

PRUEBA DE ACCESO (LOGSE)**UNIVERSIDAD DE NAVARRA****SEPTIEMBRE – 2013 (GENERAL)**

(RESUELTOS por Antonio Menguiano)

MATEMÁTICAS II**Tiempo máximo: 1 hora y 30 minutos**

Realizar una de las dos opciones propuestas (A o B).

OPCIÓN A1º) Estudia el siguiente sistema de ecuaciones lineales dependientes del parámetro real α

$$\text{y resuélvelo en los casos en que es compatible: } \begin{cases} (a^2 + a)x + 2y + z = 2 \\ (a^2 + a)x + (a^2 - a)y = 4 \\ (a^2 - a - 2)y + (a^2 - 2a - 1)z = 2 \end{cases} .$$

Las matrices de coeficientes y ampliada son las siguiente:

$$M = \begin{pmatrix} a^2 + a & 2 & 1 \\ a^2 + a & a^2 - a & 0 \\ 0 & a^2 - a - 2 & a^2 - 2a - 1 \end{pmatrix} \text{ y } M' = \begin{pmatrix} a^2 + a & 2 & 1 & 2 \\ a^2 + a & a^2 - a & 0 & 4 \\ 0 & a^2 - a - 2 & a^2 - 2a - 1 & 2 \end{pmatrix} .$$

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

$$\begin{aligned} |M| &= \begin{vmatrix} a^2 + a & 2 & 1 \\ a^2 + a & a^2 - a & 0 \\ 0 & a^2 - a - 2 & a^2 - 2a - 1 \end{vmatrix} \Rightarrow \{F_2 - F_1\} \Rightarrow \begin{vmatrix} a^2 + a & 2 & 1 \\ 0 & a^2 - a - 2 & -1 \\ 0 & a^2 - a - 2 & a^2 - 2a - 1 \end{vmatrix} = \\ &= (a^2 + a) \cdot \begin{vmatrix} a^2 - a - 2 & -1 \\ a^2 - a - 2 & a^2 - 2a - 1 \end{vmatrix} = (a^2 + a) \cdot (a^2 - a - 2) \cdot \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ 1 & a^2 - 2a - 1 \end{vmatrix} = \\ &= (a^2 + a)(a^2 - a - 2)(a^2 - 2a - 1 + 1) = (a^2 + a)(a^2 - a - 2)(a^2 - 2a) = a^2(a+1)(a-2)(a^2 - a - 2) = 0 \Rightarrow \\ &\Rightarrow a^2 - a - 2 = 0 \ ; \ ; \ a = \frac{1 \pm \sqrt{1+8}}{2} = \frac{1 \pm \sqrt{9}}{2} = \frac{1 \pm 3}{2} \Rightarrow a = -1 \text{ y } a = 2 \Rightarrow \\ &\Rightarrow a^2(a+1)(a-2)(a^2 - a - 2) = 0 \Rightarrow a^2(a+1)^2(a-2)^2 = 0 \ ; \ ; \ [a(a+1)(a-2)]^2 = 0 \Rightarrow \end{aligned}$$

$$\Rightarrow a(a+1)(a-2)=0 \Rightarrow \underline{a_1=0} \;; \; \underline{a_2=-1} \;; \; \underline{a_3=2}.$$

$$\text{Para } \begin{cases} a \neq -1 \\ a \neq 0 \\ a \neq 2 \end{cases} \Rightarrow \text{Rango } M = \text{Rango } M' = 3 = n^\circ \text{ incóg.} \Rightarrow \text{Sistema compatible determinado.}$$

$$\text{Para } \alpha = 0 \text{ es } M = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & -1 \end{pmatrix} \Rightarrow \underline{\text{Rango } M = 1}$$

$$\text{Para } \alpha = 0 \text{ es } M' = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 4 \\ 0 & -2 & -1 & 2 \end{pmatrix}, \text{ cuyo rango es equivalente al rango de la matriz}$$

