

UNIVERSIDAD DE SAN CARLOS DE GUATEMALA

FACULTAD DE INGENIERÍA

DEPARTAMENTO DE MATEMÁTICA



CURSO: Matemática Intermedia 1

JORNADA: Matutina

SEMESTRE: 1er. Semestre

AÑO: 2015

TIPO DE EXAMEN: 1er. Examen Parcial

NOMBRE DE LA PERSONA QUE

RESOLVIÓ EL EXAMEN: Josue Fernando Tojes Pacheco

NOMBRE DE LA PERSONA QUE

REVISÓ EL EXAMEN: Ing. Arturo Samayoa

**TEMARIO "B"**

**Tema No. 1 (10 Puntos)**

Utilizando el método de eliminación de Gauss, encuentre la solución del siguiente problema: Una herencia de Q12,000.00 se invirtió en tres fondos: un fondo de mercado de dinero que paga 3% anualmente, bonos municipales que paga 4% anualmente y fondos mutuos que paga 2% anualmente. La cantidad invertida en fondos mutuos fue Q 4,000.00 más que la invertida en bonos municipales. El interés total ganado durante el primer año fue de Q340.00. Encuentre la cantidad invertida en cada tipo de fondo o muestre que la información es insuficiente o incorrecta ya que es inconsistente. Razone su respuesta.

**Tema No. 2 (9 Puntos)**

Determine los valores de  $K$  tal que el sistema de  $X$  &  $Y$  tenga: i) Sol. única. ii) Ninguna iii) Infinitas soluciones. Razone su respuesta.

$$\begin{aligned} X + KY &= 1 \\ KX + Y &= K \end{aligned}$$

**Tema No. 3 (16 Puntos)**

a) Encuentre el determinante utilizando la segunda columna, por cofactores.

$$\begin{vmatrix} -2 & 0 & 2 \\ 3 & 2 & 2 \\ -2 & 3 & 3 \end{vmatrix}$$

b) Encuentre el valor numérico del determinante

$$\begin{vmatrix} 2d & 2e & 2f \\ 3g & 3h & 3i \\ -a-d & -b-e & -c-f \end{vmatrix}$$

Utilizando propiedades del determinante y el valor del siguiente determinante

$$\begin{vmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{vmatrix} = 2$$

**Tema No. 4 (12Puntos)**

Cada una de las siguientes matrices, son matrices aumentadas. Encuentre la solución del sistema que representan si tiene solución única o infinitas, nombre las incógnitas como lo desee.

a)  $\begin{pmatrix} 1 & -4 & \vdots & 4 \\ 0 & 1 & \vdots & -2 \\ 0 & 0 & \vdots & 0 \end{pmatrix}$

b)  $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 4 & \vdots & 6 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & \vdots & 8 \end{pmatrix}$

c)  $\begin{pmatrix} 1 & 0 & \vdots & 3 \\ 0 & 1 & \vdots & 0 \\ 0 & 0 & \vdots & 1 \end{pmatrix}$

**Tema No. 5 (15 Puntos)**

Dado el sistema:

$$\begin{aligned} X - Y &= -4 \\ X - 2Y &= 2 \end{aligned}$$

a) Encuentre la matriz inversa de la matriz de coeficientes por ( indicando procedimiento):

i)  $(A:I) \rightarrow (I:A^{-1})$  (4 pts.)      ii) La matriz Adjunta. (4 pts.)

b) Utilizando la matriz inversa encuentre la solución del sistema.  $X = A^{-1}B$  (2 pts.)

c)  $AA'$  (2 pts.)

d) Encuentre la solución por el método de Gauss-Jordan. (3 pts.)

**Tema No. 6 (38 Puntos)**

a) ¿Cuál es el primer paso cuando se integra (solamente explique)? (3 pts c/u)

i)  $\int \frac{x}{(x-2)(x+1)} dx$       ii)  $\int \frac{x^3}{x^2+3x-4} dx$

b) Calcule: (8 pts c/u)

i)  $\int (x+1)^2 \ln(x+1) dx$     ii)  $\int \tan^3 x \sec^5 x dx$     iii)  $\int \frac{x+8}{x(x-4)^2} dx$     iv)  $\int \frac{(x+1)^3}{\sqrt{x^2+2x}} dx$

# SOLUCIÓN DEL EXAMEN

## TEMA 1

Se plantean las variables:

$x = \text{Fondos mercado de dinero}$

$y = \text{Fondos bonos municipales}$

$z = \text{Fondos mutuos}$

Se plantean 3 ecuaciones para resolver el problema de aplicación:

1.  $x + y + z = 12000$
2.  $y - z = -4000$
3.  $3x + 4y + 2z = 34000$

Se coloca las tres ecuaciones de forma matricial y se utiliza el método de eliminación de Gauss.

