

## EXAMEN 1

1. Responeu raonadament als següents apartats:

- Determineu el resultat de la divisió de  $1 + i$  entre el conjugat de  $2_{45^\circ}$ . Expresseu el resultat en forma binòmica.
- Calculeu totes les arrels de la següent arrel:  $\sqrt[3]{-1 - 3i}$ . Proporcioneu el resultat en forma polar i els angles en graus en l'interval  $[0^\circ, 360^\circ]$ .

### Solució

- a) Primer passem  $2_{45^\circ}$  a forma binòmica, utilitzant la relació que estableix que  $a = r \cdot \cos \theta$  i  $b = r \cdot \sin \theta$  (veure apartat 3.4.2, Mòdul 1):

$$\begin{aligned} -r &= 2 \\ -\cos 45^\circ &= \frac{\sqrt{2}}{2} \\ -\sin 45^\circ &= \frac{\sqrt{2}}{2} \end{aligned}$$

Així, obtenim:

$$2_{45^\circ} = \sqrt{2} + i\sqrt{2}$$

Ara calculem el conjugat:

$$\overline{\sqrt{2} + i\sqrt{2}} = \sqrt{2} - i\sqrt{2}$$

Finalment, podem procedir amb la divisió:

$$\frac{1+i}{\sqrt{2}-i\sqrt{2}} = \frac{1+i}{\sqrt{2}-i\sqrt{2}} \cdot \frac{\sqrt{2}+i\sqrt{2}}{\sqrt{2}+i\sqrt{2}} = \frac{\sqrt{2}+i\sqrt{2}+i\sqrt{2}+i^2\sqrt{2}}{(\sqrt{2})^2-(i\sqrt{2})^2} = \frac{2i\sqrt{2}}{4}$$

En resum:

$$\frac{i+1}{2_{45^\circ}} = \frac{\sqrt{2}}{2}i$$

- b) Primer escrivim el nombre complex  $-1 - 3i$  en forma polar (veure apartat 3.4.1, Mòdul 1):

$$\text{Mòdul: } r = \sqrt{(-1)^2 + (-3)^2} = \sqrt{10}$$

$$\text{Argument: } \theta = \arctan\left(\frac{-3}{-1}\right) = 251.57^\circ$$

NOTA: la tangent d'un angle val  $\frac{-3}{-1}$  en  $71.57^\circ$  i en  $251.57^\circ$ . Ara bé, el nombre complex que estem analitzant té la part real i la imaginària negatives, de manera que es troba al tercer quadrant, és a dir,  $251.57^\circ$ .

Tenim aleshores que  $-1 - 3i = \sqrt{10} e^{251.57^\circ i}$ . Ara podem aplicar l'arrel cúbica (veure apartat 3.6.1, Mòdul 1):

$$\sqrt[3]{\sqrt{10} e^{251.57^\circ i}} = \sqrt[3]{\sqrt{10} e^{\frac{251.57^\circ + 360^\circ k}{3} i}} \quad \text{per a } k = 0, 1, 2$$

El mòdul de les arrels és:  $\sqrt[3]{\sqrt{10}} = \sqrt[6]{10}$

Els arguments de les arrels són:  $\beta_k = \frac{251.57^\circ + 360^\circ k}{3}$  per a  $k = 0, 1, 2$

- Per a  $k = 0$ , tenim  $\beta_0 = 83.86^\circ$ .
- Per a  $k = 1$ , tenim  $\beta_1 = 203.86^\circ$ .
- Per a  $k = 2$ , tenim  $\beta_2 = 323.86^\circ$ .

En resum, les arrels cúbiques de  $-1 - 3i$  són:

$$\boxed{\sqrt[6]{10}_{83.86^\circ}, \sqrt[6]{10}_{203.86^\circ} \text{ i } \sqrt[6]{10}_{323.86^\circ}}$$

## PAUTES DE CORRECCIÓ

Apartat a

- Passar el denominador a forma binòmica: 0.5 punts.
- Fer el conjunt del denominador: 0.25 punts.
- Calcular la divisió: 0.5 punts.

Apartat b

- Escriure el complex en forma polar: 0.5 punts.
- Calcular el mòdul de les arrels: 0.25 punts.
- Calcular els arguments de les arrels: 0.5 punts.

2. Donada la matriu  $M = \begin{pmatrix} k & a+2 & 0 \\ 0 & k & 1 \\ 2a+1 & 3a+3 & 1 \end{pmatrix}$

Substituïu el paràmetre " $a$ " de la matriu  $M$  per la **primera xifra de la drexa** del vostre identificador IDP del campus UOC i amb la matriu obtinguda:

- Determineu, de manera raonada, el rang de la matriu  $M$  en funció dels diferents valors del paràmetre  $k \in \mathbb{R}$ .
- Considereu el sistema d'equacions lineals que té la matriu  $M$  com a matriu ampliada, és a dir:

$$\left. \begin{array}{l} kx + (a+2)y = 0 \\ ky = 1 \\ (2a+1)x + (3a+3)y = 1 \end{array} \right\}$$

Raoneu per a quins valors de  $k$  el sistema és compatible indeterminat i calculeu les solucions del sistema per a  $k = a + 2$ .

**Solució** Resolem aquest exercici de forma paramètrica, en funció de  $a$ , d'aquesta manera, si vols veure la resolució concreta que correspon al valor del teu IDP, només has de substituir el paràmetre  $a$  pel teu valor.

- a) Com que la matriu  $M$  és quadrada d'ordre 3, estudiarem el seu rang utilitzant que el rang és 3, només si el determinant de la matriu és diferent de zero [Veure apartat 4.5 del mòdul "Elements d'àlgebra lineal i geometria"]:

$$\begin{vmatrix} k & a+2 & 0 \\ 0 & k & 1 \\ 2a+1 & 3a+3 & 1 \end{vmatrix} = k^2 - (3a+3)k + (a+2)(2a+1) = (k - (a+2))(k - (2a+1))$$

En conseqüència,

- Si  $k \neq 2a+1$  i  $k \neq a+2 \rightarrow \text{rg}(M) = 3$ .
- Si  $k = 2a+1$ , aleshores  $M = \begin{pmatrix} 2a+1 & a+2 & 0 \\ 0 & 2a+1 & 1 \\ 2a+1 & 3a+3 & 1 \end{pmatrix}$  i podem afirmar que  $\text{rg}(M) = 2$ , ja que  $|M| = 0$  i  $\begin{vmatrix} 2a+1 & a+2 \\ 0 & 2a+1 \end{vmatrix} = (2a+1)^2 \neq 0$ .
- Si  $k = a+2$ , aleshores  $M = \begin{pmatrix} a+2 & a+2 & 0 \\ 0 & a+2 & 1 \\ 2a+1 & 3a+3 & 1 \end{pmatrix}$  i podem afirmar que  $\text{rg}(M) = 2$ , ja que  $|M| = 0$  i  $\begin{vmatrix} a+2 & a+2 \\ 0 & a+2 \end{vmatrix} = (a+2)^2 \neq 0$ .

- b) El sistema que té per matriu ampliada la matriu  $M$  és:

$$\left. \begin{array}{l} kx + (a+2)y = 0 \\ ky = 1 \\ (2a+1)x + (3a+3)y = 1 \end{array} \right\}$$

Per a discutir el sistema utilitzarem el Teorema de Rouché-Fröbenius [veure apartat 4 del mòdul "Sistemes d'equacions lineals"].

La matriu de coeficients,  $A$ , i la matriu ampliada,  $M$ , associades al sistema són:

$$A = \begin{pmatrix} k & a+2 \\ 0 & k \\ 2a+1 & 3a+3 \end{pmatrix} \quad M = \begin{pmatrix} k & a+2 & 0 \\ 0 & k & 1 \\ 2a+1 & 3a+3 & 1 \end{pmatrix}$$

A partir del que hem deduït en l'apartat anterior, podem afirmar,

- Si  $k \neq 2a+1$  i  $k \neq a+2$ ,  $\text{rg}(M) = 3 > \text{rg}(A)$  i, per tant, s'obté que el sistema és incompatible.
- Si  $k = 2a+1$ ,  $\boxed{\text{rg}(M) = \text{rg}(A) = 2 = \text{n}^o \text{ incògnites}}$  i, per tant, el sistema és compatible determinat.

- Si  $k = a + 2$ ,  $\text{rg}(M) = \text{rg}(A) = 2 = n^o$  incògnites i, per tant, podem afirmar que el sistema és compatible determinat.

Així doncs, podem afirmar que no existeix cap valor del paràmetre  $k$  tal que el sistema sigui compatible indeterminat.

Calculem, a continuació, la solució del sistema compatible determinat que s'obté si  $k = a + 2$ .

$$\left. \begin{array}{l} (a+2)x + (a+2)y = 0 \\ (a+2)y = 1 \\ (2a+1)x + (3a+3)y = 1 \end{array} \right\}$$

Utilitzarem el mètode de Gauss [Veure apartat 6 del mòdul “Sistemes d’equacions lineals”] per a determinar les solucions d’aquest sistema a partir de la seva matriu ampliada.

$$\left( \begin{array}{ccc} a+2 & a+2 & 0 \\ 0 & a+2 & 1 \\ 2a+1 & 3a+3 & 1 \end{array} \right) \xrightarrow{(1)} \left( \begin{array}{ccc} a+2 & a+2 & 0 \\ 0 & a+2 & 1 \\ 0 & (a+2)^2 & a+2 \end{array} \right) \xrightarrow{(2)} \left( \begin{array}{ccc} a+2 & a+2 & 0 \\ 0 & a+2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

Operacions: (1):  $(a+2) \cdot F3 - (2a+1) \cdot F1 \rightarrow F3$ .

Operacions: (2):  $F3 - (a+2) \cdot F2 \rightarrow F3$ .

El sistema equivalent que s'obté per Gauss és:

$$\left. \begin{array}{l} (a+2)x + (a+2)y = 0 \\ (a+2)y = 1 \end{array} \right\}$$

De la segona equació s'obté  $y = \frac{1}{a+2}$ . Si substituïm en la primera equació aquest valor de  $y$  obtenim  $x = -\frac{1}{a+2}$ .

Així, la solució d’aquest sistema, en funció dels diferents valors del paràmetre  $a$ , són:

	$x = -\frac{1}{a+2}, \quad y = \frac{1}{a+2}$
Si $a = 0$	$x = -\frac{1}{2}, \quad y = \frac{1}{2}$
Si $a = 1$	$x = -\frac{1}{3}, \quad y = \frac{1}{3}$
Si $a = 2$	$x = -\frac{1}{4}, \quad y = \frac{1}{4}$
Si $a = 3$	$x = -\frac{1}{5}, \quad y = \frac{1}{5}$
Si $a = 4$	$x = -\frac{1}{6}, \quad y = \frac{1}{6}$
Si $a = 5$	$x = -\frac{1}{7}, \quad y = \frac{1}{7}$
Si $a = 6$	$x = -\frac{1}{8}, \quad y = \frac{1}{8}$
Si $a = 7$	$x = -\frac{1}{9}, \quad y = \frac{1}{9}$
Si $a = 8$	$x = -\frac{1}{10}, \quad y = \frac{1}{10}$
Si $a = 9$	$x = -\frac{1}{11}, \quad y = \frac{1}{11}$

## PAUTES DE CORRECCIÓ

Apartat a

- Calcular correctament el determinant de la matriu  $M$  en funció de  $k$ : 0.25 punts.
- Obtenir els valors  $k = 2a + 1$  i  $k = a + 2$ : 0.25 punts.
- Justificar que per a  $k$  diferent de  $2a + 1$  i  $a + 2$  el  $\text{rg}(A) = 3$ : 0.25 punts.
- Justificar que per a  $k = 2a + 1$  i per a  $k = a + 2$  el  $\text{rg}(A) = 2$ : 0.5 punts.

Apartat b

- Justificar que per a  $k$  diferent de  $2a + 1$  i  $a + 2$  el sistema és SI: 0.25 punts.
- Justificar que per a  $k = 2a + 1$  i per a  $k = a + 2$  el sistema és SCD: 0.25 punts.
- Comentar que no existeix cap valor de  $k$  que fa el sistema sigui SCI: 0.25 punts.
- Calcular les solucions del sistema per a  $k = a + 2$ : 0.5 punts.

3. Siguin  $v_1 = (1, 0, -2)$ ,  $v_2 = (0, 1, -1)$ ,  $v_3 = (2, -2, -2)$ ,  $v_4 = (-1, 2, 0)$  i  $v_5 = (4, 2, -10)$  vectors de  $\mathbb{R}^3$ . Sigui  $E = \langle v_1, v_2, v_3, v_4, v_5 \rangle$ . Sigui  $w = (a+2, -2, -2a-2)$  on  $a$  és la **tercera xifra de la dreta** del vostre IDP.

Digueu si són vertaderes o falses les següents afirmacions i **justifiqueu la vostra resposta**:

- La dimensió de  $E$  és 2.
- $A = \{(2, -2, -2), (-1, 2, 0)\}$  és una base de  $E$  i les coordenades de  $w$  en aquesta base són  $(a+1, a+2)$ .
- Siguin  $e_1 = v_3 + v_4$  i  $e_2 = v_3 + 5v_4$ .  $B = \{e_1, e_2\}$  és una base de  $E$ .
- La matriu de canvi de base de la base  $A$  a la base  $B$  és:

$$C_{A \rightarrow B} = \frac{1}{4} \cdot \begin{pmatrix} 5 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$$

### Solució

- VERTADER.** Calculem el rang de la matriu de vectors:

$$\text{rang} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 & -1 & 4 \\ 0 & 1 & -2 & 2 & 2 \\ -2 & -1 & -2 & 0 & -10 \end{pmatrix} = 2$$

Ja que podem trobar el menor  $\begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{vmatrix} \neq 0$  i tots els menors  $3 \times 3$  resultants d'orlar-lo tenen determinant nul.

La dimensió de  $E$  és 2.

- b) **FALS.**  $A$  és base, ja que els seus dos vectors són de  $E$  (són  $v_3$  i  $v_4$ ), són linealment independents (contenen el menor no nul  $\begin{vmatrix} -2 & 2 \\ -2 & 0 \end{vmatrix}$ ) i en tenim tants com la dimensió.

Però si calculem les coordenades de  $w \in E$  resolent el sistema:

$$\begin{pmatrix} 2 & -1 \\ -2 & 2 \\ -2 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a+2 \\ -2 \\ -2a-2 \end{pmatrix}$$

Trobem que la solució és  $x = a + 1$  i  $y = a$ . Per tant, les coordenades de  $w$  en la base  $A$  són  $(a + 1, a)$ .

- c) **VERTADER.** Tenim que  $e_1 = (1, 0, -2)$  i  $e_2 = (-3, 8, -2)$ . Són base perquè són de  $E$  (són combinació lineal de vectors de  $E$ ), són linealment independents (contenen el menor no nul  $\begin{vmatrix} 1 & -3 \\ 0 & 8 \end{vmatrix}$ ) i en tenim tants com la dimensió.
- d) **VERTADER.** Per trobar la matriu de canvi de base de la base  $B$  a la base  $A$  cal expressar els vectors de la base  $B$  en funció dels de la base  $A$ . I aquesta és justament la definició d'aquests vectors!

Així, tenim que la matriu de canvi de base de  $B$  a  $A$  és:

$$C_{B \rightarrow A} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 5 \end{pmatrix}$$

Per a calcular la matriu de canvi de base en la direcció contrària calculem la inversa de la matriu anterior:

$$C_{A \rightarrow B} = C_{B \rightarrow A}^{-1} = \frac{1}{4} \cdot \begin{pmatrix} 5 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$$

## PAUTES DE CORRECCIÓ

Apartat a

- Resposta correcta (vertader/fals): 0 punts.
- Justificació: 0.625 punts.

Apartat b

- Resposta correcta (vertader/fals): 0 punts.
- Justificació: 0.625 punts.