$$M'' = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 4 \\ -2 & -1 & 2 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{vmatrix} 2 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 4 \\ -2 & -1 & 2 \end{vmatrix} = -4 \cdot \begin{vmatrix} 2 & 1 \\ -2 & -1 \end{vmatrix} = 0 \Rightarrow \underline{\text{Rango } M = 2}.$$

$$\underline{\underline{\text{Para } a=0 \Rightarrow \text{Rango } M = 1 \;; \; \text{Rango } M' = 2 \Rightarrow \text{Sistema incompatible.}}}$$

$$\text{Para } \alpha = -1 \text{ es } M' = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 1 & 2 \\ 0 & 2 & 0 & 4 \\ 0 & 0 & 2 & 2 \end{pmatrix}, \text{ cuyo rango es equivalente al rango de la matriz}$$

$$M''' = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 2 \\ 2 & 0 & 4 \\ 0 & 2 & 2 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{vmatrix} 2 & 1 & 2 \\ 2 & 0 & 4 \\ 0 & 2 & 2 \end{vmatrix} = 8 - 16 - 4 = -12 \neq 0 \Rightarrow \underline{\text{Rango } M = 3}.$$

$$\underline{\underline{\text{Para } a=-1 \Rightarrow \text{Rango } M = 2 \;; \; \text{Rango } M' = 3 \Rightarrow \text{Sistema incompatible.}}}$$

$$\text{Para } \alpha = 2 \text{ es } M' = \begin{pmatrix} 6 & 2 & 1 & 2 \\ 6 & 2 & 0 & 4 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \end{pmatrix} \Rightarrow \text{Rango } M' \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \{C_1, C_2, C_4\} \Rightarrow \begin{vmatrix} 6 & 2 & 2 \\ 6 & 2 & 4 \\ 0 & 0 & 2 \end{vmatrix} = 24 - 24 = 0 \\ \{C_1, C_3, C_4\} \Rightarrow \begin{vmatrix} 6 & 1 & 2 \\ 6 & 0 & 4 \\ 0 & -1 & 2 \end{vmatrix} = -12 + 24 - 12 = 0 \\ \{C_2, C_3, C_4\} \Rightarrow \begin{vmatrix} 2 & 1 & 2 \\ 2 & 0 & 4 \\ 0 & -1 & 2 \end{vmatrix} = -4 + 8 - 4 = 0 \end{array} \right\} \Rightarrow \underline{\text{Rango } M' = 2}.$$

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

Resolvemos, en primer lugar, el caso de compatible determinado, que es cuando el valor de α es distinto de las raíces encontradas: -1, 0 y 2.

Se procede por el método de Gauss:

$$\begin{aligned} M' &= \begin{pmatrix} a^2+a & 2 & 1 & 2 \\ a^2+a & a^2-a & 0 & 4 \\ 0 & a^2-a-2 & a^2-2a-1 & 2 \end{pmatrix} \Rightarrow \{F_2 - F_1\} \Rightarrow \begin{pmatrix} a^2+a & 2 & 1 & 2 \\ 0 & a^2-a-2 & -1 & 2 \\ 0 & a^2-a-2 & a^2-2a-1 & 2 \end{pmatrix} \Rightarrow \\ &\Rightarrow \{F_3 - F_2\} \Rightarrow \begin{pmatrix} a^2+a & 2 & 1 & 2 \\ 0 & a^2-a-2 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & a^2-2a & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \underline{z=0} \;; \; \underline{y = \frac{2}{a^2-a-2}} \;; \; x = \frac{2-2y}{a^2+a} = \\ &= \frac{2-2 \cdot \frac{2}{a^2-a-2}}{a^2+a} = \frac{2 \cdot (a^2-a-2) - 4}{(a^2+a)(a^2-a-2)} = \frac{2a^2-2a-4-4}{(a^2+a)(a^2-a-2)} = \frac{2a^2-2a-8}{(a^2+a)(a^2-a-2)} = \frac{2(a^2-a-4)}{(a^2+a)(a^2-a-2)} = \\ &= \frac{2(a^2-a-4)}{a(a+1)(a+1)(a-2)} = \frac{2(a^2-a-4)}{a(a+1)^2(a-2)} = x. \end{aligned}$$

