

23 de mayo de 2005.<sup>1</sup>

1) Calcula los siguientes límites:

$$\lim_{x \rightarrow 0} (x + e^{2x})^{1/x} \qquad \lim_{x \rightarrow 0} \frac{x^2 \cdot \operatorname{sen}(1/x)}{x}$$

2) Estudia la continuidad de la siguiente función:

$$f(x) = \begin{cases} \frac{1+e^{1/x}}{1-e^{1/x}} & \text{si } x \neq 0 \\ 1 & \text{si } x = 0 \end{cases}$$

3) Halla la ecuación de la recta tangente a la gráfica de la siguiente función en el punto de abscisa  $\pi/2$ :

$$y = \operatorname{arctg} \frac{\operatorname{sen} x}{1 + \cos x}$$

4) Calcula las integrales:

$$\int \operatorname{ctg} x \cdot dx \qquad \int \frac{dx}{x \cdot \ln x}$$

5) Discute según los valores del parámetro y resuelve cuando sea posible el sistema:

$$\left. \begin{aligned} ax + ay + (a-1)z &= a-1 \\ ax - z &= 0 \\ ax - az &= -a+1 \end{aligned} \right\}$$

6) Dada la matriz A, ¿para qué valores de a tiene inversa? Calcula su inversa para  $a=2$ :

$$A = \begin{pmatrix} 1 & a & a^2 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$

7) Halla la ecuación de la recta que pasa por el punto P y corta perpendicularmente a la recta r:

$$P(0, -2, 1) \qquad r \equiv \frac{x+3}{4} = \frac{y-5}{-1} = \frac{z}{2}$$

8) Las rectas r y r' son coplanarias. Halla k y el ángulo que forma dicho plano con el plano coordenado OXY:

$$r \equiv \frac{x}{-1} = \frac{y-k}{4} = \frac{z-4}{3} \qquad r' \equiv \frac{x-3}{1} = \frac{y-5}{2} = \frac{z-3}{1}$$

<sup>1</sup> Todos los ejercicios valen lo mismo.

**Ejercicio 1:** Calcula los siguientes límites:

$$\lim_{x \rightarrow 0} (x + e^{2x})^{1/x} \qquad \lim_{x \rightarrow 0} \frac{x^2 \cdot \text{sen}(1/x)}{x}$$

\* \* \*

**Solución:**

a)

$$\begin{aligned} \lim_{x \rightarrow 0} (x + e^{2x})^{1/x} &\stackrel{1}{=} e^{\lim_{x \rightarrow 0} \left[ \frac{1}{x} \cdot (x + e^{2x} - 1) \right]} = e^{\lim_{x \rightarrow 0} \frac{x + e^{2x} - 1}{x}} \stackrel{2}{=} \\ &= e^{\lim_{x \rightarrow 0} \left( 1 + \frac{e^{2x} - 1}{x} \right)} \stackrel{3}{=} e^{1 + \lim_{x \rightarrow 0} \frac{e^{2x} - 1}{x}} \stackrel{4}{=} e^{1 + \lim_{x \rightarrow 0} \frac{2x}{x}} = e^{1 + \lim_{x \rightarrow 0} 2} = e^3 \end{aligned}$$

b)

$$\lim_{x \rightarrow 0} \frac{x^2 \cdot \text{sen}(1/x)}{x} = \lim_{x \rightarrow 0} \left( x \cdot \text{sen} \frac{1}{x} \right) = 0$$

Ya que se trata del producto de un infinitésimo por una función acotada:

- $\lim_{x \rightarrow 0} x = 0$
- $-1 \leq \text{sen}(1/x) \leq 1$

<sup>1</sup> Ya que sale la expresión indeterminada  $1^\infty$ .

<sup>2</sup> Como sale la indeterminación  $0/0$ , podemos aplicar L'Hôpital (es la forma más sencilla de hacer este límite). También puede hacerse como sigue.

<sup>3</sup> Ya que el límite de una suma es la suma de los límites.

<sup>4</sup> Ya que  $e^f - 1 \sim f$  si  $f$  es un infinitésimo.

**Ejercicio 2:** Estudia la continuidad de la siguiente función:

$$f(x) = \begin{cases} \frac{1+e^{1/x}}{1-e^{1/x}} & \text{si } x \neq 0 \\ 1 & \text{si } x = 0 \end{cases}$$

\* \* \*

**Solución:**

1°)  $\text{Dom}(f) = \mathbb{R}$ .

