

Comenzado el	domingo, 11 de agosto de 2024, 13:02
Estado	Finalizado
Finalizado en	domingo, 11 de agosto de 2024, 16:58
Tiempo empleado	3 horas 55 minutos
Puntos	14,83/18,00
Calificación	8,24 de 10,00 (82,41%)

Pregunta 1

Incorrecta

Se puntúa 0,00 sobre 1,00

Sean los vectores $v = (-1, 3, 5)$, $w = (4, -2, 0)$.

El resultado de la operación $v \times w$ corresponde a: ✖ .

Calculamos:
$$\begin{vmatrix} i & j & k \\ -1 & 3 & 5 \\ 4 & -2 & 0 \end{vmatrix} = (0 - 10) i - (0 - 20) j + (2 - 12) k = -10i + 20j - 10k$$

Pregunta 2

Correcta

Se puntúa 1,00 sobre 1,00

Considere la siguiente información:

Una recta L contiene los puntos $P(-3, -2, 1)$ y $Q(1, 1, 1)$

Según la información anterior, la ecuación vectorial de la recta L que contiene los puntos $P(-3, -2, 1)$ y $Q(1, 1, 1)$ corresponde a :

$$L : (x, y, z) = (1, \boxed{1} \checkmark, \boxed{1} \checkmark) + t (\boxed{4} \checkmark, 3, \boxed{0} \checkmark)$$

NOTA: Recuerde que no debe usar ningún otro carácter (ni espacio, punto o símbolo) solamente debe usar números y en caso de ser necesario el signo negativo.

Calculamos el vector $\overrightarrow{PQ} = Q - P = (1, 1, 1) - (-3, -2, 1) = (4, 3, 0)$.

Luego se tiene que la ecuación de la recta es de la forma:

$$X = (x_1, y_1, z_1) + \overrightarrow{PQ} \cdot t$$

Por lo tanto para este caso la ecuación corresponde a:

$$X = (1, 1, 1) + (4, 3, 0) \cdot t$$

Pregunta 3

Correcta

Se puntúa 1,00 sobre 1,00

Dada la ecuación simétrica de la recta l , dada por:

$$l : \frac{1-x}{4} = \frac{y-2}{3} = \frac{2-z}{4}$$

Determine el punto de intersección con el plano XZ .

Solución:

El punto de intersección corresponde a (✓ , ✓ , ✓)

Nota: Recuerde que no debe usar ningún otro carácter (ni espacio, punto, coma o símbolo) solamente debe usar números y en caso de ser necesario el signo negativo. En caso de usar fracciones debe escribirlas de la forma a/b para representar la fracción $\frac{a}{b}$.

Solución:

El plano XZ está formado por todos los puntos donde $y = 0$, lo que nos lleva a las ecuaciones:

$$\frac{1-x}{4} = \frac{-2}{3} \Rightarrow x = \frac{11}{3}$$

$$\frac{2-z}{4} = \frac{-2}{3} \Rightarrow z = \frac{14}{3}$$

Así el punto está dado por $\left(\frac{11}{3}, 0, \frac{14}{3}\right)$

Pregunta 4

Correcta

Se puntúa 1,00 sobre 1,00

Considere los siguientes vectores en \mathbb{R}^3 definidos por:

$$\vec{u} = (2, 3, k + 1) \quad \text{y} \quad \vec{v} = (3, k, 0)$$

Según la información anterior, determine lo que se le solicita:

a) la expresión resultante de $\vec{u} \cdot \vec{v}$, en términos del parámetro k , corresponde a: ✓ .

b) el valor del parámetro k , de modo que \vec{u} y \vec{v} sean ortogonales, corresponde a: $k =$ ✓ .