Resolvemos ahora en el caso de compatible indeterminado:

$$\text{Para } \alpha = 2 \text{ es } \begin{cases} 6x+2y+z=2 \\ 6x+2y=4 \\ 0y-z=2 \end{cases} \Rightarrow \underline{z=-2} \Rightarrow \begin{cases} 6x+2y-2=2 \\ 6x+2y=4 \end{cases} \;; \; \begin{cases} 6x+2y=4 \\ 6x+2y=4 \end{cases} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow 6x+2y=4 \;; \; 3x+y=2 \Rightarrow \underline{x=\lambda} \Rightarrow \underline{y=2-3\lambda}.$$

$$\text{Solución: } \begin{cases} x = \lambda \\ y = 2 - 3\lambda, \forall \lambda \in R \\ z = -2 \end{cases}$$

2º) Encuentra el punto R que pertenece a la recta $r \equiv \frac{x+1}{2} = \frac{y-3}{-1} = \frac{z+3}{2}$ y equidista de los puntos P(-1, 1, 2) y Q(1, 3, 6).

Los puntos P y Q determinan el vector:

$$\vec{v} = \overrightarrow{PQ} = Q - P = (1, 3, 6) - (-1, 1, 2) = (2, 2, 4).$$

El punto medio de P y Q es M(0, 2, 4), cuyas coordenadas son las medias aritméticas de las coordenadas de los puntos P y Q.

El haz de planos paralelos β perpendiculares al segmento que determinan los puntos P y Q tiene como expresión general: $\beta \equiv x + y + 2z + D = 0$, por tener como vector normal al vector $\vec{v}' = (1, 1, 2)$, que es linealmente dependiente del vector $\vec{v} = (2, 2, 4)$.

De los infinitos plano de haz β , el plano α que contiene al punto M es el que satisface su ecuación:

$$\left. \begin{array}{l} \beta \equiv x + y + 2z + D = 0 \\ M(0, 2, 4) \end{array} \right\} \Rightarrow 0 + 2 + 2 \cdot 4 + D = 0 \ ; \ ; \ ; \ 2 + 8 + D = 0 \ ; \ ; \ ; \ D = -10 \Rightarrow \underline{\alpha \equiv x + y + 2z - 10 = 0}.$$

El punto R pedido es la intersección del plano α y la recta r:

$$\left. \begin{array}{l} r \equiv \frac{x+1}{2} = \frac{y-3}{-1} = \frac{z+3}{2} \\ \alpha \equiv x + y + 2z - 10 = 0 \end{array} \right\} \begin{array}{l} -x - 1 = 2y - 6 \\ x + 1 = z + 3 \\ x + y + 2z = 10 \end{array} \left\{ \begin{array}{l} x + 2y = 5 \\ x - z = 2 \\ x + y + 2z = 10 \end{array} \right. \Rightarrow \left. \begin{array}{l} x = 5 - 2y \\ 5 - 2y - z = 2 \\ 5 - 2y + y + 2z = 10 \end{array} \right\}$$

$$\left. \begin{array}{l} -2y - z = -3 \\ -y + 2z = 5 \end{array} \right\} \left. \begin{array}{l} -4y - 2z = -6 \\ -y + 2z = 5 \end{array} \right\} \Rightarrow -5y = -1 \ ; \ ; \ ; \ y = \underline{\frac{1}{5}} \ ; \ ; \ ; \ z = 3 - 2y = 3 - \frac{2}{5} = \underline{\frac{13}{5}} = z \ ; \ ; \ ; \ x = 5 - 2y =$$

$$= 5 - \frac{2}{5} = \underline{\frac{23}{5}} = x.$$

$$\underline{\underline{R\left(\frac{23}{5}, \frac{1}{5}, \frac{13}{5}\right)}}$$

De otra forma:

La expresión de r por unas ecuaciones paramétricas es $r \equiv \begin{cases} x = -1 + 2\lambda \\ y = 3 - \lambda \\ z = -3 + 2\lambda \end{cases}$. Un punto

genérico de r es $R(-1 + 2\lambda, 3 - \lambda, -3 + 2\lambda)$.