2°) La función es continua en  $\mathbb{R} - \{0\}$ , ya que, si  $a \neq 0$ :

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = \lim_{x \rightarrow a} \frac{1+e^{1/x}}{1-e^{1/x}} = \frac{1+e^{1/a}}{1-e^{1/a}} \stackrel{1}{=} f(a)$$

3°) La función tiene en  $x=0$  una discontinuidad de salto finito (aunque es continua por la izquierda en dicho punto):

•  $f(0) = 1$

$$\bullet \lim_{\substack{x \rightarrow 0 \\ x < 0}} f(x) = \lim_{\substack{x \rightarrow 0 \\ x < 0}} \frac{1+e^{1/x}}{1-e^{1/x}} = \frac{1+e^{1/0^-}}{1-e^{1/0^-}} = \frac{1+e^{-\infty}}{1-e^{-\infty}} = \frac{1+0}{1-0} = 1$$

$$\bullet \lim_{\substack{x \rightarrow 0 \\ x > 0}} f(x) = \lim_{\substack{x \rightarrow 0 \\ x > 0}} \frac{1+e^{1/x}}{1-e^{1/x}} \stackrel{2}{=} \lim_{\substack{x \rightarrow 0 \\ x > 0}} \frac{e^{1/x} \cdot \left( \frac{1}{e^{1/x}} + 1 \right)}{e^{1/x} \cdot \left( \frac{1}{e^{1/x}} - 1 \right)} = \lim_{\substack{x \rightarrow 0 \\ x > 0}} \frac{\frac{1}{e^{1/x}} + 1}{\frac{1}{e^{1/x}} - 1} = \frac{\frac{1}{e^{1/0^+}} + 1}{\frac{1}{e^{1/0^+}} - 1} =$$

$$= \frac{\frac{1}{e^{+\infty}} + 1}{\frac{1}{e^{+\infty}} - 1} = \frac{\frac{1}{+\infty} + 1}{\frac{1}{+\infty} - 1} = \frac{0+1}{0-1} = -1$$

<sup>1</sup> Observa que  $1-e^{1/a} \neq 0$ .

<sup>2</sup> Como sale la indeterminación  $\infty/\infty$ , podemos aplicar L'Hôpital (es la forma más sencilla de hacer este límite). También puede hacerse como sigue.

**Ejercicio 3:** Halla la ecuación de la recta tangente a la gráfica de la siguiente función en el punto de abscisa  $\pi/4$ :

$$y = \operatorname{arctg} \frac{\operatorname{sen} x}{1 + \cos x}$$

\* \* \*

**Solución:**

**1º)** Calculamos la ordenada del punto de tangencia:

$$y(\pi/4) = \operatorname{arctg} \frac{\operatorname{sen}(\pi/4)}{1 + \cos(\pi/4)} = \operatorname{arctg} \frac{\sqrt{2}/2}{1 + \sqrt{2}/2} = \operatorname{arctg} \frac{\sqrt{2}}{2 + \sqrt{2}} = \frac{\pi}{8}$$

**2º)** Para hallar la pendiente, derivamos la función:

$$\begin{aligned} y' &= \frac{1}{1 + \left(\frac{\operatorname{sen} x}{1 + \cos x}\right)^2} \cdot \left(\frac{\operatorname{sen} x}{1 + \cos x}\right)' = \frac{1}{1 + \frac{\operatorname{sen}^2 x}{(1 + \cos x)^2}} \cdot \frac{\cos x(1 + \cos x) + \operatorname{sen}^2 x}{(1 + \cos x)^2} = \\ &= \frac{\cos x + \cos^2 x + \operatorname{sen}^2 x}{(1 + \cos x)^2 + \operatorname{sen}^2 x} = \frac{1 + \cos x}{1 + 2\cos x + \cos^2 x + \operatorname{sen}^2 x} = \frac{1 + \cos x}{2 + 2\cos x} = \frac{1 + \cos x}{2(1 + \cos x)} = \frac{1}{2} \end{aligned}$$

**3º)** Calculamos la pendiente en el punto de tangencia:

$$y'(\pi/4) = \frac{1}{2}$$

Resumiendo:

x	y	y'
$\pi/4$	$\pi/8$	$1/2$

**4º)** Por tanto, la ecuación explícita de la recta tangente es:

$$y - \frac{\pi}{8} = \frac{1}{2} \cdot \left(x - \frac{\pi}{4}\right) \Rightarrow y - \frac{\pi}{8} = \frac{1}{2} \cdot x - \frac{\pi}{8} \Rightarrow y = \frac{1}{2} \cdot x$$