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 12000 \\ 0 & 1 & -1 & -4000 \\ 3 & 4 & 2 & 34000 \end{pmatrix} \rightarrow f_3 = f_3 - 3f_1 \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 12000 \\ 0 & 1 & -1 & -4000 \\ 0 & 1 & -1 & -2000 \end{pmatrix} \rightarrow f_3 = f_3 - f_2$$
$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 12000 \\ 0 & 1 & -1 & -4000 \\ 0 & 0 & 0 & 2000 \end{pmatrix}$$

Dado el resultado de la reducción de la matriz, se concluye que la matriz no tiene solución, información incorrecta, es inconsistente.

**R:// No tiene solución, información incorrecta, es inconsistente.**

## TEMA 2

Dado el sistema de ecuaciones se encuentra el determinante y se iguala a cero.

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

Se resuelve la ecuación:

$$1 - k^2 = 0$$

$$k = \pm 1$$

Se sustituye los valores de k en la matriz y se resuelve.

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow f_2 = f_2 - f_1 \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \text{Infinitas soluciones}$$
$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ -1 & 1 & -1 \end{pmatrix} \rightarrow f_2 = f_2 + f_1 \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \text{Infinitas soluciones}$$

Ya que se evaluaron los valores de K se obtienen las respuestas:

- i. **Solución única para toda  $k \neq +1$**
- ii. **Ninguna solución para ningún K**
- iii. **Infinitas soluciones:  $k = 1$  y  $k = -1$**

### **TEMA 3**

a) Utilizando el teorema de cofactores y la segunda columna obtenemos el determinante:

$$\begin{pmatrix} -2 & \boxed{0} & 2 \\ 3 & 2 & 2 \\ -2 & 3 & 3 \end{pmatrix} = 0 * (-1)^{1+2} \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ -2 & 3 \end{pmatrix} + 2 * (-1)^{2+2} \begin{pmatrix} -2 & 2 \\ -2 & 3 \end{pmatrix} + 3 * (-1)^{3+2} \begin{pmatrix} -2 & 2 \\ 3 & 2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} -2 & 0 & 2 \\ 3 & 2 & 2 \\ -2 & 3 & 3 \end{pmatrix} = 0 + [2 * (1) * (-6 - (-4))] + [3 * (-1) * (-4 - 6)]$$

$$\begin{pmatrix} -2 & 0 & 2 \\ 3 & 2 & 2 \\ -2 & 3 & 3 \end{pmatrix} = 0 + [-4] + [30] = 26$$

**R:// El determinante de la matriz es 26**

b) Se usa propiedades de determinantes

Cada una de las modificaciones que se hagan en las filas y cambios de columnas y/o filas modifica el determinante

$$\begin{pmatrix} 2d & 2e & 2f \\ 3g & 3h & 3i \\ -a-d & -b-e & -c-f \end{pmatrix} \begin{matrix} f_1 = \frac{f_1}{2} \\ f_2 = \frac{f_2}{3} \\ f_1 = -f_3 \end{matrix} \rightarrow (-1)(2)(3) \begin{pmatrix} d & e & f \\ g & h & i \\ a+d & b+e & c+f \end{pmatrix}$$

$$\rightarrow f_3 = f_3 - f_1 \rightarrow (-6) \begin{pmatrix} d & e & f \\ g & h & i \\ a & b & c \end{pmatrix} \rightarrow f_1 \leftrightarrow f_3 \rightarrow (-6)(-1) \begin{pmatrix} a & b & c \\ g & h & i \\ d & e & f \end{pmatrix}$$

$$\rightarrow f_2 \leftrightarrow f_3 \rightarrow (6)(-1) \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix} = (-6) * (2) = -12$$

↓  
2

Se sustituye el valor de la matriz y se obtiene el valor numérico del determinante

**R:// El determinante de la matriz es -12**

## TEMA 4

a)  $\begin{pmatrix} 1 & -4 & 4 \\ 0 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$  Dada la matriz se obtiene que  $x = -2$  y  $y = -4$

b)  $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ 8 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + a \begin{pmatrix} -4 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  Soluciones infinitas

c)  $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$  No tiene solución ya que  $0 \neq 1$

