

PRUEBA DE ACCESO (LOGSE)**UNIVERSIDAD DE LA RIOJA****JUNIO – 2005**

(RESUELTOS por Antonio Menguiano)

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

El alumno contestará a los ejercicios de una de las dos propuestas (A o B) que se le ofrecen. Nunca deberá contestar a ejercicios de una propuesta y a ejercicios distintos de la otra. Es necesario justificar las respuestas.

Se permite el uso de calculadoras científicas siempre que no sean programables ni gráficas.

OPCIÓN A

1º) Hallar las coordenadas del punto de intersección de la recta $r \equiv \frac{x-1}{1} = \frac{y-1}{0} = \frac{z-1}{-1}$ con el plano $\pi \equiv 2x - y + z - 1 = 0$.

Este problema puede resolverse de diversas formas.

Primera:

Expresando la recta r por unas ecuaciones paramétricas: $r \equiv \begin{cases} x = 1 + \lambda \\ y = 1 \\ z = 1 - \lambda \end{cases}$, un punto

genérico de la recta r es $P(1 + \lambda, 1, 1 - \lambda)$.

Si el punto P es el punto de corte de la recta r con el plano π tiene que satisfacer su ecuación:

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

P(0, 1, 2)

Segunda:

Expresando la recta r por unas ecuaciones implícitas: $r \equiv \begin{cases} y - 1 = 0 \\ -x + 1 = z - 1 \end{cases}$ o mejor:

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

El punto P es la solución del sistema de tres ecuaciones que determinan el plano y la recta:

$$\left. \begin{array}{l} 2x - y + z = 1 \\ \underline{y = 1} \\ x + z = 2 \end{array} \right\} \begin{array}{l} \rightarrow z = 1 - 2x + y = 1 - 2x + 1 = 2 - 2x \\ \\ \rightarrow z = 2 - x \end{array} \quad \Rightarrow \quad 2 - 2x = 2 - x \quad ; ; \quad \underline{x = 0} \quad ; ; \quad \underline{z = 2}$$

$$\underline{\underline{P(0, 1, 2)}}$$

www.yoquieroaprobar.es

2º) Determinar el dominio de la función $f(x) = x\sqrt{\frac{x+1}{x-1}}$.

El dominio será el conjunto de valores reales que hacen $\frac{x+1}{x-1} \geq 0$, con la excepción de $x = 1$ que anula el denominador.

$$\frac{x+1}{x-1} \geq 0 \quad ; ; \quad x+1 \geq 0 \quad ; ; \quad \underline{x \geq -1}$$

$$\underline{\underline{D(f) \Rightarrow (-1, 1) \cup (1, +\infty)}}$$

www.yoquieroaprobar.es

3°) Calcular $\lim_{x \rightarrow 3} \frac{\cos(\pi x)}{x}$.

$$\lim_{x \rightarrow 3} \frac{\cos(\pi x)}{x} = \frac{\cos(3\pi)}{3} = \frac{\cos 540^\circ}{3} = \frac{\cos 180^\circ}{3} = \underline{\underline{\frac{-1}{3}}}$$

www.yoquieroaprobar.es

4º) Sea la función $F(x) = \int_1^x \frac{\operatorname{sen} t}{t} \cdot dt$ definida para $x \geq 1$. Hallar sus máximos y mínimos relativos.

www.yoquieroaprobar.es

5º) Sean las rectas $r_1 \equiv \begin{cases} x - 2y - 1 = 0 \\ y - z - 2 = 0 \end{cases}$ y $r_2 \equiv \begin{cases} x + y + z - 1 = 0 \\ -2y + 2z - \alpha = 0 \end{cases}$, determinar el valor de α para que las rectas sean coplanarias.

Nota general: Las funciones trigonométricas están expresadas en radianes.

Para hallar, en primer lugar, un vector director y un punto de cada una de las rectas, las expresamos mediante ecuaciones paramétricas:

$$r_1 \equiv \begin{cases} x - 2y - 1 = 0 \\ y - z - 2 = 0 \end{cases} \rightarrow \underline{z = \lambda} \ ; \ ; \ \underline{y = 2 + \lambda} \ ; \ ; \ x = 2y + 1 = 4 + 2\lambda + 1 = \underline{5 + 2\lambda = x} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \underline{r_1 \equiv \begin{cases} x = 5 + 2\lambda \\ y = 2 + \lambda \\ z = \lambda \end{cases}} \Rightarrow \begin{cases} \text{Vector director: } \underline{\vec{v}_1 = (2, 1, 1)} \\ \text{Punto: } \underline{A(5, 2, 0)} \end{cases}$$

$$r_2 \equiv \begin{cases} x + y + z - 1 = 0 \\ -2y + 2z - \alpha = 0 \end{cases} \rightarrow \underline{z = \mu} \rightarrow \underline{y = -\frac{\alpha}{2} + \mu} \ ; \ ; \ x = -y - \mu + 1 = \frac{\alpha}{2} - \mu - \mu + 1 =$$