NOTA: Recuerde que no debe usar ningún otro carácter (ni espacio, punto, coma o símbolo) **solamente debe usar números y en caso de ser necesario el signo positivo y/o el signo negativo**. En caso de usar fracciones debe escribirlas de la forma a/b para representar la fracción $\frac{a}{b}$.

a) Primero se calcula el producto indicado $\vec{u} \cdot \vec{v}$, así:

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = (2, 3, k + 1) \cdot (3, k, 0)$$

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = 6 + 3k, \text{ o bien } 3k + 6.$$

b) Para que \vec{u} y \vec{v} sean ortogonales, el ángulo entre ellos debe ser 90° o bien $\frac{\pi}{2}$, así:

$$\cos(90^\circ) = \frac{\vec{u} \cdot \vec{v}}{|\vec{u}| \cdot |\vec{v}|}$$

$$\cos(90^\circ) = \frac{6 + 3k}{|\vec{u}| \cdot |\vec{v}|}$$

$$0 = 6 + 3k$$

Despejando el parámetro, se tiene:

$$k = -2.$$

Pregunta 5

Correcta

Se puntúa 1,00 sobre 1,00

Considere la siguiente información sobre un plano π tal que el mismo viene definido de la siguiente forma:

$$\pi = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} : 0 = -x - 2y + 5z \right\}$$

Según la información anterior, una base para el conjunto de vectores que se encuentran en el plano corresponde a : ✓ ,

✓ , ✓) y $(5, 0, 1)$.

Nota: Recuerde que no debe usar ningún otro carácter (ni espacio, punto, coma o símbolo) solamente debe usar números y en caso de ser necesario el signo negativo.

Solución:

Se sabe que π es un plano de \mathbb{R}^3 que pasa por el origen, por lo que es un espacio vectorial. Para encontrar una base, primero se escogen x , y y z arbitrariamente y si $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ esta en π , entonces $x = -2y + 5z$. Así los vectores en π tienen la forma :

$$\begin{pmatrix} -2y + 5z \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2y \\ y \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 5z \\ 0 \\ z \end{pmatrix} = y \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + z \begin{pmatrix} 5 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Por lo tanto se tiene que $(-2, 1, 0)$ y $(5, 0, 1)$ son parte de bases que generan al plano π .

Pregunta 6

Parcialmente correcta

Se puntúa 0,83 sobre 1,00

Considere la siguiente matriz:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 4 & 3 \\ 0 & 0 & 5 \end{pmatrix}$$

Con lo anterior, se tiene que el vector $(1, 5, 7)$ no pertenece al espacio reglón de la matriz A , pues:

Solución:

$$a \cdot (\boxed{1} \checkmark , \boxed{4} \checkmark , 3) + b \cdot (\boxed{0} \checkmark , \boxed{0} \checkmark , \boxed{5} \checkmark) = (1, 5, 7) \quad a, b \in \mathbb{R}.$$

Por lo tanto, $a = 1$ y $a = \boxed{1} \times$.

Nota: Recuerde que no debe usar ningún otro carácter (ni espacio, punto, coma o símbolo) solamente debe usar números y en caso de ser necesario el signo negativo. En caso de usar fracciones debe escribirlas de la forma a/b para representar la fracción $\frac{a}{b}$.

Solución:

Primero note que los reglones dados son Linealmente Independientes. Entonces el vector $(1, 5, 7)$ está en el espacio de reglones si: $a(1, 4, 3) + b(0, 0, 5) = (1, 5, 7) \Rightarrow (a, 4a, 3a + 5b) = (1, 5, 7) \quad a, b \in \mathbb{R}$. Donde se tiene el sistema:

$$\begin{cases} a = 1 \\ 4a = 5 \Rightarrow a = 1 \wedge a = \frac{5}{4} \\ 3a + 5b = 7 \end{cases}$$

Como esto no es posible, se concluye que el vector dado no está en el espacio de reglones de A .