## TEMA 5

a) Dada la matriz se coloca la inversa a la par para obtener la inversa.

i.

$$\left( \begin{array}{cc|cc} 1 & -1 & 1 & 0 \\ 1 & -2 & 0 & 1 \end{array} \right) \rightarrow f_2 = f_2 - f_1 \left( \begin{array}{cc|cc} 1 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & 1 \end{array} \right) \rightarrow f_2 = -f_2 \left( \begin{array}{cc|cc} 1 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & -1 \end{array} \right)$$
$$\rightarrow f_1 = f_1 + f_2 \left( \begin{array}{cc|cc} 1 & 0 & 2 & -1 \\ 0 & 1 & 1 & -1 \end{array} \right)$$
$$A^{-1} = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$$

ii. Con la matriz, se saca la matriz de cofactores y su determinante

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix} = [((1) * (-2)) - ((-1) * (1))] = -2 - (-1) = -1 = |A|$$
$$a_{11} = (-1)^{1+1}|-2| = -2$$
$$a_{12} = (-1)^{1+2}|1| = -1$$
$$a_{21} = (-1)^{2+1}|-1| = 1$$
$$a_{22} = (-1)^{2+2}|1| = 1$$

$$\text{Matriz de cofactores} = C = \begin{pmatrix} -2 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$
$$C^t = \text{Adj}$$

$$\text{Adj} = \begin{pmatrix} -2 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$$
$$A^{-1} = \frac{\text{Adj}}{|A|} = \frac{\begin{pmatrix} -2 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}}{-1} = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$$

b) Dada la siguiente ecuación:

$$X = A^{-1} * B$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} * \frac{-4}{2} = \begin{bmatrix} (-8) + (-2) \\ (-4) + (-2) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -10 \\ -6 \end{bmatrix}$$

c) Dada la siguiente ecuación:

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix} * \begin{matrix} A * A^t \\ \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & -2 \end{pmatrix} \end{matrix} = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 3 & 5 \end{pmatrix}$$

d) Solución por Gauss Jordan

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & -4 \\ 1 & -2 & 2 \end{pmatrix} \rightarrow f_2 = f_2 - f_1 \begin{pmatrix} 1 & -1 & -4 \\ 0 & -1 & 6 \end{pmatrix} \rightarrow f_2 = -f_2 \begin{pmatrix} 1 & -1 & -4 \\ 0 & 1 & -6 \end{pmatrix}$$
$$\rightarrow f_1 = f_1 + f_2 \begin{pmatrix} 1 & 0 & -10 \\ 0 & 1 & -6 \end{pmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{pmatrix} -10 \\ -6 \end{pmatrix}$$

## **TEMA 6**

a) Primer paso

i.  $\int \frac{x}{(x-2)(x+1)}$  El primer paso para resolver esta integral es

**1) fracciones parciales 2) Factores lineales no repetidos**

ii.  $\int \frac{x^3}{x^2+3x-4}$  El primer paso para resolver esta integral es

**1) Fracción impropia 2) Primer paso dividir**

b) Calcular

i.  $\int (x+1)^2 \ln(x+1) dx$

Realizamos una integral por partes

$$u = \ln(x+1) \quad dv = (x+1)^2 dx$$
$$du = \frac{1}{(x+1)} dx \quad v = \frac{(x+1)^3}{3}$$
$$\frac{(x+1)^3}{3} \ln(x+1) - \int \frac{(x+1)^3}{3(x+1)} dx$$
$$\frac{(x+1)^3}{3} \ln(x+1) - \frac{1}{3} \int (x+1)^2 dx$$

$$\frac{(x+1)^3}{3} \ln(x+1) - \frac{1}{3} \frac{(x+1)^3}{3}$$

$$\mathbf{R://} \frac{(x+1)^3}{3} \ln(x+1) - \frac{(x+1)^3}{9} + C$$

ii.  $\int \tan^3(x) \sec^5(x) dx$

Utilizamos identidades trigonométricas y de acuerdo a la integración con exponentes ahorramos un término de  $\tan x$  y  $\sec x$ .