Tiene que cumplirse que $\overline{PR} = \overline{QR}$.

$$\begin{aligned} \overline{PR} &= \sqrt{(-1+2\lambda+1)^2 + (3-\lambda-1)^2 + (-3+2\lambda-2)^2} = \sqrt{(2\lambda)^2 + (2-\lambda)^2 + (2\lambda-5)^2} = \\ &= \sqrt{4\lambda^2 + 4 - 4\lambda + \lambda^2 + 4\lambda^2 - 20\lambda + 25} . \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \overline{QR} &= \sqrt{(-1+2\lambda-1)^2 + (3-\lambda-3)^2 + (-3+2\lambda-6)^2} = \sqrt{(2\lambda-2)^2 + (-\lambda)^2 + (2\lambda-9)^2} = \\ &= \sqrt{4\lambda^2 - 8\lambda + 4 + \lambda^2 + 4\lambda^2 - 36\lambda + 81} . \end{aligned}$$

$$\overline{PR} = \overline{QR} \Rightarrow \sqrt{4\lambda^2 + 4 - 4\lambda + \lambda^2 + 4\lambda^2 - 20\lambda + 25} = \sqrt{4\lambda^2 - 8\lambda + 4 + \lambda^2 + 4\lambda^2 - 36\lambda + 81} ; ;$$

$$4\lambda^2 + 4 - 4\lambda + \lambda^2 + 4\lambda^2 - 20\lambda + 25 = 4\lambda^2 - 8\lambda + 4 + \lambda^2 + 4\lambda^2 - 36\lambda + 81 ; ; 29 - 24\lambda = 85 - 44\lambda ; ;$$

$$20\lambda = 56 ; ; 5\lambda = 14 \rightarrow \lambda = \frac{14}{5} .$$

$$r \equiv \begin{cases} x = -1 + 2\lambda = -1 + \frac{28}{5} = \frac{23}{5} \\ y = 3 - \lambda = 3 - \frac{14}{5} = \frac{1}{5} \\ z = -3 + 2\lambda = -3 + \frac{28}{5} = \frac{13}{5} \end{cases} \Rightarrow \underline{\underline{R\left(\frac{23}{5}, \frac{1}{5}, \frac{13}{5}\right)}} .$$

3º) Halla el valor de $\alpha \in \mathbb{R}$ para que la función $f(x) = \begin{cases} \sqrt{e^{3-x}} & \text{si } x \leq 0 \\ (1+x)^{1+\frac{\alpha}{x}} & \text{si } x > 0 \end{cases}$ sea continua en todo \mathbb{R} .

La función $f(x)$ es continua en todo \mathbb{R} para cualquier valor de $\alpha \in \mathbb{R}$, excepto para el valor $x = 0$ cuya continuidad es dudosa y vamos a determinar el valor de α para que lo sea.

Para que la función $f(x)$ sea continua para $x = 0$ tiene que cumplirse que los límites por la izquierda y por la derecha sean iguales, e igual al valor de la función en ese punto:

$$\left. \begin{aligned} \lim_{x \rightarrow 0^-} f(x) &= \lim_{x \rightarrow 0} \sqrt{e^{3-x}} = \sqrt{e^3} = f(0) \\ \lim_{x \rightarrow 0^+} f(x) &= \lim_{x \rightarrow 0} (1+x)^{1+\frac{\alpha}{x}} = \sqrt{e^3} \quad (*) \end{aligned} \right\} .$$

Para que $f(x)$ sea continua en $x = 0$ tiene que ser $\lim_{x \rightarrow 0} (1+x)^{1+\frac{\alpha}{x}} = \sqrt{e^3} = e^{\frac{3}{2}}$, lo que significa que el límite tiene que ser del tipo $n^\circ e$.

