

## Examen de Reposición

Miércoles 27 de noviembre

### Instrucciones:

- Esta es una prueba de desarrollo, por lo tanto, debe presentar **todos** los pasos necesarios que le permitieron obtener cada una de las respuestas.
- Trabaje en forma clara, ordenada y utilice bolígrafo para resolver el examen.
- No se aceptan reclamos de exámenes resueltos con lápiz que presenten algún tipo de alteración.
- Durante el desarrollo de la prueba no se permite el uso de dispositivos con memoria de texto o conectividad inalámbrica.

---

# 1. Determine si la serie  $\sum_{n=1}^{\infty} \frac{\cos^2(n)}{1+n^2}$  es convergente o no. Debe indicar el o los criterios utilizados. (4 pts)

### Solución:

$$\begin{aligned} 0 &\leq \cos^2(n) \leq 1 \\ 0 &\leq \frac{\cos^2(n)}{1+n^2} \leq \frac{1}{1+n^2} \leq \frac{1}{n^2} \\ 0 &\leq \frac{\cos^2(n)}{1+n^2} \leq \frac{1}{n^2} \end{aligned}$$

La serie  $\sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n^2}$  es convergente ( $p$  - serie,  $p > 1$ ), entonces de acuerdo al criterio de comparación directa la serie  $\sum_{n=1}^{\infty} \frac{\cos^2(n)}{1+n^2}$  es convergente. \_\_\_\_\_

# 2. Determine el radio de convergencia de la serie siguiente (5 pts)

$$\sum_{k=0}^{\infty} (-1)^{k+1} \frac{(2k-2)^{2k}(x-1)^k}{(2k-1)^{2k}}.$$

**Solución:**

$$\begin{aligned}
 L &= \lim_{k \rightarrow \infty} \sqrt[k]{|a_k|} \\
 &= \lim_{k \rightarrow \infty} \sqrt[k]{\left| \frac{(2k-2)^{2k}(x-1)^k}{(2k-1)^{2k}} \right|} \\
 &= \lim_{k \rightarrow \infty} \frac{(2k-2)^2 |x-1|}{(2k-1)^2} \\
 &= |x-1| \lim_{k \rightarrow \infty} \frac{(2k-2)^2}{(2k-1)^2} \\
 &= |x-1| \lim_{k \rightarrow \infty} \frac{4k^2 - 8k + 4}{4k^2 - 4k + 1} \xrightarrow{1} \\
 &= |x-1|
 \end{aligned}$$

Por el criterio de la raíz, la serie es convergente si se cumple que  $L < 1$ . Entonces

$$|x-1| < 1 \Leftrightarrow -1 < x-1 < 1 \Leftrightarrow 0 < x < 2.$$

Así, el radio de convergencia de la serie dada es  $R = 1$ . ┌

# 3. Sea  $\ln(x) = \sum_{k=1}^{\infty} \frac{(-1)^{k+1}(x-1)^k}{k}$ ,  $\forall x \in ]0, 2]$ .

a) Verifique que  $\int_0^1 \frac{\ln(x+1)}{x} dx = \sum_{k=1}^{\infty} \frac{(-1)^{k+1}}{k^2}$ . (3 pts)

**Solución:**

$$\ln(x) = \sum_{k=1}^{\infty} \frac{(-1)^{k+1}(x-1)^k}{k} \Rightarrow \ln(x+1) = \sum_{k=1}^{\infty} \frac{(-1)^{k+1}x^k}{k}$$

$$\Rightarrow \frac{\ln(x+1)}{x} = \sum_{k=1}^{\infty} \frac{(-1)^{k+1}x^{k-1}}{k}.$$

Luego,

$$\int_0^1 \frac{\ln(x+1)}{x} dx = \int_0^1 \sum_{k=1}^{\infty} \frac{(-1)^{k+1}x^{k-1}}{k} dx = \sum_{k=1}^{\infty} \frac{(-1)^{k+1}}{k} \int_0^1 x^{k-1} dx$$

$$= \sum_{k=1}^{\infty} \frac{(-1)^{k+1}}{k} \cdot \left. \frac{x^k}{k} \right|_0^1 = \sum_{k=1}^{\infty} \frac{(-1)^{k+1}}{k^2}.$$

- b) Si se sabe que la sucesión  $\{a_k\} = \left\{\frac{1}{k^2}\right\}$  es decreciente y tiende a cero, aproxime la integral  $\int_0^1 \frac{\ln(x+1)}{x} dx$ , de modo que el error en la aproximación sea menor que 0,01. (2 pts)

**Solución:**

La sucesión  $\{a_k\}$  es decreciente y tiende a cero, entonces se puede emplear el teorema de la cota del error.