**Ejercicio 4:** Calcula las integrales:

$$\int \operatorname{ctg} x \cdot dx$$

$$\int \frac{dx}{x \cdot \ln x}$$

\* \* \*

**Solución:**

**a)**

$$\int \operatorname{ctg} x \cdot dx = \int \frac{\cos x}{\operatorname{sen} x} \cdot dx \stackrel{1}{=} \ln |\operatorname{sen} x| + C$$

Comprobación:

$$(\ln |\operatorname{sen} x|)' = \frac{\cos x}{\operatorname{sen} x} = \operatorname{ctg} x$$

**b)**

$$\int \frac{dx}{x \cdot \ln x} \stackrel{2}{=} \int \frac{1/x}{\ln x} \cdot dx \stackrel{3}{=} \ln |\ln x| + C$$

Comprobación:

$$(\ln |\ln x|)' = \frac{1/x}{\ln x} = \frac{1}{x \cdot \ln x}$$

---

<sup>1</sup> La integral es casi inmediata de tipo logaritmo. También puede hacerse con el cambio de variable  $\operatorname{sen} x = t$ ,  $\cos x \cdot dx = dt$ .

<sup>2</sup> Dividimos numerador y denominador por  $x$ .

<sup>3</sup> La integral es casi inmediata de tipo logaritmo. También puede hacerse con el cambio de variable  $\ln x = t$ ,  $(1/x) \cdot dx = dt$ .

**Ejercicio 5:** Discute según los valores del parámetro y resuelve cuando sea posible el sistema:

$$\begin{cases} ax+ay+(a-1)z=a-1 \\ ax-z=0 \\ ax-az=-a+1 \end{cases}$$

\* \* \*

**Solución:**

Aplicamos el método de Gauss:

$$\left( \begin{array}{ccc|c} a & a & a-1 & a-1 \\ a & 0 & -1 & 0 \\ a & 0 & -a & -a+1 \end{array} \right) \stackrel{1}{\sim} \left( \begin{array}{ccc|c} a & a & a-1 & a-1 \\ 0 & -a & -a & 1-a \\ 0 & -a & 1-2a & 2-2a \end{array} \right) \stackrel{2}{\sim} \left( \begin{array}{ccc|c} a & a & a-1 & a-1 \\ 0 & -a & -a & 1-a \\ 0 & 0 & 1-a & 1-a \end{array} \right) \stackrel{3}{\rightarrow}$$

$$\rightarrow \begin{cases} a=0 \\ -a=0 \\ 1-a=0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} a=0 \\ a=1 \end{cases}$$

Estudiamos los distintos casos:

**1°)** Si  $a=0$ , el sistema es incompatible:<sup>4</sup>

$$\left( \begin{array}{ccc|c} 0 & 0 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{array} \right)$$

**2°)** Si  $a=1$ , el sistema es compatible indeterminado y la solución depende de un parámetro:

$$\left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \rightarrow \begin{cases} x+y=0 \\ -y-z=0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x=-y \\ z=-y \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x=-\alpha \\ y=\alpha \\ z=-\alpha \end{cases}$$

**3°)** En los demás casos el sistema es compatible determinado:

$$\begin{cases} ax+ay+(a-1)z=a-1 \\ -ay-az=1-a \\ (1-a)z=1-a \end{cases} \Rightarrow z=\frac{1-a}{1-a} \Rightarrow \boxed{z=1} \Rightarrow -ay=1-a+az=1-a+a=1 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \boxed{y=-\frac{1}{a}} \Rightarrow ax=a-1-ay-(a-1)z=a-1+1-a+1=1 \Rightarrow \boxed{x=\frac{1}{a}}$$

<sup>1</sup>  $2^af-1^af$ ;  $3^af-1^af$ .

<sup>2</sup>  $3^af-2^af$ .

<sup>3</sup> Como no se puede dividir por cero, tenemos que calcular los valores del parámetro que anulan los coeficientes de las incógnitas que tenemos que despejar luego (caso 3°).

<sup>4</sup> Ya que la segunda ecuación es incompatible.