$$(*) \quad \lim_{x \rightarrow 0} (1+x)^{1+\frac{\alpha}{x}} = \lim_{x \rightarrow 0} (1+x)^{\frac{x+\alpha}{x}} = 1^{\frac{\alpha}{0}} = 1^\infty \Rightarrow \underline{\alpha > 0} .$$

$$\lim_{x \rightarrow 0} (1+x)^{1+\frac{\alpha}{x}} = \lim_{x \rightarrow 0} (1+x)^{\frac{\alpha+x}{x}} = 1^\infty \Rightarrow \text{Ind. } n^\circ e \Rightarrow \lim_{x \rightarrow 0} \left(1 + \frac{1}{\frac{1}{x}} \right)^{\frac{1}{x} \cdot \frac{\alpha+x}{x} \cdot x} =$$

$$= \left[\lim_{x \rightarrow 0} \left(1 + \frac{1}{\frac{1}{x}} \right)^{\frac{1}{x}} \right]^{\alpha+x} = e^{\lim_{x \rightarrow 0} (\alpha+x)} = e^\alpha = e^{\frac{3}{2}} \Rightarrow \underline{\underline{a = \frac{3}{2}}} .$$

4º) Dada la función $f(x) = \text{sen}(x \cdot \cos x)$, demuestra que existe un valor $\alpha \in \left(0, \frac{\pi}{2}\right)$ tal que $f'(\alpha) = -1$. Menciona el resultado teórico empleado y justifica su uso.

El teorema del valor intermedio para la derivada, conocido como la propiedad de Darboux dice:

“Si f es una función continua y derivable en $[m, n]$ y se cumple que $f'(m) > f'(n)$, y sea $z \in [f'(m), f'(n)]$, existe al menos un punto $\alpha \in (m, n)$ tal que $f'(\alpha) = z$ ”.

La función $f(x) = \text{sen}(x \cdot \cos x)$ es continua y derivable en $\left[0, \frac{\pi}{2}\right]$, por lo que le es aplicable el teorema del valor intermedio para la derivada.

$$f'(x) = (1 \cdot \cos x - x \cdot \text{sen } x) \cdot \cos(x \cdot \cos x) = (\cos x - x \cdot \text{sen } x) \cdot \cos(x \cdot \cos x).$$

$$f'(0) = (\cos 0 - 0 \cdot \text{sen } 0) \cdot \cos(0 \cdot \cos 0) = (1 - 0) \cdot \cos 0 = 1 \cdot 1 = 1$$

$$f'\left(\frac{\pi}{2}\right) = \left(\cos \frac{\pi}{2} - \frac{\pi}{2} \cdot \text{sen } \frac{\pi}{2}\right) \cdot \cos\left(\frac{\pi}{2} \cdot \cos \frac{\pi}{2}\right) = \left(0 - \frac{\pi}{2} \cdot 1\right) \cdot \cos\left(\frac{\pi}{2} \cdot 0\right) = -\frac{\pi}{2} \cdot 1 = -\frac{\pi}{2}.$$

Se cumple que $f'(0) > f'\left(\frac{\pi}{2}\right)$ y también que $f'(0) > f'(\alpha) > f'\left(\frac{\pi}{2}\right)$, por lo que podemos asegurar que:

$$\underline{\underline{\exists \alpha \in \left(0, \frac{\pi}{2}\right) \text{ tal que } f'(\alpha) = -1}}$$

(como teníamos que demostrar)

OPCIÓN B

1º) Dada la matriz $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$ encuentra todas las matrices B que cumplen $A \cdot B = B \cdot A$.