Pregunta 7

Correcta

Se puntúa 1,00 sobre 1,00

Considere los siguientes polinomios $P(x)$, $Q(x)$ y $R(x)$, definidos por:

$$P(x) = (k+4)x^2 + 5x + (k-3) \quad Q(x) = -x^2 + 5x - 2 \quad \text{y} \quad R(x) = x^2 - x$$

Según la información anterior, y considerando el parámetro k una constante real:

a) el valor del parámetro k que hace que el polinomio $P(x)$ sea una combinación lineal de los polinomios $Q(x)$ y $R(x)$, corresponde a: $k =$ ✓

b) para el valor correcto del parámetro k , hallado en el apartado a) se puede expresar el polinomio $P(x)$ como una combinación lineal de los polinomios $Q(x)$ y $R(x)$, por lo que: $P(x) =$ ✓ $\cdot Q(x) +$ ✓ $\cdot R(x)$

NOTA: Recuerde que no debe usar ningún otro carácter (ni espacio, punto, coma o símbolo) **solamente debe usar números y en caso de ser necesario el signo negativo**. En caso de usar fracciones debe escribirlas de la forma a/b para representar la fracción $\frac{a}{b}$.

Considerando la información brindada, $P(x)$ es una combinación lineal de los polinomios $Q(x)$ y $R(x)$ si y solo si el sistema con matriz aumentada $(\vec{q}, \vec{r} | \vec{p})$ es consistente.

Entonces, considerando los polinomios como vectores columna y aplicando operaciones elementales por fila para reducir la matriz aumentada, tenemos:

$$\begin{aligned} & \left(\begin{array}{cc|c} -1 & 1 & k+4 \\ 5 & -1 & 5 \\ -2 & 0 & k-3 \end{array} \right) \xrightarrow{-R_1} \left(\begin{array}{cc|c} 1 & -1 & -k-4 \\ 5 & -1 & 5 \\ -2 & 0 & k-3 \end{array} \right) \xrightarrow[R_3 \rightarrow 2R_1 + R_3]{R_2 \rightarrow -5R_1 + R_2} \left(\begin{array}{cc|c} -1 & 1 & -k-4 \\ 0 & 4 & 5k+25 \\ 0 & -2 & -k-11 \end{array} \right) \\ & \xrightarrow{R_3 \rightarrow R_2 + 2R_3} \left(\begin{array}{cc|c} -1 & 1 & -k-4 \\ 0 & 4 & 5k+25 \\ 0 & 0 & 3k+3 \end{array} \right) \end{aligned}$$

De la última fila se obtiene que $3k+3=0$, por lo que $k=-1$.

Luego, se sustituye el valor del parámetro k y se continúa con la reducción de la matriz sin considerar la última fila, tenemos:

$$\left(\begin{array}{cc|c} 1 & -1 & -3 \\ 0 & 4 & 20 \end{array} \right) \xrightarrow{\frac{1}{4} \cdot R_2} \left(\begin{array}{cc|c} 1 & -1 & -3 \\ 0 & 1 & 5 \end{array} \right) \xrightarrow{R_1 \rightarrow R_2 + R_1} \left(\begin{array}{cc|c} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 5 \end{array} \right)$$

Por lo que, la combinación lineal solicitada corresponde a: $3x^2 + 5x - 4 = 2 \cdot (-x^2 + 5x - 2) + 5 \cdot (x^2 - x)$.

Pregunta 8

Correcta

Se puntúa 1,00 sobre 1,00

Determine si cada una de las siguientes afirmaciones es verdadera o falsa.

1) $\pi = \{(x, y, z) : 0 = 4z + 5y - 3x\}$ es un subespacio propio de \mathbb{R}^3 .

2) Sean $V_1 = \{(x, y, z) : 0 = 3x - 3z + 2y\}$ y $V_2 = \{(x, y, z) : 5x + y - 10z = 0\}$ subespacios de un espacio vectorial H , entonces $V_1 \cap V_2$ es un subespacio de H .

Respuestas.

1) $\pi = \{(x, y, z) : 0 = 4z + 5y - 3x\}$ es un subespacio propio de \mathbb{R}^3 , es una afirmación ✓ .

2) Sean $V_1 = \{(x, y, z) : 0 = 3x - 3z + 2y\}$ y $V_2 = \{(x, y, z) : 5x + y - 10z = 0\}$ subespacios de un espacio vectorial H , entonces $V_1 \cap V_2$ es un subespacio de H , es una afirmación ✓ .