Apartat c

- Resposta correcta (vertader/fals): 0 punts.
- Justificació: 0.625 punts.

Apartat d

- Resposta correcta (vertader/fals): 0 punts.

- Justificació: 0.625 punts.
4. Substituïu el paràmetre  $a$  per la **segona xifra de la dreta** del vostre identificador IDP del campus UOC en la següent matriu:

$$M(f|C, C) = \begin{pmatrix} 1 & (a+1)(a+3) & 0 \\ 0 & a+4 & 0 \\ a-b+1 & -(a+1)(a-b+1) & a-b+2 \end{pmatrix}$$

on  $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  és una aplicació lineal,  $M(f|C, C)$  és la seva matriu associada en la base canònica  $C$  de  $\mathbb{R}^3$  i  $b$  és un paràmetre real diferent de  $a+1$ .

Responeu raonadament als següents apartats:

- Calculeu, en funció del valor del paràmetre  $b$ , una base del nucli de l'aplicació  $f$ , digueu quina és la seva dimensió i determineu la dimensió de la imatge de  $f$ .
- Calculeu el polinomi característic de  $f$  i un vector propi que sigui linealment independent amb  $(0, 0, 1)$  i  $(1, 0, -1)$ .

**Solució** Resolem els apartats per a un valor de  $a$  genèric. Per a obtenir la solució particular corresponent al vostre dígit només heu de substituir  $a$  pel seu valor en els desenvolupaments que segueixen.

- El nucli de  $f$  s'obté resolent el sistema  $M(f|C, C) \cdot w = 0$ :

$$\begin{pmatrix} 1 & (a+1)(a+3) & 0 \\ 0 & a+4 & 0 \\ a-b+1 & -(a+1)(a-b+1) & a-b+2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

D'aquesta expressió s'obtenen tres equacions:

$$\begin{aligned} x + (a+1)(a+3)y &= 0 \\ (a+4)y &= 0 \\ (a-b+1)x - (a+1)(a-b+1)y + (a-b+2)z &= 0 \end{aligned}$$

La solució immediata de la segona equació,  $(a+4)y = 0$ , a l'ésser  $a$  una xifra ( $a \geq 0$  i, per tant,  $a+4 > 0$ ) és  $y = 0$ . Substituint aquest valor en la primera equació s'obté  $x = 0$ . Amb aquests dos valors la tercera equació es transforma en  $(a-b+2)z = 0$ . Aquí apareixen dues possibilitats. Si  $b \neq a+2$  s'obté  $z = 0$  i, per tant, el nucli de l'aplicació es redueix al vector nul i té dimensió 0 i aleshores, pel Teorema de la dimensió del punt 4. “Nucli i imatge d'una aplicació lineal”, la imatge tindrà dimensió 3. En canvi, si  $b = a+2$ , la tercera equació no restringeix el valor de  $z$ , els vectors del nucli tenen la forma  $(0, 0, z)$  i una base del nucli de  $f$  és el vector  $w = (0, 0, 1)$ , aquest té dimensió 1 i la imatge tindrà dimensió 2.

- El polinomi característic de  $f$  és  $p(\lambda) = |M(f|C, C) - \lambda I|$ , tal com es defineix en el punt “7. Vectors i valors propis” del mòdul “Aplicacions lineals”. Desenvolupant

el determinant per la tercera columna, i després el menor que queda per la primera, obtenim:

$$p(\lambda) = \begin{vmatrix} 1 - \lambda & (a+1)(a+3) & 0 \\ 0 & a+4-\lambda & 0 \\ a-b+1 & -(a+1)(a-b+1) & a-b+2-\lambda \end{vmatrix} = (a-b+2-\lambda)(1-\lambda)(a+4-\lambda)$$

Els VAPs de  $f$  són les solucions de l'equació característica  $p(\lambda) = 0$ , en aquest cas els valors:  $a-b+2$ ,  $1$  i  $a+4$ .