Por teorema se tiene que  $|S - S_k| \leq a_{k+1}$ , tomando  $a_k = \frac{1}{k^2}$ , y por otro lado se quiere que  $|S - S_k| < 0,01$ , por lo que basta tomar  $k$  conveniente para que  $a_{k+1} < 0,01$ . Entonces

$$\frac{1}{(k+1)^2} < 0,01 \Rightarrow 100 < (k+1)^2 \Rightarrow k < 9.$$

Así, dicha desigualdad es válida a partir de  $k = 10$ , por lo tanto:

$$\int_0^1 \frac{\ln(1+x)}{x} dx \approx \sum_{k=1}^{10} \frac{(-1)^{k+1}}{k^2} \approx 0,567962,$$

es la aproximación de la integral con un error absoluto menor que 0,01. \_\_\_\_\_

- # 4. Resuelva en  $\mathbb{C}$  la ecuación  $z^3 = e^w$ , siendo  $w = \ln 5 + \frac{\pi}{4}i$ . (4 pts)

**Solución:**

$$z^3 = e^{\ln 5 + \frac{\pi}{4}i} \Rightarrow z^3 = 5 \cdot \operatorname{cis}\left(\frac{\pi}{4}\right) \Rightarrow z = \sqrt[3]{5 \cdot \operatorname{cis}\left(\frac{\pi}{4}\right)}.$$

Luego, al buscar las raíces cúbicas del número  $z$  tenemos:

- $z_0 = \sqrt[3]{5} \operatorname{cis}\left(\frac{\pi/4 + 0 \cdot 2\pi}{3}\right) = \sqrt[3]{5} \operatorname{cis}\left(\frac{\pi}{12}\right)$
- $z_1 = \sqrt[3]{5} \operatorname{cis}\left(\frac{\pi/4 + 2\pi}{3}\right) = \sqrt[3]{5} \operatorname{cis}\left(\frac{3\pi}{4}\right)$
- $z_2 = \sqrt[3]{5} \operatorname{cis}\left(\frac{\pi/4 + 4\pi}{3}\right) = \sqrt[3]{5} \operatorname{cis}\left(\frac{17\pi}{12}\right)$

\_\_\_\_\_

- # 5. Considere la siguiente matriz aumentada que corresponde a un sistema de ecuaciones lineales

$$\left( \begin{array}{ccc|c} 1 & -4 & 7 & a \\ 0 & 3 & -5 & b \\ -2 & 5 & -9 & c \end{array} \right).$$

Halle una ecuación que contenga los valores reales  $a, b$  y  $c$  de tal manera que dicha matriz aumentada corresponda a un sistema con infinitas soluciones. (4 pts)

**Solución:**

$$\begin{aligned} \left( \begin{array}{ccc|c} 1 & -4 & 7 & a \\ 0 & 3 & -5 & b \\ -2 & 5 & -9 & c \end{array} \right) & \xrightarrow{2f_1 + f_3} \left( \begin{array}{ccc|c} 1 & -4 & 7 & a \\ 0 & 3 & -5 & b \\ 0 & -3 & 5 & 2a + c \end{array} \right) \xrightarrow{\frac{1}{3}f_2} \left( \begin{array}{ccc|c} 1 & -4 & 7 & a \\ 0 & 1 & -\frac{5}{3} & \frac{b}{3} \\ 0 & -3 & 5 & 2a + c \end{array} \right) \\ & \xrightarrow{4f_2 + f_1} \left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & \frac{1}{3} & a + \frac{4b}{3} \\ 0 & 1 & -\frac{5}{3} & \frac{b}{3} \\ 0 & 0 & 0 & 2a + b + c \end{array} \right) \\ & \xrightarrow{3f_2 + f_3} \left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & \frac{1}{3} & a + \frac{4b}{3} \\ 0 & 1 & -\frac{5}{3} & \frac{b}{3} \\ 0 & 0 & 0 & 2a + b + c \end{array} \right) \end{aligned}$$

Así, el sistema tiene infinitas soluciones si y solo si  $2a + b + c = 0$ . \_\_\_\_\_

# 6. Sea  $A$  una matriz de tamaño  $n \times n$ , con  $A$  invertible. Verifique que (3 pts)

$$\frac{\det(A^T A (A^T)^{-1})}{\det(A)} = 1.$$

**Solución:**

$$\begin{aligned} \frac{\det(A^T A (A^T)^{-1})}{\det(A)} &= \frac{\det(A^T) \det(A) \det((A^T)^{-1})}{\det(A)} \\ &= \frac{\det(A^T) \det(A)}{\det(A) \det(A^T)} \\ &= 1 \end{aligned}$$

# 7. Sea  $A = \begin{pmatrix} a & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & a^2 \end{pmatrix}$ . Calcule los valores de  $a$  para los cuales  $\lambda = 4$  es un valor propio de la matriz  $A$ . (4 pts)

**Solución:**

$$\begin{aligned} \left| \begin{pmatrix} a & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & a^2 \end{pmatrix} - 4 \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \right| = 0 & \Rightarrow \begin{vmatrix} a-4 & 0 & 0 \\ -1 & -4 & 2 \\ 0 & 0 & a^2-4 \end{vmatrix} = 0 \\ & \Rightarrow (a^2-4) \cdot \begin{vmatrix} a-4 & 0 \\ -1 & -4 \end{vmatrix} = 0 \\ & \Rightarrow -4(a-2)(a+2)(a-4) = 0 \\ & \Rightarrow a = 2 \vee a = -2 \vee a = 4 \end{aligned}$$

Así,  $\lambda = 4$  es un valor propio de la matriz  $A$  si  $a \in \{-2, 2, 4\}$ . \_\_\_\_\_

- # 8. Determine si los vectores  $u = (6, 8, -4, -1)$ ,  $v = (1, -2, 5, 6)$  y  $w = (7, 6, 1, 5)$  son vectores linealmente independientes o linealmente dependientes. (4 pts)

**Solución:** Considere la ecuación siguiente si  $s_1, s_2, s_3$  son constantes reales

$$s_1 u + s_2 v + s_3 w = \vec{0}.$$

$$s_1 \begin{pmatrix} 6 \\ 8 \\ -4 \\ -1 \end{pmatrix} + s_2 \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix} + s_3 \begin{pmatrix} 7 \\ 6 \\ 1 \\ 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{pmatrix} 6s_1 + s_2 + 7s_3 \\ 8s_1 - 2s_2 + 6s_3 \\ -4s_1 + 5s_2 + s_3 \\ -s_1 + 6s_2 + 5s_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Resolviendo el sistema de ecuaciones lineales  $\begin{cases} 6s_1 + s_2 + 7s_3 = 0 \\ 8s_1 - 2s_2 + 6s_3 = 0 \\ -4s_1 + 5s_2 + s_3 = 0 \\ -s_1 + 6s_2 + 5s_3 = 0 \end{cases}$  se obtiene como

conjunto solución  $S = \left\{ \begin{pmatrix} -t \\ -t \\ t \end{pmatrix} : t \in \mathbb{R} \right\}$ , lo que implica que los vectores  $u, v$  y  $w$  son linealmente dependientes. \_\_\_\_\_

- # 9. Considere las rectas  $L_1$  y  $L_2$  de ecuaciones respectivas:

$$L_1 : (x, y, z) = (3 - 2t, 4 + t, 1 - t), \quad L_2 : \begin{cases} x = 5 + 2s \\ y = 1 - s \\ z = 7 + s \end{cases}$$

con  $t, s \in \mathbb{R}$ . Verifique que las rectas son paralelas y determine la ecuación del plano que las contiene. (5 pts)

**Solución:**

- Vector director de la recta  $L_1 : v_1 = (-2, 1, -1)$
- Vector director de la recta  $L_2 : v_2 = (2, -1, 1)$

Es claro que  $v_2 = -1 \cdot v_1$ , entonces las rectas  $L_1$  y  $L_2$  son paralelas.

Ahora, para dar la ecuación del plano tomamos dos puntos de  $L_1$  y  $L_2$ , sean estos  $P = (3, 4, 1)$  y  $Q = (5, 1, 7)$ .

Generamos un vector que pase por dichos puntos  $\overrightarrow{QP} = (-2, 3, -6)$ .

Se calcula el vector normal del plano

$$N = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ -2 & 3 & -6 \\ -2 & 1 & -1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 3 & -6 \\ -1 & 1 \end{vmatrix} \hat{i} - \begin{vmatrix} -2 & -6 \\ 2 & 1 \end{vmatrix} \hat{j} + \begin{vmatrix} -2 & 3 \\ 2 & -1 \end{vmatrix} \hat{k} = (-3, -10, -4).$$

Así, la ecuación del plano esta dada por:

$$\begin{aligned}-3(x - 3) - 10(y - 4) - 4(z - 1) &= 0 \\ -3x + 9 - 10y + 40 - 4z + 4 & \\ -3x - 10y - 4z &= -53.\end{aligned}$$

