

1) Estudia las discontinuidades y halla las ecuaciones de las asíntotas de la función:

$$f(x) = \frac{1}{1-e^x}$$

2) Utilizando la definición, calcula las derivadas laterales de la función $f(x) = \sqrt{x^2(1+x)}$ en $x=0$.

3) Deriva y simplifica la función:

$$y = \arctg \frac{x}{\sqrt{1-x^2}}$$

4) Mediante el cambio de variable $e^x=t$, halla:

$$\int \frac{e^x \cdot dx}{e^{2x}-1}$$

5) Discute según sea el valor del parámetro m y resuelve, en su caso, el sistema:

$$\left. \begin{array}{l} x+my+m^2z=1 \\ x+my+mz=m \\ x+m^2y+m^2z=m^2 \end{array} \right\}$$

6) Dada la matriz A , demuestra que la matriz $B=A^n$, donde n es un número natural distinto de cero, tiene inversa. Calcula ésta:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & x \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

7) Resuelve la inecuación:

$$\left| \begin{array}{ccc} 1 & 1 & 1 \\ x & x^2 & x^3 \\ x^2 & x^4 & x^6 \end{array} \right| \geq 0$$

8) Halla la ecuación continua de la recta que pasa por el punto A y corta perpendicularmente a la recta r :

$$A(1,2,1) \qquad r \equiv \begin{cases} x-y-z=1 \\ x+z=2 \end{cases}$$

¹ Todos los ejercicios valen lo mismo.

Ejercicio 1: Estudia las discontinuidades y halla las ecuaciones de las asíntotas de la función:

$$f(x) = \frac{1}{1-e^x}$$

* * *

Solución:

1º) $\text{Dom}(f) = (-\infty, 0) \cup (0, +\infty)$:

$$1 - e^x \neq 0 \Rightarrow e^x \neq 1 \Rightarrow x \neq 0$$

2º) La función es continua en su dominio, ya que, si $a \in \text{Dom}(f)$:¹

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

3º) La función presenta una discontinuidad de salto infinito en $x=0$ y, por tanto, la recta $x=0$ es asíntota vertical de la función:

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

4º) Las rectas $y=1$ e $y=0$ son asíntotas horizontales de la función en $-\infty$ y $+\infty$, respectivamente:

$$\lim_{x \rightarrow -\infty} f(x) = \lim_{x \rightarrow -\infty} \frac{1}{1-e^x} = \frac{1}{1-e^{-\infty}} = \frac{1}{1-0} = 1$$

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

Posiciones relativas:

$$f(x) - y = \frac{1}{1-e^x} - 1 = \frac{1-1+e^x}{1-e^x} = \frac{e^x}{1-e^x}$$

Por tanto, como la diferencia es positiva en $-\infty$, ya que numerador y denominador son positivos,² la función se encuentra situada por encima de la asíntota.

$$f(x) - y = \frac{1}{1-e^x} - 0 = \frac{1}{1-e^x}$$

Por tanto, como la diferencia es negativa en $+\infty$, ya que el denominador es negativo,³ la función se encuentra situada por debajo de la asíntota.

¹ Otra forma de estudiar la continuidad es derivando la función.

² La función exponencial e^x es mayor que 0 y menor que 1 si el exponente es negativo.

³ La función exponencial e^x es mayor que 1 si el exponente es positivo.

Ejercicio 2: Utilizando la definición, calcula las derivadas laterales de la función $f(x) = \sqrt{x^2(1+x)}$ en $x=0$.