1) $\pi = \{(x, y, z) : 0 = 4z + 5y - 3x\}$ es un subespacio propio de \mathbb{R}^3 ya que el conjunto de puntos en \mathbb{R}^3 que se encuentran en un plano que pasa por el origen constituyen un espacio vectorial, por lo tanto π cumple con la propiedad de cerradura bajo la suma y cerradura bajo la multiplicación por un escalar.

2) Si V_1 y V_2 son dos subespacios de un espacio vectorial H , entonces $V_1 \cap V_2$ es un subespacio de H .

Pregunta 9

Finalizado

Se puntúa 5,00 sobre 5,00

Determine los cosenos directores del vector $\vec{v} = (-11, 13, 10)$.

Nota: Recuerde que debe subir una fotografía del procedimiento de respuesta de este ítem. El mismo debe desarrollarlo a mano (no digital) y deberá agregar su nombre, número de cédula y firmar al final del ejercicio si esto no se presenta la respuesta no será calificada.

 [_JessicaVargas_Ejercicio9_.jpg](#)

Solución:

Se calcula la magnitud del vector de \vec{v} .

$$|\vec{v}| = \sqrt{(-11)^2 + 13^2 + 10^2} \quad (1 \text{ punto})$$

$$|\vec{v}| = \sqrt{390} \quad (1 \text{ punto})$$

De esta manera, los cosenos directores del vector están definidos por:

$$\cos(\alpha) = \frac{-11}{\sqrt{390}} \quad (1 \text{ punto})$$

$$\cos(\beta) = \frac{13}{\sqrt{390}} \quad (1 \text{ punto})$$

$$\cos(\gamma) = \frac{10}{\sqrt{390}} \quad (1 \text{ punto})$$

Comentario:

Pregunta 10

Finalizado

Se puntúa 3,00 sobre 5,00

Considere la siguiente matriz:

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

Según la información anterior, determine una base el espacio nulo de A

Nota: Recuerde que debe subir una fotografía del procedimiento de respuesta de este ítem. El mismo debe desarrollarlo a mano (no digital) y deberá agregar su nombre, número de cédula y firmar al final del ejercicio si esto no se presenta la respuesta no será calificada.

 [JessicaVargas_Ejercicio10.jpg](#)

Tenemos que $N_A = \{x \in \mathbb{R}^n : Ax = 0\}$, esto es, el espacio nulo de A . Como A es de tamaño 3×4 , entonces N_A es un subconjunto de \mathbb{R}^4 .

Así, reduciendo la matriz A por filas, tenemos:

$$\left(\begin{array}{cccc|c} -1 & -3 & 0 & 2 & 0 \\ 3 & 4 & 4 & 2 & 0 \\ 1 & -2 & 4 & 6 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow[F_3 \rightarrow F_1 + F_3]{F_2 \rightarrow 3F_1 + F_2} \left(\begin{array}{cccc|c} -1 & -3 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & -5 & 4 & 8 & 0 \\ 0 & -5 & 4 & 8 & 0 \end{array} \right) \quad (1 \text{ punto})$$

$$\xrightarrow{F_3 \rightarrow F_2 + F_3} \left(\begin{array}{cccc|c} -1 & -3 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & -5 & 4 & 8 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \quad (1 \text{ punto})$$

Como N_A es el espacio solución para un sistema homogéneo, se obtiene la siguiente solución para "x" y "z", en términos de "y" y "w":

$$x = -3y + 2w \text{ y } z = \frac{5y}{4} - 4w. \quad (1 \text{ punto})$$

esto es:

$$\begin{pmatrix} -3y + 2w \\ y \\ \frac{5y}{4} - 4w \\ w \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3y \\ y \\ \frac{5y}{4} \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2w \\ 0 \\ -4w \\ w \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} -3y+2w \\ y \\ \frac{5y}{4}-4w \\ w \end{pmatrix} = y \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \\ \frac{5}{4} \\ 0 \end{pmatrix} + w \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -4 \\ 1 \end{pmatrix} \quad (1 \text{ punto})$$

Por tanto, una base para el espacio nulo de A corresponde a:

$$N_A = \text{gen} \left\{ \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \\ \frac{5}{4} \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -4 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \quad (1 \text{ punto})$$

Comentario: