PRUEBA DE ACCESO (LOGSE)**UNIVERSIDAD DE MADRID****JUNIO – 2006**

(RESUELTOS por Antonio Menguiano)

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

El alumno elegirá uno de los dos repertorios que a continuación se proponen.

REPERTORIO A

1º) Dado el sistema homogéneo:
$$\begin{cases} x + ky - z = 0 \\ kx - y + z = 0 \\ (k+1)x + y = 0 \end{cases}$$
, averiguar para qué valores de k tiene soluciones distintas de $x = y = z = 0$. Resolverlo en tales casos.

Todos los sistemas homogéneos son compatibles por admitir todos la solución trivial de ser cero todas sus incógnitas; sin embargo, algunos son compatibles indeterminados por admitir, además de la solución trivial, infinitos grupos de soluciones.

Teniendo en cuenta el Teorema de Rouché-Fröbenius, para que un sistema sea compatible indeterminado, la matriz de coeficientes (en este caso la matriz ampliada es equivalente a la matriz de coeficientes) tiene un rango menor que el número de ecuaciones y de incógnitas, por lo cual, para que el sistema considerado tenga soluciones diferentes a $x = y = z = 0$ es necesario que el determinante de la matriz de coeficientes sea cero.

La matriz de coeficientes es $M = \begin{pmatrix} 1 & k & -1 \\ k & -1 & 1 \\ k+1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$.

$$\begin{vmatrix} 1 & k & -1 \\ k & -1 & 1 \\ k+1 & 1 & 0 \end{vmatrix} = -k + k(k+1) - (k+1) - 1 = -k + k^2 + k - k - 1 - 1 = k^2 - k - 2 = 0$$

$$k = \frac{1 \pm \sqrt{1+8}}{2} = \frac{1 \pm \sqrt{9}}{2} = \frac{1 \pm 3}{2} \Rightarrow \underline{\underline{k_1 = 2}} \ ; \ ; \ \underline{\underline{k_2 = -1}}$$

$$\text{Para } k = 2 \Rightarrow \begin{cases} x + 2y - z = 0 \\ 2x - y + z = 0 \\ 3x + y = 0 \end{cases}$$

Despreciando una de las ecuaciones (tercera) y parametrizando una de las incógnitas (z), resulta:

$$\begin{cases} x + 2y - z = 0 \\ 2x - y + z = 0 \end{cases} \Rightarrow \underline{z = \lambda} \Rightarrow \begin{cases} x + 2y = \lambda \\ 2x - y = -\lambda \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x + 2y = \lambda \\ 4x - 2y = -2\lambda \end{cases} \Rightarrow 5x = -\lambda \quad ; \quad \underline{x = -\frac{1}{5}\lambda}$$

$$2x - y = -\lambda \quad ; \quad y = 2x + \lambda = -\frac{2}{5}\lambda + \lambda = \underline{\frac{3}{5}\lambda = y}$$

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

$$\text{Para } k = -1 \Rightarrow \begin{cases} x - y - z = 0 \\ -x - y + z = 0 \\ y = 0 \end{cases}$$

Despreciando una de las ecuaciones (segunda) y parametrizando una de las incógnitas (z), resulta:

$$\begin{cases} x - y - z = 0 \\ y = 0 \end{cases} \Rightarrow \underline{z = \lambda} \Rightarrow \underline{x = \lambda}$$

$$\text{Solución : } \begin{cases} x = \lambda \\ y = 0 \\ z = \lambda \end{cases} \quad \forall \lambda \in R$$

2º) Dada la matriz $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$, encontrar todas las matrices $P = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$ que cumplan que $A \cdot P = P \cdot A$.

$$A \cdot P = P \cdot A \Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad ; ; \quad \begin{pmatrix} a+2c & b+2d \\ c & d \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & 2a+b \\ c & 2c+d \end{pmatrix} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} a+2c = a \rightarrow \underline{c=0} \\ b+2d = 2a+b \rightarrow \underline{a=d} \\ d = 2c+d \rightarrow \underline{c=0} \end{array} \right\}$$

Las matrices pedidas son de la forma: $M = \begin{pmatrix} a & b \\ 0 & a \end{pmatrix}, \forall a, b \in R$

3º) a) Dibujar la gráfica de la función $f(x) = \frac{2x}{x+1}$ indicando su dominio, intervalos de crecimiento y decrecimiento y asíntotas.

b) Demostrar que la sucesión $a_n = \frac{2n}{n+1}$ es monótona creciente.

c) Calcular $\lim_{n \rightarrow \infty} [n^2 (a_{n+1} - a_n)]$.

a)

El dominio de una función racional es $\mathbb{R}$, excepto los valores reales de x que anulan el denominador.

$$x + 1 = 0 \Rightarrow x = -1 \Rightarrow D(f) \Rightarrow \mathbb{R} - \{-1\}$$

Para estudiar los intervalos de crecimiento y decrecimiento, derivamos:

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

Por ser $f'(x) > 0, \forall x \in \mathbb{R}$, la función es creciente en su dominio.

Las asíntotas de la función son las siguientes:

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

$$y = k = \lim_{x \rightarrow \infty} f(x) = \lim_{x \rightarrow \infty} \frac{2x}{x+1} = \underline{2 = y}$$

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

$$x + 1 = 0 \ ; \ ; \ ; \ \underline{x = -1}$$

Oblicuas: No tiene

(Para que una función racional tenga asíntotas oblicuas es necesario que el grado del numerador sea una unidad mayor que el grado del denominador).

Con los datos obtenidos anteriormente y teniendo en cuenta que la función pasa por el origen de coordenadas, puede hacerse, aproximadamente, un gráfico de la función, que es el siguiente:

b)

Para demostrar que la sucesión $a_n = \frac{2n}{n+1}$ es monótona creciente, basta con demostrar que $a_{n+1} - a_n < 0$:

$$a_{n+1} - a_n = \frac{2(n+1)}{(n+1)+1} - \frac{2n}{n+1} = \frac{2n+2}{n+2} - \frac{2n}{n+1} = \frac{2n^2 + 2n + 2n + 2 - 2n^2 - 4n}{(n+2)(n+1)} = \frac{2}{(n+2)(n+1)}$$

$$\underline{\underline{a_{n+1} - a_n > 0, \forall n \in \mathbb{N}, \text{ c.q.d.}}}$$

c)

Teniendo en cuenta el apartado anterior, sería:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} [n^2 (a_{n+1} - a_n)] = \lim_{n \rightarrow \infty} \left[n^2 \cdot \frac{2}{(n+2)(n+1)} \right] = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{2n^2}{n^2 + 3n + 2} = 2.$$

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

a) Hallar la ecuación de la recta t que pasa por el origen de coordenadas y corta a las rectas anteriores.

b) Hallar la recta p, perpendicular común a las rectas r y s.

a)

La recta t pedida es la intersección de los siguientes planos: π_1 que contiene a la recta r y pasa por el origen y π_2 que contiene a la recta s y pasa por el origen.

Un punto de la recta r es A(-1, 2, 0). El plano π_1 tiene como vectores directores al vector director de r, $\vec{v}_r = (-2, 2, -4)$ y al vector $\vec{u}_r = \vec{OA} = (-1, 2, 0)$.

La ecuación general del plano π_1 es la siguiente:

$$\pi_1(A; \vec{v}_r, \vec{u}_r) \equiv \begin{vmatrix} x+1 & y-2 & z \\ -2 & 2 & -4 \\ -1 & 2 & 0 \end{vmatrix} = 0 \quad ; ; \quad 4(y-2) - 4z + 2z + 8(x+1) = 0 \quad ; ;$$

$$4y - 8 - 2z + 8x + 8 = 0 \quad ; ; \quad 8x + 4y - 2z = 0 \quad ; ; \quad \underline{\underline{\pi_1 \equiv 4x + 2y - z = 0}}$$

Un punto de la recta r es A(-1, 2, 0). El plano π_1 tiene como vectores directores al vector director de r, $\vec{v}_r = (-2, 2, -4)$ y al vector $\vec{u}_r = \vec{OA} = (-1, 2, 0)$.

De forma similar determinamos la ecuación general del plano π_2 :

Un punto de la recta s es B(2, -1, -2). El plano π_2 tiene como vectores directores al vector director de s, $\vec{v}_s = (3, 1, 1)$ y al vector $\vec{u}_s = \vec{OB} = (2, -1, -2)$.

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

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

$$-(x-2) + 8(y+1) - 5(z+2) = 0 \quad ; ; \quad -x + 2 + 8y + 8 - 5z - 10 = 0 \quad ; ; \quad \underline{\underline{\pi_2 \equiv x - 8y + 5z = 0}}$$

$$\underline{\underline{t \equiv \begin{cases} 4x + 2y - z = 0 \\ x - 8y + 5z = 0 \end{cases}}}$$

b)

La recta p perpendicular común a las rectas r y s tiene como vector director un vector que es, al mismo tiempo, perpendicular a las dos rectas; su vector director puede ser cualquiera que sea linealmente dependiente del producto vectorial de los vectores directores de las rectas r y s :

$$\begin{aligned} \vec{w}' &= \vec{v}_s \wedge \vec{u}_s = \begin{vmatrix} i & j & k \\ -2 & 2 & -4 \\ 3 & 1 & 1 \end{vmatrix} = 2i - 12j - 2k - 6k + 4i + 2j = 6i - 10j - 8k = \\ &= 2(3i - 5j - 4k) \Rightarrow \underline{\vec{w}} = (3, -5, -4). \end{aligned}$$

Para hallar unas ecuaciones cartesianas de la recta p perpendicular común a r y a s y que corta a ambas hacemos es esquema aclaratorio siguiente.

Como puede apreciarse, la recta p pedida es la intersección de los planos α_1 y α_2 , siendo α_1 el plano determinado por los vectores $\vec{v}_r$ y $\vec{v}_p$ y el punto $A(-1, 2, 0)$:

$$\alpha_1(A; \vec{v}_r, \vec{v}_p) \equiv \begin{vmatrix} x+1 & y-2 & z \\ -2 & 2 & -4 \\ 3 & -5 & -4 \end{vmatrix} = 0 \quad ;;$$

$$-8(x+1) - 12(y-2) + 10z - 6z - 20(x+1) - 8(y-2) = 0 \quad ;; \quad -28(x+1) - 20(y-2) + 4z = 0 \quad ;;$$

$$7(x+1) + 5(y-2) - z = 0 \quad ;; \quad 7x + 7 + 5y - 10 - z = 0 \quad ;; \quad \underline{\alpha_1 \equiv 7x + 5y - z - 3 = 0}$$

El plano α_2 se determina por los vectores $\vec{v}_s$ y $\vec{v}_p$ y el punto $B(2, -1, -2)$:

$$\alpha_2(B; \vec{v}_s, \vec{v}_p) \equiv \begin{vmatrix} x-2 & y+1 & z+2 \\ 3 & 1 & 1 \\ 3 & -5 & -4 \end{vmatrix} = 0 \quad ;;$$

$$-4(x-2)+3(y+1)-15(z+2)-3(z+2)+5(x-2)+12(y+1)=0 \ ;;$$

$$(x-2)+15(y+1)-18(z+2)=0 \ ;; \ x-2+15y+15-18z-36=0 \ ;;$$

$$\underline{\alpha_2 \equiv x+15y-18z-23=0}$$

La recta pedida p es:
$$p \equiv \underline{\underline{\begin{cases} 7x+5y-z-3=0 \\ x+15y-18z-23=0 \end{cases}}}$$

Expresada por unas ecuaciones paramétricas sería:

$$p \equiv \left\{ \begin{array}{l} 7x+5y-z-3=0 \\ x+15y-18z-23=0 \end{array} \Rightarrow \underline{z=\lambda} \Rightarrow \begin{array}{l} 7x+5y=3+\lambda \\ x+15y=23+18\lambda \end{array} \right\} \left. \begin{array}{l} 21x+15y=9+3\lambda \\ -x-15y=-23-18\lambda \end{array} \right\}$$

$$\Rightarrow \left. \begin{array}{l} 20x=-14-15\lambda \ ;; \ x=-\frac{7}{10}-\frac{3}{4}\lambda \ ;; \ -7x-5y=-3-\lambda \\ 7x+105y=161+126\lambda \end{array} \right\} \Rightarrow 100y=158+125\lambda$$

$$\Rightarrow \underline{y=\frac{79}{50}+\frac{5}{4}\lambda}$$

$$p \equiv \underline{\underline{\begin{cases} x=-\frac{7}{10}-\frac{3}{4}\lambda \\ y=\frac{79}{50}+\frac{5}{4}\lambda \\ z=\lambda \end{cases}}}$$

REPERTORIO B

1º) Sea r la recta que pasa por el origen de coordenadas O y tiene como vector director $\vec{v} = (4, 3, 1)$. Hallar un punto P contenido en dicha recta, tal que si se llama Q a su proyección sobre el plano $\pi \equiv z = 0$, el triángulo OPQ tenga área 1.