* * *

Solución:

$$f'_-(0) = \lim_{\substack{x \rightarrow 0 \\ x < 0}} \frac{f(x) - f(0)}{x - 0} = \lim_{\substack{x \rightarrow 0 \\ x < 0}} \frac{\sqrt{x^2(1+x)} - 0}{x} \stackrel{1}{=} \lim_{\substack{x \rightarrow 0 \\ x < 0}} \frac{-x \cdot \sqrt{1+x}}{x} = \lim_{\substack{x \rightarrow 0 \\ x < 0}} (-\sqrt{1+x}) = -1$$

$$f'_+(0) = \lim_{\substack{x \rightarrow 0 \\ x > 0}} \frac{f(x) - f(0)}{x - 0} = \lim_{\substack{x \rightarrow 0 \\ x > 0}} \frac{\sqrt{x^2(1+x)} - 0}{x} \stackrel{2}{=} \lim_{\substack{x \rightarrow 0 \\ x > 0}} \frac{x \cdot \sqrt{1+x}}{x} = \lim_{\substack{x \rightarrow 0 \\ x > 0}} \sqrt{1+x} = 1$$

¹ Como $x < 0$, $\sqrt{x^2} = |x| = -x$.

² Como $x > 0$, $\sqrt{x^2} = |x| = x$.

Ejercicio 3: Deriva y simplifica la función:

$$y = \operatorname{arc\,tg} \frac{x}{\sqrt{1-x^2}}$$

* * *

Solución:

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

Ejercicio 4: Mediante el cambio de variable $e^x=t$, halla:

$$\int \frac{e^x \cdot dx}{e^{2x}-1}$$

* * *

Solución:

Hacemos el cambio de variable:

$$e^x=t, \quad e^x \cdot dx=dt$$

$$\int \frac{e^x \cdot dx}{e^{2x}-1} = \int \frac{dt}{t^2-1}$$

Como se trata de una integral racional, calculamos las raíces del denominador:

$$t^2-1=0 \Rightarrow t^2=1 \Rightarrow t=\pm 1$$

Por tanto:¹

$$\begin{aligned} \frac{1}{t^2-1} &= \frac{1}{(t-1)(t+1)} = \frac{A}{t-1} + \frac{B}{t+1} = \frac{A(t+1)+B(t-1)}{(t+1)(t-1)} \Rightarrow \\ \Rightarrow 1 &= A(t+1)+B(t-1) \Rightarrow \begin{cases} \text{Si } t=1 \Rightarrow 1=2A \Rightarrow A=1/2 \\ \text{Si } t=-1 \Rightarrow 1=-2B \Rightarrow B=-1/2 \end{cases} \end{aligned}$$

En consecuencia:

$$\begin{aligned} \int \frac{e^x \cdot dx}{e^{2x}-1} &= \int \frac{1}{t^2-1} \cdot dt = \int \frac{1/2}{t-1} \cdot dt + \int \frac{-1/2}{t+1} \cdot dt = \frac{1}{2} \cdot \int \frac{1}{t-1} \cdot dt - \frac{1}{2} \cdot \int \frac{1}{t+1} \cdot dt \stackrel{2}{=} \\ &= \frac{1}{2} \cdot \ln|t-1| - \frac{1}{2} \cdot \ln|t+1| + C \stackrel{3}{=} \frac{1}{2} \cdot \ln|e^x-1| - \frac{1}{2} \cdot \ln|e^x+1| + C \end{aligned}$$

Comprobación:

$$\begin{aligned} \left(\frac{1}{2} \cdot \ln|e^x-1| - \frac{1}{2} \cdot \ln|e^x+1| \right)' &= \frac{1}{2} \cdot \frac{e^x}{e^x-1} - \frac{1}{2} \cdot \frac{e^x}{e^x+1} = \frac{e^x}{2(e^x-1)} - \frac{e^x}{2(e^x+1)} = \\ &= \frac{e^x(e^x+1) - e^x(e^x-1)}{2(e^x-1)(e^x+1)} = \frac{e^x(e^x+1 - e^x+1)}{2(e^{2x}-1)} = \frac{2e^x}{2(e^{2x}-1)} = \frac{e^x}{e^{2x}-1} \end{aligned}$$

¹ Aplicamos el método de descomposición en fracciones simples.

² Se trata de integrales casi inmediatas de tipo logaritmo. Si se desea, puede simplificarse el resultado final agrupando los sumandos mediante las propiedades de los logaritmos.

³ Deshacemos el cambio.

