} = 0; -3x + 16z - 15z - 4y = 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \pi_2 \equiv 3x + 4y - z = 0.$$

$$\ell = \begin{cases} 2x + y + z = 0 \\ 3x + 4y - z = 0 \end{cases}$$

4°) Dados los planos
$$\pi_1 \equiv 2x - y - z + 4 = 0$$
 y $\pi_2 \equiv \begin{cases} y = 1 + \alpha \\ y = 1 + \alpha + \beta \end{cases}$ y la recta de ecuación $r \equiv \frac{x-1}{1} = \frac{y}{2} = \frac{z-2}{-1}$:

- a) Calcular la posición relativa de π_1 y π_2 .
- b) Calcular el punto P' que es simétrico al punto P(1,0,0) respecto del plano π_1 .
- c) Calcular, si existe, el punto de intersección de π_1 y r.

a) $A(1,1,0), \vec{u} = (1,1,1) \ y \ \vec{v} = (0,1,-1) \ \text{son un punto y dos vectores directores}$ del plano π_2 , cuya expresión general es la siguiente:

$$\pi_2(A; \vec{u}, \vec{v}) \equiv \begin{vmatrix} x - 1 & y - 1 & z \\ 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \end{vmatrix} = 0;$$

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

$$-2x + 2 + y - 1 + z = 0 \Rightarrow \pi_2 \equiv 2x - y - z - 1 = 0.$$

La posición relativa de los planos $\begin{cases} \pi_1 \equiv A_1x + B_1y + C_1z + D_1 = 0 \\ \pi_2 \equiv A_2x + B_2y + C_2z + D_2 = 0 \end{cases}$ es la siguiente:

$$\frac{A_1}{A_2} \neq \frac{B_1}{B_2} \neq \frac{C_1}{C_2} \Rightarrow Secantes$$
. (Tienen en común una recta).

$$\frac{A_1}{A_2} = \frac{B_1}{B_2} = \frac{C_1}{C_2} \neq \frac{D_1}{D_2} \Rightarrow Paralelos$$
. (No tienen ningún punto en común).

$$\frac{A_1}{A_2} = \frac{B_1}{B_2} = \frac{C_1}{C_2} = \frac{D_1}{D_2} \Rightarrow Coincidentes$$
. (Tienen todos sus puntos en común).

Siendo
$$\pi_1 \equiv 2x - y - z + 4 = 0$$
 y $\pi_2 \equiv 2x - y - z - 1 = 0$:

$$\frac{2}{2} = \frac{-1}{-1} = \frac{-1}{-1} \neq \frac{4}{-1} \Rightarrow \underline{Los \ planos \ \pi_1 \ y \ \pi_2 \ son \ paralelos}.$$

b) Un vector normal del plano $\pi_1 \equiv 2x - y - z + 4 = 0$ es $\vec{n} = (2, -1, -1)$.

La recta t, perpendicular a π_1 y que contiene al punto P(1,0,0) tiene la siguiente expresión por unas ecuaciones paramétricas:

 $t \equiv \begin{cases} x = 1 + 2\lambda \\ y = -\lambda \end{cases}$. El punto M, intersección de la recta t con el plano π_1 es el siguiente: $t = -\lambda$

$$\pi_{1} \equiv 2x - y - z = -4$$

$$t \equiv \begin{cases} x = 1 + 2\lambda \\ y = -\lambda \\ z = -\lambda \end{cases} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow 2(1 + 2\lambda) - (-\lambda) - (-\lambda) = -4;$$

$$2 + 4\lambda + \lambda + \lambda = -4; \quad 6\lambda = -6 \Rightarrow \lambda = -1 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \begin{cases} x = 1 - 2 = -1 \\ y = 1 \\ z = 1 \end{cases} \Rightarrow M(-1, 1, 1).$$

$$\frac{x+1}{2} = -1 \Rightarrow x = -3$$

$$\frac{y+0}{2} = 1 \Rightarrow y = 2$$

$$\frac{z+0}{2} = 1 \Rightarrow z = 2$$

$$\Rightarrow P'(-3, 2, 2).$$

c)

La expresión de $r \equiv \frac{x-1}{1} = \frac{y}{2} = \frac{z-2}{-1}$ por unas ecuaciones paramétricas es la siguiente: $r \equiv \begin{cases} x = 1 + \delta \\ y = 2\delta \end{cases}$. $z = 2 - \delta$

El punto Q, intersección de la recta r con el plano π_1 es el siguiente:

$$\pi_1 \equiv 2x - y - z = -4$$

$$r \equiv \begin{cases} x = 1 + \delta \\ y = 2\delta \\ z = 2 - \delta \end{cases} \Rightarrow 2(1 + \delta) - 2\delta - (2 - \delta) = -4;$$

$$2 + 2\delta - 2\delta - 2 + \delta = -4 \Rightarrow \delta = -4 \Rightarrow \begin{cases} x = 1 - 4 = -3 \\ y = -8 \\ z = 2 + 4 = 6 \end{cases} \Rightarrow \underline{Q(-3, -8, 6)}.$$