**Ejercicio 6:** Dada la matriz A, ¿para qué valores de a tiene inversa? Calcula su inversa para a=2:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & a & a^2 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$

\* \* \*

**Solución:**

a) La matriz A es inversible si  $a \neq \pm 1$ :

$$\begin{vmatrix} 1 & a & a^2 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{vmatrix} = 1 - a^2 + a - a^2 + 1 - a = 2 - 2a^2 = 0 \Rightarrow a^2 = 1 \Rightarrow a = \pm 1$$

b) Si  $a = 2$ :<sup>1</sup>

$$|A| = \begin{vmatrix} 1 & 2 & 4 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{vmatrix} = 2 - 8 = -6$$

Calculamos los adjuntos de los elementos de la matriz A:

$$A_{11} = (-1)^{1+1} \cdot \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{vmatrix} = 2; \quad A_{12} = (-1)^{1+2} \cdot \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} = 0; \quad A_{13} = (-1)^{1+3} \cdot \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{vmatrix} = -2$$

$$A_{21} = (-1)^{2+1} \cdot \begin{vmatrix} 2 & 4 \\ -1 & 1 \end{vmatrix} = -6; \quad A_{22} = (-1)^{2+2} \cdot \begin{vmatrix} 1 & 4 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} = -3; \quad A_{23} = (-1)^{2+3} \cdot \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 1 & -1 \end{vmatrix} = 3$$

$$A_{31} = (-1)^{3+1} \cdot \begin{vmatrix} 2 & 4 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} = -2; \quad A_{32} = (-1)^{3+2} \cdot \begin{vmatrix} 1 & 4 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} = 3; \quad A_{33} = (-1)^{3+3} \cdot \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} = -1$$

Por tanto:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 4 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{2} A^* = \begin{pmatrix} 2 & 0 & -2 \\ -6 & -3 & 3 \\ -2 & 3 & -1 \end{pmatrix} \xrightarrow{3} (A^*)' = \begin{pmatrix} 2 & -6 & -2 \\ 0 & -3 & 3 \\ -2 & 3 & -1 \end{pmatrix} \rightarrow$$

$$\rightarrow A^{-1} = \frac{(A^*)'}{|A|} = \frac{\begin{pmatrix} 2 & -6 & -2 \\ 0 & -3 & 3 \\ -2 & 3 & -1 \end{pmatrix}}{-6} = \begin{pmatrix} -1/3 & 1 & 1/3 \\ 0 & 1/2 & -1/2 \\ 1/3 & -1/2 & 1/6 \end{pmatrix}$$

Comprobación:

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 4 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -1/3 & 1 & 1/3 \\ 0 & 1/2 & -1/2 \\ 1/3 & -1/2 & 1/6 \end{pmatrix} =$$

$$= \begin{pmatrix} -1/3 + 0 + 4/3 & 1 + 1 - 2 & 1/3 - 1 + 2/3 \\ -1/3 + 0 + 1/3 & 1 + 1/2 - 1/2 & 1/3 - 1/2 + 1/6 \\ -1/3 + 0 + 1/3 & 1 - 1/2 - 1/2 & 1/3 + 1/2 + 1/6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

<sup>1</sup> También se puede calcular la inversa por el método de Gauss.

<sup>2</sup> Escribimos la adjunta de A.

<sup>3</sup> Calculamos la traspuesta de la adjunta de A.

**Ejercicio 7:** Halla la ecuación de la recta que pasa por el punto P y corta perpendicularmente a la recta r:

$$P(0, -2, 1)$$

$$r \equiv \frac{x+3}{4} = \frac{y-5}{-1} = \frac{z}{2}$$

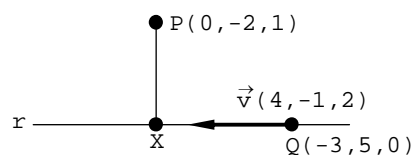
\* \* \*

**Solución:**

Calculamos las ecuaciones paramétricas y una determinación lineal de la recta r:

$$\frac{x+3}{4} = \frac{y-5}{-1} = \frac{z}{2} = \alpha \Rightarrow \begin{cases} x = -3 + 4\alpha \\ y = 5 - \alpha \\ z = 2\alpha \end{cases} \rightarrow \begin{cases} Q(-3, 5, 0) \\ \vec{v}(4, -1, 2) \end{cases}$$

Sea X la proyección del punto P sobre la recta r. Como  $X \in r$ , satisface su ecuación, esto es,  $X(-3+4\alpha, 5-\alpha, 2\alpha)$ :