Per a calcular el vector propi que demana l'enunciat hem de saber a quin valor propi correspon d'aquests tres. Com que dos vectors propis són coneguts, és senzill veure a quin VAP corresponen. Per a calcular el VAP corresponent al VEP  $w=(0, 0, 1)$  n'hi ha prou amb calcular la imatge d'aquest vector en aplicar-li  $f$  i determinar per quin factor és múltiple d'aquest. Es multiplica la matriu de l'aplicació  $f$  pel vector  $w$ :

$$\begin{pmatrix} 1 & (a+1)(a+3) & 0 \\ 0 & a+4 & 0 \\ a-b+1 & -(a+1)(a-b+1) & a-b+2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ a-b+2 \end{pmatrix}$$

Es veu així que la imatge de  $w$  és  $(a-b+2)(0, 0, 1) = (a-b+2)w$ , per la qual cosa el valor propi corresponent a  $w$  és  $a-b+2$ .

Per a calcular el VAP corresponent al VEP  $u=(1, 0, -1)$  es multiplica de la mateixa manera la matriu de l'aplicació  $f$  pel vector  $u$ :

$$\begin{pmatrix} 1 & (a+1)(a+3) & 0 \\ 0 & a+4 & 0 \\ a-b+1 & -(a+1)(a-b+1) & a-b+2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Es veu així que la imatge de  $u$  és  $u$ , per la qual cosa el valor propi corresponent a  $u$  és  $1$ .

Descartats els VAPs  $a-b+2$  i  $1$  per estar associats als VEPS  $w$  i  $u$ , queda el VAP  $a+4$ . Si els tres VAPs són diferents (cosa que ocorrerà sempre que  $b \neq -2$ , doncs que  $b \neq a+1$  ens ho diu l'enunciat), el VEP corresponent a  $a+4$  serà linealment independent dels anteriors, per les proposicions del punt 8.1 “Diagonalització d'endomorfismes”. Per a calcular el VEP  $v$  de VAP  $a+4$  cal buscar una base del  $\text{Ker}(f - (a+4)\text{I})$ . És a dir, resoldre el sistema següent:

$$\begin{pmatrix} 1-a-4 & (a+1)(a+3) & 0 \\ 0 & a+4-a-4 & 0 \\ a-b+1 & -(a+1)(a-b+1) & a-b+2-a-4 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

La segona fila és nul·la. De l'equació corresponent a la primera fila, que és  $-(a+3)x + (a+1)(a+3)y = 0$ , s'obté que  $x = (a+1)y$  doncs  $a \neq -3$ . De la tercera equació  $(a-b+1)x - (a+1)(a-b+1)y + (-b-2)z = 0$ , substituint  $x$  per  $(a+1)y$ , s'obté  $(a-b+1)(a+1)y - (a+1)(a-b+1)y + (-b-2)z = 0$ . S'anul·len els dos primers termes i queda  $(-b-2)z = 0$  i llavors, sempre que  $b \neq -2$ ,  $z = 0$ . Per tant, les solucions són de la forma  $((a+1)y, y, 0)$  i un vector propi de valor propi  $a+4$  pot ser  $v=(a+1, 1, 0)$ . Si fos  $b = -2$  la variable  $z$  quedaria lliure i tindriem 2 VEPs de VAP  $a+4$ :  $(a+1, 1, 0)$  i  $(0, 0, 1)$ , aquest segon vector coherent amb el resultat obtingut prèviament.

## PAUTES DE CORRECCIÓ

Apartat a

- Plantejar el sistema per a trobar el nucli: 0.25 punts.
- Calcular la base del nucli en el cas  $b = a + 2$ : 0.25 punts.
- Calcular la base del nucli en el cas  $b \neq a + 2$ : 0.25 punts.
- Calcular les dimensions en el cas  $b = a + 2$ : 0.25 punts.
- Calcular les dimensions en el cas  $b \neq a + 2$ : 0.25 punts.

Apartat b

- Calcular el polinomi característic: 0.5 punts.
- Comprovar que els VEPs de l'enunciat corresponen als VAPs 1 i  $a - b + 2$ : 0.25 punts.
- Calcular el VEP de VAP  $a + 4$ : 0.5 punts.