$$\int \tan^3(x) \sec^5(x) dx = \tan^2(x) \sec^4(x) \tan(x) \sec(x) dx$$

Sustituyo  $\tan^2(x) = \sec^2(x) - 1$

$$\begin{aligned} &= (\sec^2(x) - 1) \sec^4(x) \tan(x) \sec(x) dx \\ &= (\sec^6(x) - \sec^4(x)) \tan(x) \sec(x) dx \end{aligned}$$

$$= \int \sec^6(x) \tan(x) \sec(x) dx - \int \sec^4(x) \tan(x) \sec(x) dx$$

Se hace una sustitución:

$$\begin{aligned} u &= \sec(x) \\ du &= \tan(x) \sec(x) dx \end{aligned}$$

$$\int u^6 du - \int u^4 du = \frac{u^7}{7} + \frac{u^5}{5} + C$$

Volvemos a sustituir:

$$\mathbf{R://} \frac{\sec(x)^7}{7} + \frac{\sec(x)^5}{5} + C$$

iii.

$$\int \frac{x+8}{x(x-4)^2}$$

Integramos utilizando fracciones parciales

$$\frac{x+8}{x(x-4)^2} = \frac{A}{x} + \frac{B}{(x-4)} + \frac{C}{(x-4)^2}$$

Resolvemos las fracciones

$$(x+8) = A(x-4)^2 + B(x-4)x + Cx$$

$$1 = -8A - 4B + C$$

$$8 = 16A$$

$$0 = A+B$$

Resolvemos el sistema de ecuaciones:

$$A = \frac{1}{2} \quad A = -B \quad B = -\frac{1}{2}$$

$$1 = -8\left(\frac{1}{2}\right) - 4\left(-\frac{1}{2}\right) + C$$

$$1 = -4 + 2 + C$$

$$1 + 4 - 2 = C = 3$$

Sustituimos los valores en las fracciones parciales

$$\frac{(1/2)}{x} + \frac{(-1/2)}{(x-4)} + \frac{3}{(x-4)^2}$$

$$\frac{1}{2} \int \frac{dx}{x} - \frac{1}{2} \int \frac{dx}{(x-4)} + 3 \int \frac{dx}{(x-4)^2}$$

Integramos:

$$R:// \frac{1}{2} \ln(x) - \frac{1}{2} \ln(x-4) - \frac{3}{(x-4)} + c$$

iv.

$$\int \frac{(x+1)^3}{\sqrt{x^2+2x}}$$

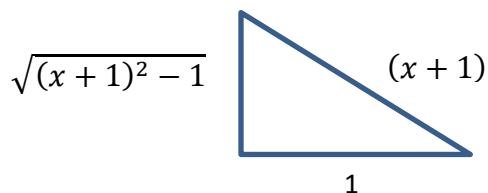
Se realiza una completación al cuadrado.

$$x^2 + 2x + 1 - 1 = (x+1)^2 - 1$$

Por lo tanto la integral se transforma de esta manera:

$$\int \frac{(x+1)^3}{\sqrt{(x+1)^2 - 1}}$$

Se resuelve por medio de una sustitución trigonométrica.



$$\sec(\theta) = \frac{(x+1)}{1} \quad x = \sec(\theta) - 1 \quad dx = \sec(\theta)\tan(\theta)d\theta$$

$$\tan(\theta) = \frac{\sqrt{(x+1)^2 - 1}}{1} \quad \tan(\theta) = \sqrt{(x+1)^2 - 1}$$

Sustituimos:



$$\int \frac{\cancel{\text{Sec}(\theta)^3} \cancel{\text{Sec}(\theta)} \cancel{\text{Tan}(\theta)} d\theta}{\cancel{\text{Tan}(\theta)}}$$

$$\int \text{Sec}(\theta)^4 d\theta = \text{Sec}(\theta)^2 \text{Sec}(\theta)^2 d\theta$$

Sustituyo  $\text{Sec}^2(x) = \text{Tan}^2(x) + 1$

$$\int (\text{Tan}^2(x) + 1) \text{Sec}(\theta)^2 d\theta = \int \text{Tan}^2(x) \text{Sec}(\theta)^2 d\theta + \int \text{Sec}(\theta)^2 d\theta$$

Utilizando esta sustitución se integra la primera integral y la segunda es directa.

$$u = \text{Tan}(\theta) \quad du = \text{Sec}(\theta)^2 d\theta$$

$$\int u^2 du + \int \text{Sec}(\theta)^2 d\theta$$

$$\frac{u^3}{3} + \text{Tan}(\theta) + c$$

$$\frac{\text{Tan}(\theta)^3}{3} + \text{Tan}(\theta) + c$$

$$\mathbf{R://} \frac{[(x+1)^2-1]^{3/2}}{3} + [(x+1)^2-1]^{1/2} + \mathbf{C}$$