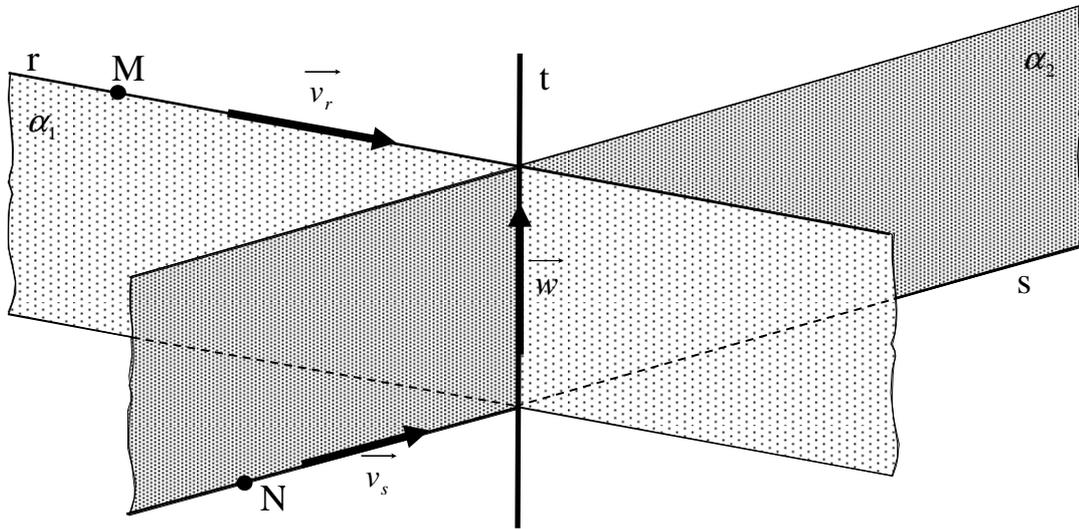
Sea la matriz $B = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$.

$$A \cdot B = B \cdot A \Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} ; ; \begin{pmatrix} a-c & b-d \\ a+c & b+d \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a+b & -a+b \\ c+d & -c+d \end{pmatrix} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \begin{cases} a-c = a+b \\ a+c = c+d \\ b-d = -a+b \\ b+d = -c+d \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} b = -c \\ a = d \end{cases} \Rightarrow \underline{\underline{B = \begin{pmatrix} a & b \\ -b & a \end{pmatrix}, \forall a, b \in \mathbb{R}.}}$$

2º) Encuentra la ecuación continua de la recta t que corta perpendicularmente a las rectas $r \equiv \begin{cases} 2x+y+z+2=0 \\ 3x+y+2z+1=0 \end{cases}$ y $s \equiv \frac{x+3}{1} = \frac{y}{1} = \frac{z+3}{2}$.

Para determinar la recta t , perpendicular común a las rectas dadas, nos guiamos por el siguiente gráfico.



Para determinar un punto y un vector de la recta r se expresa por unas ecuaciones paramétricas.

$$r \equiv \left\{ \begin{array}{l} 2x+y+z+2=0 \\ 3x+y+2z+1=0 \end{array} \Rightarrow z=\lambda \Rightarrow \begin{array}{l} 2x+y=-2-\lambda \\ 3x+y=-1-2\lambda \end{array} \right\} \left. \begin{array}{l} -2x-y=2+\lambda \\ 3x+y=-1-2\lambda \end{array} \right\} \Rightarrow x=1-\lambda ; ;$$

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

Un punto y un vector director de r son $M(1, -4, 0)$, $\vec{v}_r = (-1, 1, 1)$ y un punto y un vector director de s son $N(-3, 0, -3)$ y $\vec{v}_s = (1, 1, 2)$.

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

$$\vec{w} = \vec{v}_r \wedge \vec{v}_s = \begin{vmatrix} i & j & k \\ -1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{vmatrix} = 2i + j - k - k - i + 2j = i + 3j - 2k \Rightarrow \vec{w} = (1, 3, -2).$$