$$= \underline{\frac{\alpha + 2}{2} - 2\mu = x} \Rightarrow \underline{r_2 \equiv \begin{cases} x = \frac{\alpha + 2}{2} - 2\mu \\ y = -\frac{\alpha}{2} + \mu \\ z = \mu \end{cases}} \Rightarrow \begin{cases} \text{Vector director: } \underline{\vec{v}_2 = (-2, 1, 1)} \\ \text{Punto: } \underline{B\left(\frac{\alpha + 2}{2}, -\frac{\alpha}{2}, 0\right)} \end{cases}$$

Para que las rectas sean coplanarias los vectores \vec{v}_1 , \vec{v}_2 y \vec{w} tienen que tener de rango dos, es decir, que los tres estén contenidos en un mismo plano, siendo \vec{w} un vector linealmente dependiente de \vec{AB} .

$$\vec{AB} = B - A = \left(\frac{\alpha + 2}{2}, -\frac{\alpha}{2}, 0\right) - (5, 2, 0) = \left(\frac{\alpha - 8}{2}, -\frac{\alpha + 4}{2}, 0\right) \Rightarrow \underline{\vec{w} = (\alpha - 8, -\alpha - 4, 0)}$$

$$\text{Rango } \{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{w}\} = 2 \Rightarrow \begin{vmatrix} 2 & 1 & 1 \\ -2 & 1 & 1 \\ \alpha - 8 & -\alpha - 4 & 0 \end{vmatrix} = 0 \ ; \ ;$$

$$(\alpha - 8) + 2(\alpha + 4) - (\alpha - 8) + 2(\alpha + 4) = 0 \ ; \ ; \ 4(\alpha + 4) = 0 \ ; \ ; \ \alpha + 4 = 0$$

$$\underline{\underline{\alpha = -4}}$$

OPCIÓN B

1º) Hallar las coordenadas del punto de intersección de la recta $r \equiv \frac{x-1}{1} = \frac{y-1}{0} = \frac{z-1}{-1}$ con el plano $\pi \equiv 2x - y + z - 1 = 0$.

(Resuelto en la opción A)

2º) Determinar el dominio de la función $f(x) = x \sqrt{\frac{x+1}{x-1}}$.

(Resuelto en la opción A)

3º) Calcular $\lim_{x \rightarrow 3} \frac{\cos(\pi x)}{x}$.

(Resuelto en la opción A)

4º) Evaluar el área comprendida entre las funciones $f(x) = 2x^2 - 1$ y $g(x) = x$. Representar gráficamente la situación.

Los puntos de corte de las funciones son:

$$f(x) = g(x) \Rightarrow 2x^2 - 1 = x \quad ; ; \quad 2x^2 - x - 1 = 0 \quad ; ;$$

$$x = \frac{1 \pm \sqrt{1+8}}{4} = \frac{1 \pm \sqrt{9}}{4} = \frac{1 \pm 3}{4} \Rightarrow \begin{cases} x_1 = 1 \rightarrow \underline{A(1, 1)} \\ x_2 = -\frac{1}{2} \rightarrow \underline{B\left(-\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}\right)} \end{cases}$$

Los puntos de corte de $f(x)$ con los ejes son:

$$\text{Eje } Y \rightarrow x = 0 \Rightarrow y = -1 \quad ; ; \quad \underline{C(0, -1)}$$

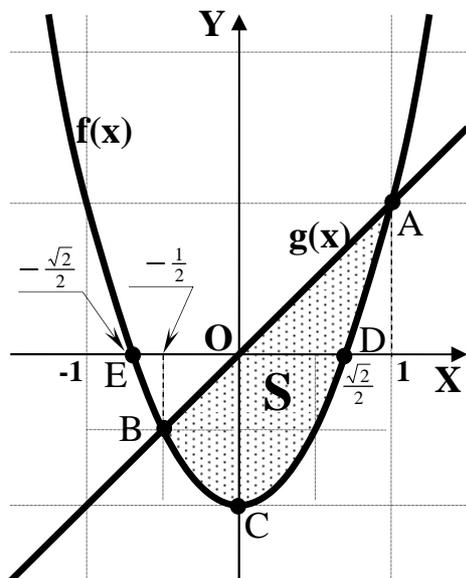
$$\text{Eje } X \rightarrow y = 0 \Rightarrow 2x^2 - 1 = 0 \quad ; ; \quad x^2 = \frac{1}{2} \Rightarrow \begin{cases} x_1 = \frac{\sqrt{2}}{2} \rightarrow \underline{D\left(\frac{\sqrt{2}}{2}, 0\right)} \\ x_2 = -\frac{\sqrt{2}}{2} \rightarrow \underline{E\left(-\frac{\sqrt{2}}{2}, 0\right)} \end{cases}$$

Vamos a determinar el mínimo de la función (se trata de una parábola convexa

por tener el coeficiente de x^2 positivo):

$$f'(x) = 4x = 0 \Rightarrow x = 0 \quad \text{El punto m\u00ednimo es } C(-1, 0).$$

Con los datos anteriores, la gr\u00e1fica aproximada de la situaci\u00f3n es la siguiente:



Teniendo en cuenta que todas las ordenadas de la recta son iguales o mayores que las de la par\u00e1bola en el intervalo del recinto que determinan, el \u00e1rea S que tenemos que calcular es la siguiente.

$$S = \int_{-\frac{1}{2}}^1 [g(x) - f(x)] \cdot dx = \int_{-\frac{1}{2}}^1 [x - (2x^2 - 1)] \cdot dx =$$

$$= \int_{-\frac{1}{2}}^1 (x - 2x^2 + 1) \cdot dx = \int_{-\frac{1}{2}}^1 (-2x^2 + x + 1) \cdot dx =$$

$$= \left[-\frac{2x^3}{3} + \frac{x^2}{2} + x \right]_{-\frac{1}{2}}^1 =$$

$$= \left(-\frac{2}{3} + \frac{1}{2} + 1 \right) - \left[-\frac{2 \cdot \left(-\frac{1}{2} \right)^3}{3} + \frac{\left(-\frac{1}{2} \right)^2}{2} + \left(-\frac{1}{2} \right) \right] = -\frac{2}{3} + \frac{1}{2} + 1 - \left(-\frac{1}{4} + \frac{1}{4} - \frac{1}{2} \right) =$$

$$= -\frac{2}{3} + \frac{1}{2} + 1 - \frac{1}{12} - \frac{1}{8} + \frac{1}{2} = 2 - \frac{2}{3} - \frac{1}{12} - \frac{1}{8} = \frac{48 - 16 - 2 - 3}{24} = \frac{48 - 21}{24} = \frac{27}{24} = \frac{9}{8} u^2 = S$$

5º) Discutir, según los valores del parámetro α , el sistema
$$\begin{cases} x + y + z = \alpha \\ x + (1 + \alpha)y + z = 2\alpha \\ x + y + (1 + \alpha)z = 0 \end{cases}$$

Las matrices de coeficientes y ampliada son:

$$M = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 + \alpha & 1 \\ 1 & 1 & 1 + \alpha \end{pmatrix} \quad ;; \quad M' = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & \alpha \\ 1 & 1 + \alpha & 1 & 2\alpha \\ 1 & 1 & 1 + \alpha & 0 \end{pmatrix}$$

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

$$= 1 + 2\alpha + \alpha^2 - 2 - 2\alpha + 1 = \alpha^2 = 0 \Rightarrow \underline{\underline{\alpha = 0}}$$

Para $\alpha \neq 1 \Rightarrow \text{Rango } M = \text{Rango } M' = 3 = n^\circ \text{ Incóg.} \Rightarrow \text{Compatible Deter min ado}$

$$\text{Para } \alpha = 0 \text{ resulta } M = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \text{ y } M' = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Para $\alpha = 0 \Rightarrow \text{Rango } M = \text{Rango } M' = 1 < n^\circ \text{ Incóg.} \Rightarrow \text{Compatible In det er min ado}$

Para $\alpha = 0$ el sistema se transforma en la ecuación $x + y + z = 0$, cuyas soluciones son todos los infinitos puntos del plano que determina. Se trata, pues, de una indeterminación con dos grados de libertad por lo que debemos utilizar dos parámetros.

$$\text{Haciendo } \left. \begin{matrix} y = \alpha \\ z = \beta \end{matrix} \right\} \rightarrow \underline{x = -\alpha - \beta} \Rightarrow \text{Solución: } \begin{cases} x = -\alpha - \beta \\ y = \alpha \\ z = \beta \end{cases}, \quad \forall \alpha, \beta \in \mathbb{R}$$

Dando valores a α y β se obtienen las infinitas soluciones, por ejemplo:

$$\underline{\underline{\alpha = 0}} \left. \begin{matrix} \beta = 0 \end{matrix} \right\} \Rightarrow \begin{cases} x = 0 \\ y = 0 \\ z = 0 \end{cases} \quad ;; \quad \underline{\underline{\alpha = 1}} \left. \begin{matrix} \beta = 2 \end{matrix} \right\} \Rightarrow \begin{cases} x = -3 \\ y = 1 \\ z = 2 \end{cases} \quad ;; \quad \underline{\underline{\alpha = 7}} \left. \begin{matrix} \beta = -1 \end{matrix} \right\} \Rightarrow \begin{cases} x = -6 \\ y = 7 \\ z = -1 \end{cases} \dots\dots\dots$$