Para facilitar la comprensión del problema hacemos un dibujo esquemático de la situación, que puede ser el indicado en la figura adjunta.

La expresión de r por unas ecuaciones paramétricas es $r \equiv \begin{cases} x = 4\lambda \\ y = 3\lambda \\ z = \lambda \end{cases}$ y un punto cualquiera de ella es $P(4\lambda, 3\lambda, \lambda)$.

La proyección del punto P sobre el plano $\pi \equiv z = 0$ es el punto $Q(4\lambda, 3\lambda, 0)$.

El triángulo OPQ es rectángulo en Q . El área del triángulo es la mitad del producto de sus catetos, o sea: $S = \frac{\overline{OQ} \cdot \overline{QP}}{2}$.

Teniendo en cuenta que:

$$\overline{OQ} = \sqrt{(4\lambda)^2 + (3\lambda)^2 + 0^2} = \sqrt{16\lambda^2 + 9\lambda^2} = \sqrt{25\lambda^2} = \underline{\underline{5\lambda = \overline{OQ}}}$$

$$\overline{QP} = P - Q = (4\lambda, 3\lambda, \lambda) - (4\lambda, 3\lambda, 0) = (0, 0, \lambda) \Rightarrow \underline{\underline{\overline{QP} = \lambda}}$$

Sustituyendo los valores obtenidos en la fórmula de la superficie queda:

$$S = \frac{\overline{OQ} \cdot \overline{QP}}{2} = \frac{5\lambda \cdot \lambda}{2} = 1 \quad ;; \quad \lambda^2 = \frac{2}{5} \quad ;; \quad \lambda = \pm \sqrt{\frac{2}{5}} = \pm \frac{\sqrt{2}}{\sqrt{5}} \Rightarrow \underline{\lambda_1 = \frac{\sqrt{10}}{5}} \quad ;; \quad \underline{\lambda_2 = -\frac{\sqrt{10}}{5}} .$$

Los puntos que cumplen la condición pedida son:

$$\underline{\underline{P_1\left(\frac{4\sqrt{10}}{5}, \frac{3\sqrt{10}}{5}, \frac{\sqrt{10}}{5}\right)}} \quad \text{y} \quad \underline{\underline{P_2\left(-\frac{4\sqrt{10}}{5}, -\frac{3\sqrt{10}}{5}, -\frac{\sqrt{10}}{5}\right)}}$$

2º) Determinar la posición relativa de las rectas r y s cuyas ecuaciones son las siguientes: $r \equiv \frac{x+4}{-3} = \frac{y-7}{4} = \frac{z}{4}$ y $s \equiv \begin{cases} x+2y-5z-5=0 \\ 2x+y+2z-4=0 \end{cases}$

La expresión de las rectas por unas ecuaciones paramétricas son las siguientes:

$$r \equiv \frac{x+4}{-3} = \frac{y-7}{4} = \frac{z}{4} \Rightarrow r \equiv \begin{cases} x = -4 - 3\lambda \\ y = 7 + 4\lambda \\ z = 4\lambda \end{cases}$$

$$s \equiv \begin{cases} x+2y-5z-5=0 \\ 2x+y+2z-4=0 \end{cases} \Rightarrow z = \lambda \Rightarrow \begin{cases} x+2y = 5+5\lambda \\ 2x+y = 4-2\lambda \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} -x-2y = -5-5\lambda \\ 4x+2y = 8-4\lambda \end{cases} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow 3x = 3 - 9\lambda \quad ; \quad x = 1 - 3\lambda \quad ; \quad ;$$

$$y = 4 - 2\lambda - 2x = 4 - 2\lambda - 2 + 6\lambda = 2 + 4\lambda = y \Rightarrow s \equiv \begin{cases} x = 1 - 3\lambda \\ y = 2 + 4\lambda \\ z = \lambda \end{cases}$$

Vamos a realizar el estudio por los vectores directores de las rectas. En primer lugar expresamos la recta r_2 por unas ecuaciones paramétricas:

Un punto y un vector de cada una de las rectas son:

$$r \Rightarrow \left\{ \vec{u} = (-3, 4, 4) \quad ; \quad A(-4, 7, 0) \right\} \quad ; \quad ; \quad s \Rightarrow \left\{ \vec{v} = (-3, 4, 1) \quad ; \quad B(1, 2, 0) \right\}$$

Es evidente que los vectores $\vec{u}$ y $\vec{v}$ son linealmente independientes, ya que:

$\frac{-3}{-3} = \frac{4}{4} \neq \frac{4}{1}$. Esto significa que las rectas se cortan o se cruzan. Para diferenciar el caso determinamos el vector $\vec{w} = \vec{AB} = B - A = (1, 2, 0) - (-4, 7, 0) = (5, -5, 0)$.

Si el rango de los vectores $\vec{u}$, $\vec{v}$ y $\vec{w}$ es dos, entonces son coplanarios y las rectas se cortan; si el rango es tres las rectas se cruzan. Veamos:

$$\text{Rango } \left\{ \vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \right\} \Rightarrow \begin{vmatrix} -3 & 4 & 4 \\ -3 & 4 & 1 \\ 5 & -5 & 0 \end{vmatrix} = 60 + 20 - 80 - 15 = -15 \neq 0$$

$$\underline{\underline{\text{Rango } \left\{ \vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \right\} = 3 \Rightarrow \text{Las rectas } r \text{ y } s \text{ se cruzan}}}$$

3º) Dada la matriz $M = \begin{pmatrix} 2 & 1 & -a \\ 2a & 1 & -1 \\ 2 & a & 1 \end{pmatrix}$, se pide:

a) Determinar el rango de M según los valores del parámetro a.

b) Determinar para qué valores de a existe la matriz inversa de M. Calcular dicha matriz inversa para a = 2.

a)

$$|M| = \begin{vmatrix} 2 & 1 & -a \\ 2a & 1 & -1 \\ 2 & a & 1 \end{vmatrix} = 2 - 2a^3 - 2 + 2a + 2a - 2a = -2a^3 + 2a = -2a(a^2 - 1) =$$

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

$$\text{Para } \begin{cases} a = 0 \\ a \neq 1 \\ a \neq -1 \end{cases} \Rightarrow \underline{\underline{\text{Rango } M = 3}}$$

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

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

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

$$\Rightarrow \text{Para } \begin{cases} a = 0 \\ a = 1 \\ a = -1 \end{cases} \Rightarrow \underline{\underline{\text{Rango } M = 2}}$$

b)

Una matriz es inversible cuando el valor de su determinante es distinto de cero, por lo tanto:

$$\underline{\underline{\text{Existe inversa de } M \ \forall a \in \mathbb{R}, \{a \neq 1, a \neq -1\}}}$$

$$\text{Para } a = 2 \text{ resulta } M = \begin{pmatrix} 2 & 1 & -2 \\ 4 & 1 & -1 \\ 2 & 2 & 1 \end{pmatrix}, \quad M^T = \begin{pmatrix} 2 & 4 & 2 \\ 1 & 1 & 2 \\ -2 & -1 & 1 \end{pmatrix} \text{ y } |M| = -2 \cdot 2(2^2 - 1) = -12.$$

$$Adj(M^T) = \begin{pmatrix} \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 1 \end{vmatrix} & -\begin{vmatrix} 1 & 2 \\ -2 & 1 \end{vmatrix} & \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ -2 & -1 \end{vmatrix} \\ -\begin{vmatrix} 4 & 2 \\ -1 & 1 \end{vmatrix} & \begin{vmatrix} 2 & 2 \\ -2 & 1 \end{vmatrix} & -\begin{vmatrix} 2 & 4 \\ -2 & -1 \end{vmatrix} \\ \begin{vmatrix} 4 & 2 \\ 1 & 2 \end{vmatrix} & -\begin{vmatrix} 2 & 2 \\ 1 & 2 \end{vmatrix} & \begin{vmatrix} 2 & 4 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & -5 & 1 \\ -6 & 6 & -6 \\ 6 & -2 & -2 \end{pmatrix} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \underline{\underline{M^{-1} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{4} & \frac{5}{12} & -\frac{1}{12} \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} & \frac{1}{6} & \frac{1}{6} \end{pmatrix}}}$$

4º) a) Estudiar y representar gráficamente la función $f(x) = \frac{1}{(x-2)^2}$.

b) Hallar el área de la región acotada comprendida entre la gráfica de la función anterior y las rectas $y = 1$, $x = \frac{5}{2}$.

a)

El dominio de una función racional es $\mathbb{R}$, excepto los valores reales de x que anulan el denominador. $D(f) \Rightarrow \mathbb{R} - \{2\}$.

La función no corta al eje X por no existir $f(x) = 0$. Para $x = 0$, $f(0) = \frac{1}{4}$; corta al eje Y en el punto $A\left(0, \frac{1}{4}\right)$.

Para estudiar los intervalos de crecimiento, así como los máximos y mínimos relativos calculamos sus derivadas primera y segunda:

$$f'(x) = \frac{-1 \cdot 2(x-2) \cdot 1}{(x-2)^4} = \frac{-2}{(x-2)^3} = f'(x) \quad ; \quad f''(x) = \frac{2 \cdot 3(x-2)^2 \cdot 1}{(x-2)^6} = \frac{6}{(x-2)^4} = f''(x)$$

$$x < 2 \Rightarrow f'(x) > 0 \Rightarrow \text{Crecimiento: } (-\infty, 2)$$

$$x > 2 \Rightarrow f'(x) < 0 \Rightarrow \text{Decrecimiento: } (2, \infty)$$

$$f'(x) = 0 \Rightarrow \frac{-2}{(x-2)^3} = 0 \Rightarrow x \notin \mathbb{R} \Rightarrow \text{No tiene máximos ni mínimos relativos.}$$

Las asíntotas de la función son las siguientes:

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

$$y = k = \lim_{x \rightarrow \infty} f(x) = \lim_{x \rightarrow \infty} \frac{1}{(x-2)^2} = 0 \Rightarrow \underline{y = 0 \text{ (Eje X)}}$$

Verticales: son los valores de x que anulan el denominador: $x - 2 = 0 \Rightarrow \underline{x = 2}$

Oblicuas: Para que una función racional tenga asíntotas oblicuas es necesario que el grado del numerador sea una unidad mayor que el grado del denominador; en este caso no tiene asíntotas oblicuas.

La representación gráfica, aproximada, de la función es la siguiente:

b)

La representación gráfica de la situación es la que indica el gráfico siguiente.

Los puntos de corte de la curva con la recta $y = 1$ son los siguientes:

$$f(x) = \frac{1}{(x-2)^2} \left. \vphantom{f(x)} \right\} \Rightarrow \frac{1}{(x-2)^2} = 1 \ ; \ ; \ (x-2)^2 = 1 \ ; \ ; \ x^2 - 4x + 4 = 1 \ ; \ ; \ x^2 - 4x + 3 = 0$$

$$x = \frac{4 \pm \sqrt{16-12}}{2} = \frac{4 \pm \sqrt{4}}{2} = \frac{4 \pm 2}{2} \Rightarrow \begin{cases} x_1 = 3 \rightarrow P(3, 1) \\ x_2 = 1 \rightarrow Q(1, 1) \end{cases}$$

$$S = \int_{\frac{5}{2}}^3 [f(x) - 1] dx = \int_{\frac{5}{2}}^3 \left[\frac{1}{(x-2)^2} - 1 \right] dx = \int_{\frac{5}{2}}^3 \frac{1}{(x-2)^2} dx - \int_{\frac{5}{2}}^3 1 \cdot dx = \int_{\frac{5}{2}}^3 \frac{1}{(x-2)^2} dx + \int_3^{\frac{5}{2}} 1 \cdot dx =$$

$$= I_1 + [x]_{\frac{5}{2}}^3 = I_1 + \left(\frac{5}{2} - 3 \right) = \underline{I_1 - \frac{1}{2} = S} \quad (*)$$

$$I_1 = \int_{\frac{5}{2}}^3 \frac{1}{(x-2)^2} dx \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} x-2=t \\ dx=dt \end{array} \left\| \begin{array}{l} x=3 \rightarrow t=1 \\ x=\frac{5}{2} \rightarrow t=\frac{1}{2} \end{array} \right. \right\} \Rightarrow I_1 = \int_{\frac{1}{2}}^1 \frac{1}{t^2} \cdot dt = \int_{\frac{1}{2}}^1 t^{-2} \cdot dt = \left[\frac{t^{-1}}{-1} \right]_{\frac{1}{2}}^1 =$$

$$= \left[-\frac{1}{t} \right]_{\frac{1}{2}}^1 = \left(-\frac{1}{1} \right) - \left(-\frac{1}{\frac{1}{2}} \right) = -1 + 2 = \underline{1 = I_1}$$

Sustituyendo el valor obtenido de I_1 en (*), resulta finalmente:

$$S = 1 - \frac{1}{2} = \underline{\underline{\frac{1}{2} u^2 = S}}$$