Ahora determinamos los planos α_1 y α_2 , de la forma siguiente:

$$\alpha_1(M; \vec{v}_r, \vec{w}) \equiv \begin{vmatrix} x-1 & y+4 & z \\ -1 & 1 & 1 \\ 1 & 3 & -2 \end{vmatrix} = 0 \quad ; ; \quad -2(x-1) + (y+4) - 3z - z - 3(x-1) - 2(y+4) = 0 \quad ; ;$$

$$-5(x-1) - (y+4) - 4z = 0 \quad ; ; \quad 5x - 5 + y + 4 - 4z = 0 \Rightarrow \underline{\alpha_1 \equiv 5x + y + 4z - 1 = 0}.$$

$$\alpha_2(N; \vec{v}_s, \vec{w}) \equiv \begin{vmatrix} x+3 & y & z+3 \\ 1 & 1 & 2 \\ 1 & 3 & -2 \end{vmatrix} = 0 \quad ; ; \quad -2(x+3) + 2y + 3(z+3) - (z+3) - 6(x+3) + 2y = 0 \quad ; ;$$

$$-8(x+3) + 4y + 2(z+3) = 0 \quad ; ; \quad 4(x+3) - 2y - (z+3) = 0 \quad ; ; \quad 4x + 12 - 2y - z - 3 = 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \underline{\alpha_2 \equiv 4x - 2y - z + 9 = 0}.$$

La recta t pedida es la que determinan los planos α_1 y α_2 en su intersección, que es la siguiente: $t \equiv \begin{cases} 5x + y + 4z - 1 = 0 \\ 4x - 2y - z + 9 = 0 \end{cases}$. A continuación se expresa mediante unas ecuaciones continuas:

$$t \equiv \left\{ \begin{array}{l} 5x + y + 4z - 1 = 0 \\ 4x - 2y - z + 9 = 0 \end{array} \Rightarrow \underline{z = \lambda} \Rightarrow \begin{array}{l} 5x + y = 1 - 4\lambda \\ 4x - 2y = -9 + \lambda \end{array} \right\} \begin{array}{l} 10x + 2y = 2 - 8\lambda \\ 4x - 2y = -9 + \lambda \end{array} \Rightarrow 14x = -7 - 7\lambda \quad ; ;$$

$$\underline{x = -\frac{1}{2} - \frac{1}{2}\lambda} \quad ; ; \quad y = 1 - 4\lambda - 5x = 1 - 4\lambda + \frac{5}{2} + \frac{5}{2}\lambda = \frac{7}{2} - \frac{3}{2}\lambda = y \Rightarrow t \equiv \frac{x + \frac{1}{2}}{-\frac{1}{2}} = \frac{y - \frac{7}{2}}{-\frac{3}{2}} = \frac{z}{1} \Rightarrow$$

$$\underline{\underline{t \equiv \frac{2x+1}{-1} = \frac{2y-7}{-3} = \frac{z}{1}}}$$

3º) Halle el máximo y el mínimo absolutos de la función $f(x) = \frac{\pi}{2}x + \text{sen}(\pi x)$ en el intervalo $\left[0, \frac{3}{2}\right]$.

$$f(0) = \frac{\pi}{2} \cdot 0 + \text{sen}(\pi \cdot 0) = 0 + \text{sen } 0 = \underline{0}.$$

$$f\left(\frac{3}{2}\right) = \frac{\pi}{2} \cdot \frac{3}{2} + \text{sen} \frac{3\pi}{2} = \frac{3\pi}{4} - 1 = \underline{\frac{3\pi - 4}{4}} \cong 1'36.$$

Una función tienen un máximo o un mínimo relativo para los valores que anulan su primera derivada:

$f'(x) = \frac{\pi}{2} + \pi \cdot \cos(\pi x) = 0$;; $\frac{1}{2} + \cos(\pi x) = 0$;; $\cos(\pi x) = -\frac{1}{2} \Rightarrow x \in \left[0, \frac{3}{2}\right] \Rightarrow$ Existen dos ángulos que cumplen la condición: 120° y 240° , que expresados en radianes son, respectivamente, $\frac{2\pi}{3}$ y $\frac{4\pi}{3}$. Soluciones: $x_1 = \underline{\frac{2}{3}}$ y $x_2 = \underline{\frac{4}{3}}$.