Como las rectas PX y r son perpendiculares, sus vectores direccionales,  $[\vec{PX}] = (-3+4\alpha, 5-\alpha, 2\alpha-1)$  y  $\vec{v} = (4, -1, 2)$ , también. Por tanto:

$$[\vec{PX}] \cdot \vec{v} = 0 \Rightarrow (-3+4\alpha, 5-\alpha, 2\alpha-1) \cdot (4, -1, 2) = 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow -12 + 16\alpha - 5 + \alpha + 4\alpha - 2 = 0 \Rightarrow 21\alpha = 21 \Rightarrow \alpha = 1 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow [\vec{PX}] = (1, 6, 1) \Rightarrow PX \equiv \frac{x}{1} = \frac{y+2}{6} = \frac{z-1}{1}$$

\* \* \*

También puede calcularse el parámetro  $\alpha$  teniendo en cuenta que el punto X pertenece al plano que pasa por P y es perpendicular a r (cuyo vector característico es  $\vec{v}$ ). O que X es el punto de la recta r más próximo a P. O aplicando el teorema de Pitágoras al triángulo PQX (en este caso, además de X, te saldrá como solución extraña Q).<sup>1</sup> Otra forma de obtener la recta PX es como intersección del plano determinado por el punto P y la recta r con el plano perpendicular a r que pasa por P. O calculando directamente un vector direccional: el producto vectorial de  $\vec{v}$  y  $\vec{v} \wedge [\vec{QP}]$ , ya que ambos son perpendiculares a la recta PX. O hallando el punto  $X(x, y, z)$  utilizando el hecho de que el vector  $[\vec{QX}]$  es la proyección del vector  $[\vec{QP}]$  sobre  $\vec{v}$ .

<sup>1</sup> Al aplicar el teorema de Pitágoras al triángulo PQX, siempre sale como una de las soluciones el punto Q de la recta r, ya que, si en la fórmula del teorema, sustituyes X por Q, se obtiene  $PQ^2 + QQ^2 = PQ^2$ , esto es,  $PQ^2 = PQ^2$ , lo que siempre es cierto.



**Ejercicio 8:** Las rectas  $r$  y  $r'$  son coplanarias. Halla  $k$  y el ángulo que forma dicho plano con el plano coordenado  $OXY$ :

$$r \equiv \frac{x}{-1} = \frac{y-k}{4} = \frac{z-4}{3} \qquad r' \equiv \frac{x-3}{1} = \frac{y-5}{2} = \frac{z-3}{1}$$

\* \* \*

**Solución:**

a) Calculamos una determinación lineal de cada una de las rectas:

$$\frac{x}{-1} = \frac{y-k}{4} = \frac{z-4}{3} \Rightarrow \begin{cases} P(0, k, 4) \\ \vec{u} = (-1, 4, 3) \end{cases}$$

$$\frac{x-3}{1} = \frac{y-5}{2} = \frac{z-3}{1} \Rightarrow \begin{cases} Q(3, 5, 3) \\ \vec{v} = (1, 2, 1) \end{cases}$$

Como las rectas son coplanarias, los vectores  $[\vec{PQ}]$ ,  $\vec{u}$  y  $\vec{v}$  también. Por tanto, su producto mixto es cero:

$$[[\vec{PQ}], \vec{u}, \vec{v}] = \begin{vmatrix} 3 & 5-k & -1 \\ -1 & 4 & 3 \\ 1 & 2 & 1 \end{vmatrix} = 12 + 2 + 15 - 3k + 4 - 18 + 5 - k = 20 - 4k = 0 \Rightarrow k = 5$$

b) Un vector característico del plano  $OXY$  es  $\vec{k}$  y un vector característico del plano  $\pi$  que determinan las rectas  $r$  y  $s$  es el producto vectorial de sus vectores direccionales:

$$\vec{u} \wedge \vec{v} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ -1 & 4 & 3 \\ 1 & 2 & 1 \end{vmatrix} = -2\vec{i} + 4\vec{j} - 6\vec{k}$$

Por tanto:

$$\begin{aligned} \cos(OXY, \pi) &= |\cos(\vec{k}, \vec{w})| = \frac{|\vec{k} \cdot \vec{w}|}{|\vec{k}| \cdot |\vec{w}|} = \frac{|(0, 0, 1) \cdot (-2, 4, -6)|}{1 \cdot \sqrt{4+16+36}} = \\ &= \frac{|-6|}{\sqrt{56}} = \frac{6}{2 \cdot \sqrt{14}} = \frac{3}{\sqrt{14}} \Rightarrow (OXY, \pi) = 36^\circ 41' 57'' \end{aligned}$$