5°) Consideramos la función $f(x) = \frac{x^2+3}{x^2-4}$. Obtener:

- a) El dominio y los puntos de corte con los ejes.
- b) Las asíntotas de la función.
- c) Los intervalos de crecimiento y decrecimiento, y los extremos.
- d) La primitiva de la función f(x).

a)

Por tratarse de una función racional su dominio es R, excepto los valores reales de x que anulan el denominador.

$$x^2 - 4 = 0 \Rightarrow x_1 = -2, x_2 = 2 \Rightarrow D(f) \Rightarrow R - \{-2, 2\}.$$

Los puntos de corte con los ejes son los siguientes:

$$Eje \ X \Rightarrow f(x) = 0 \Rightarrow \frac{x^2 + 3}{x^2 - 4} = 0 \Rightarrow x^2 + 3 = 0 \Rightarrow x \notin R \Rightarrow \underline{No\ corta\ al\ eje\ X}.$$

Eje
$$Y \Rightarrow x = 0 \Rightarrow f(0) = \frac{0^2 + 3}{0^2 - 4} = -\frac{3}{4} \Rightarrow A(0, -\frac{3}{4}).$$

b)

Asíntotas horizontales: son de la forma y = k; son los valores finitos de la función cuando x tiende a más o menos infinito.

$$k = \lim_{x \to +\infty} f(x) = \lim_{x \to +\infty} \frac{x^2 + 3}{x^2 - 4} = 1 \Rightarrow \underline{Asintota\ horizontal: y = 1}.$$

Asíntotas verticales: son los valores finitos de x que hacer que la función tienda a infinito o menos infinito; son los valores que anulan el denominador.

Asíntotas verticales:
$$x = -2$$
, $x = 2$.

No tiene asíntotas oblicuas por ser incompatibles con las asíntotas horizontales.

c)

Una función es creciente o decreciente cuando su primera derivada es positiva o negativa, respectivamente.

$$f'(x) = \frac{2x \cdot (x^2 - 4) - (x^2 + 3) \cdot 2x}{(x^2 - 4)^2} = \frac{2x \cdot (x^2 - 4 - x^2 - 3)}{(x^2 - 4)^2} = \frac{-14x}{(x^2 - 4)^2}.$$

Por ser $(x^2 - 4)^2 > 0$, $\forall x \in D(f)$, el signo de la derivada es el del numerador de su derivada.

$$Para \ x < 0 \Rightarrow f'(x) > 0 \Rightarrow Crecimiento: (-\infty, -2) \cup (-2, 0).$$

$$Para \ x > 0 \Rightarrow f'(x) < 0 \Rightarrow Decrecimiento: (0,2) \cup (2,+\infty).$$

Para que una función tenga un máximo o mínimo relativo en un punto es condición necesaria que se anule su derivada en ese punto. Esta condición necesaria no es suficiente; para que exista el máximo o mínimo es necesario que no se anule la segunda derivada en ese punto para el valor que anula la primera derivada.

Para diferenciar los máximos de los mínimos se recurre a la segunda derivada; si es positiva para el valor que anula la primera, se trata de un mínimo y, si es negativa, de un máximo.

$$f'(x) = \frac{-14x}{(x^2-4)^2}. \qquad f'(x) = 0 \Rightarrow \frac{-14x}{(x^2-4)^2} = 0; -14x = 0; \quad x = 0.$$

$$f''(x) = \frac{-14 \cdot (x^2-4)^2 + 14x \cdot [2 \cdot (x^2-4) \cdot 2x]}{(x^2-4)^4} = \frac{-14 \cdot (x^2-1) + 56x^2}{(x^2-4)^3} = \frac{-14x^2 + 14 + 56x^2}{(x^2-4)^3} = \frac{-14x^2 + 14 + 56x^2}{(x^2-4)^3} = \frac{42x^2 + 14}{(x^2-4)^3} \Rightarrow f''(x) = \frac{14 \cdot (3x^2+1)}{(x^2-4)^3}.$$

$$f''(0) = \frac{14 \cdot (3 \cdot 0^2 + 1)}{(0^2-4)^3} = \frac{14}{-64} < 0 \Rightarrow \text{Máximo relativo para } x = 0.$$

$$f(0) = \frac{0+3}{0-4} = -\frac{3}{4} \Rightarrow \frac{\text{Máximo: } A\left(0, -\frac{3}{4}\right)}{x^2-4}.$$

$$d)$$

$$F(x) = \int f(x) \cdot dx = \int \frac{x^2+3}{x^2-4} \cdot dx = \int \frac{x^2-4+7}{x^2-4} \cdot dx = \int \left(1 - \frac{7}{x^2-4}\right) \cdot dx = \frac{1}{x^2-4} \cdot dx = \frac{1}{x^2-4} \cdot dx = \frac{1}{(x+2)(x-2)} = \frac{M}{x+2} + \frac{N}{x-2} = \frac{Mx-2M+Nx+2N}{(x+2)(x-2)} = \frac{M+N}{4} \Rightarrow I = \int \frac{1}{x^2-4} \cdot dx = \frac{1}{x^2-4} \cdot dx = \frac{1}{x^2-4} \cdot dx = \frac{1}{4} \cdot L \left| \frac{M}{x+2} + \frac{N}{x-2} \right| \cdot dx = \frac{1}{4} \cdot L \left| \frac{x-2}{x+2} \right| + C.$$

$$F(x) = x - \frac{1}{4} \cdot L \left| \frac{x-2}{x+2} \right| + C.$$

$$F(x) = x - \frac{1}{4} \cdot L \left| \frac{x-2}{x+2} \right| + C.$$

- 6°) Se desea construir un cuadrado y un triángulo equilátero cortando en dos partes un cable de acero de 240 metros de longitud.
- a) Calcular la suma de las áreas del triángulo y del cuadrado en función del valor de x que corresponde con los metros que mide un lado del triángulo.
- b) Calcular la longitud de cable necesaria para construir el triángulo de modo que la suma de las áreas del triángulo y del cuadrado sea mínima y calcular el área mínima.

a) $\frac{240 - 3x}{4} \qquad x$ $h = \sqrt{x^2 - \left(\frac{x}{2}\right)^2} = \sqrt{x^2 - \frac{x^2}{4}} = \sqrt{\frac{4x^2 - x^2}{4}} = \sqrt{\frac{3x^2}{4}} \Rightarrow h = \frac{\sqrt{3}}{2}x.$ $S_T(x) = S_t(x) + S_c(x) = \frac{1}{2}x \cdot \frac{\sqrt{3}}{2}x + \left(\frac{240 - 3x}{4}\right)^2 = \frac{\sqrt{3}}{4}x^2 + \frac{57.600 - 1.440x + 9x^2}{16} = \frac{4\sqrt{3}x^2 + 57.600 - 1.440x + 9x^2}{16} \Rightarrow S_T(x) = \frac{1}{16} \cdot \left[\left(4\sqrt{3} + 9\right)x^2 - 1.440x + 57.600 \right].$

Para que una función tenga un mínimo es condición necesaria que se anule su primera derivada:

$$S_T'(x) = \frac{1}{16} \cdot \left[2(4\sqrt{3} + 9)x - 1.440 \right].$$

$$S_T'(x) = 0 \Rightarrow \frac{1}{16} \cdot \left[2(4\sqrt{3} + 9)x - 1.440 \right] = 0; \quad 2(4\sqrt{3} + 9)x - 1.440 = 0;$$

$$(4\sqrt{3} + 9)x - 720 = 0 \Rightarrow x = \frac{720}{4\sqrt{3} + 9} = \frac{720 \cdot (4\sqrt{3} - 9)}{(4\sqrt{3} + 9)(4\sqrt{3} - 9)} = \frac{720 \cdot (4\sqrt{3} - 9)}{48 - 81} =$$

$$= \frac{720 \cdot (9 - 4\sqrt{3})}{33} \Rightarrow x = \frac{240 \cdot (9 - 4\sqrt{3})}{11} \Rightarrow 3x = \frac{720 \cdot (9 - 4\sqrt{3})}{11} \cong 135,61.$$

Superficie mínima si la longitud del cable del triángulo es 135,61 metros.

Para $x = \frac{240 \cdot (9 - 4\sqrt{3})}{11}$ la suma, aproximada, de las superficies es la siguiente:

$$S_T = \frac{1}{16} \cdot \left\{ \left(4\sqrt{3} + 9 \right) \cdot \left[\frac{240 \cdot (9 - 4\sqrt{3})}{11} \right]^2 - 1.440 \cdot \frac{240 \cdot (9 - 4\sqrt{3})}{11} + 57.600 \right\} =$$

$$= \frac{240^2}{16} \cdot \left[\frac{(81 - 48) \cdot (9 - 4\sqrt{3}) - 66 \cdot (9 - 4\sqrt{3}) + 121}{122} \right] = \frac{3.600}{122} \cdot \left[121 - 33 \cdot \left(9 - 4\sqrt{3} \right) \right] =$$

$$= \frac{3.600}{11} \cdot \left[11 - 3 \cdot \left(9 - 4\sqrt{3} \right) \right] = \frac{3.600}{11} \cdot \left(11 - 27 + 12\sqrt{3} \right) = \frac{3.600 \cdot (12\sqrt{3} - 16)}{11} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow S_T = \frac{14.400 \cdot (3\sqrt{3} - 4)}{11} \ m^2 \cong 1.565,87 \ m^2.$$