Para diferenciar los máximos de los mínimos relativos se recurre a la segunda derivada: si es positiva para los valores que anulan la primera derivada, se trata de un mínimo y, si es negativa, de un máximo.

$$f''(x) = -\pi^2 \cdot \text{sen}(\pi x). \quad f''\left(\frac{2}{3}\right) = -\pi^2 \cdot \text{sen}\left(\frac{2\pi}{3}\right) = -\pi^2 \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} < 0 \Rightarrow \underline{\text{Máx. para } x = \frac{2}{3}}$$

$$f\left(\frac{2}{3}\right) = \frac{\pi}{2} \cdot \frac{2}{3} + \text{sen} \frac{2\pi}{3} = \frac{\pi}{3} + \frac{\sqrt{3}}{2} = \underline{\frac{2\pi + 3\sqrt{3}}{6}} \cong 1'91.$$

El máximo absoluto pedido es: Máx. absoluto: $P\left(\frac{2}{3}, \frac{2\pi + 3\sqrt{3}}{6}\right)$

$$f''\left(\frac{4}{3}\right) = -\pi^2 \cdot \text{sen}\left(\frac{4\pi}{3}\right) = -\pi^2 \cdot \frac{-\sqrt{3}}{2} > 0 \Rightarrow \underline{\text{Mín. para } x = \frac{4}{3}}$$

$$f\left(\frac{4}{3}\right) = \frac{\pi}{2} \cdot \frac{4}{3} + \text{sen} \frac{4\pi}{3} = \frac{2\pi}{3} - \frac{\sqrt{3}}{2} = \underline{\frac{4\pi - 3\sqrt{3}}{6}} \cong 1'23.$$

El mínimo absoluto pedido es: Mín. absoluto: $Q\left(\frac{4}{3}, \frac{4\pi - 3\sqrt{3}}{6}\right)$

4º) Dadas las funciones $f(x)=1+ex-x^2$ y $g(x)=e^x$, encuentra los dos puntos en que se cortan y calcula el área de la región del plano encerrada entre las gráficas de $f(x)$ y $g(x)$.

Los puntos de corte de dos funciones se obtienen de la resolución de la ecuación que resulta de la igualación de sus expresiones.

$$f(x)=g(x) \Rightarrow 1+ex-x^2=e^x \quad ;; \quad 1-x^2+ex-e^x=0 \Rightarrow \underline{x_1=0} \quad ;; \quad \underline{x_2=1}.$$

Los puntos de corte son: $f(0)=1$ y $f(1)=e \Rightarrow \underline{A(0, 1)}$ y $\underline{B(1, e)}$.

Teniendo en cuenta que $f'(x)=e-2x > 0, \forall x \in (0, 1)$, $f(x)$ es creciente en el intervalo $(0, 1)$ y, además, todas sus ordenadas son positivas en este intervalo.

Siendo $g'(x)=e^x > 0, \forall x \in R$, $g(x)=e^x$ es monótona creciente en su dominio, que es el conjunto de los números reales; también sus ordenadas son todas positivas en el intervalo $(0, 1)$.

Tomando un valor intermedio del intervalo $(0, 1)$, por ejemplo $\frac{1}{2}$:

$$\left. \begin{aligned} f\left(\frac{1}{2}\right) &= 1 + \frac{e}{2} - \frac{1}{4} = \frac{4+2e-1}{4} = \frac{3+2e}{4} \cong 1'93 \\ g\left(\frac{1}{2}\right) &= e^{\frac{1}{2}} = \sqrt{e} \cong 1'65 \end{aligned} \right\} \Rightarrow \underline{f\left(\frac{1}{2}\right) > g\left(\frac{1}{2}\right)}.$$

El área pedida es la siguiente:

$$S = \int_0^1 [f(x) - g(x)] \cdot dx = \int_0^1 (1 + ex - x^2 - e^x) \cdot dx = \left[x + \frac{ex^2}{2} - \frac{x^3}{3} - e^x \right]_0^1 = \left(1 + \frac{e}{2} - \frac{1}{3} - e \right) - (-1) =$$

$$= \frac{2}{3} - \frac{e}{2} + 1 = \frac{4-3e+6}{6} = \underline{\underline{\frac{10-3e}{6} u^2 \cong 0'31 u^2 = S}}.$$