Ejercicio 5: Discute según sea el valor del parámetro m y resuelve, en su caso, el sistema:

$$\left. \begin{array}{l} x+my+m^2z=1 \\ x+my+mz=m \\ x+m^2y+m^2z=m^2 \end{array} \right\}$$

* * *

Solución:

Aplicamos el método de Gauss:

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

$$\rightarrow \begin{cases} m(m-1)=0 \\ m(1-m)=0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} m=0 \\ m=1 \end{cases}$$

Estudiamos los distintos casos:

1°) Si $m=0$, el sistema es incompatible:⁴

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

2°) Si $m=1$, el sistema es compatible indeterminado y la solución depende de dos parámetros:

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

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

$$\left. \begin{array}{l} x+my+m^2z=1 \\ (m^2-m)y=m^2-1 \\ (m-m^2)z=m-1 \end{array} \right\} \Rightarrow z=\frac{m-1}{m(1-m)} \Rightarrow \boxed{z=-\frac{1}{m}} \Rightarrow (m^2-m)y=m^2-1 \Rightarrow y=\frac{(m+1)(m-1)}{m(m-1)} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \boxed{y=\frac{m+1}{m}} \Rightarrow x=1-my-m^2z=1-m-1+m \Rightarrow \boxed{x=0}$$

¹ $2^{af}-1^{af}$; $3^{af}-1^{af}$.

² $2^{af} \leftrightarrow 3^{af}$.

³ 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°).

⁴ Ya que contiene ecuaciones incompatibles.

Ejercicio 6: Dada la matriz A , demuestra que la matriz $B=A^n$, donde n es un número natural distinto de cero, tiene inversa. Calcula ésta:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & x \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

* * *

Solución:

1º) Calculamos $B=A^n$:

$$A^1 = \begin{pmatrix} 1 & x \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$A^2 = \begin{pmatrix} 1 & x \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & x \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 2x \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$A^3 = \begin{pmatrix} 1 & x \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 2x \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 3x \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$A^4 = \begin{pmatrix} 1 & x \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 3x \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 4x \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Por tanto:

$$B=A^n = \begin{pmatrix} 1 & nx \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

2º) Como $|B| \neq 0$, B tiene inversa:

$$|B| = \begin{vmatrix} 1 & nx \\ 0 & 1 \end{vmatrix} = 1$$

Hallamos la inversa de B por el método de Gauss:¹

$$\left(\begin{array}{cc|cc} 1 & nx & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \end{array} \right) \stackrel{2}{\sim} \left(\begin{array}{cc|cc} 1 & 0 & 1 & -nx \\ 0 & 1 & 0 & 1 \end{array} \right) \rightarrow B^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & -nx \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Comprobación:

$$\begin{pmatrix} 1 & nx \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & -nx \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1+0 & -nx+nx \\ 0+0 & 0+1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

¹ También puede hacerse mediante determinantes.

² 1ªf-nx·2ªf.

Ejercicio 7: Resuelve la inecuación:

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ x & x^2 & x^3 \\ x^2 & x^4 & x^6 \end{vmatrix} \geq 0$$

* * *

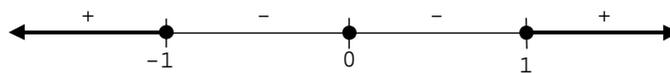
Solución:

$$\begin{aligned} \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ x & x^2 & x^3 \\ x^2 & x^4 & x^6 \end{vmatrix} &\stackrel{1}{=} \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 \\ x & x^2-x & x^3-x^2 \\ x^2 & x^4-x^2 & x^6-x^4 \end{vmatrix} \stackrel{2}{=} \begin{vmatrix} x^2-x & x^3-x^2 \\ x^4-x^2 & x^6-x^4 \end{vmatrix} = \\ &= \begin{vmatrix} x(x-1) & x^2(x-1) \\ x^2(x^2-1) & x^4(x^2-1) \end{vmatrix} \stackrel{3}{=} x(x-1)x^2(x^2-1) \begin{vmatrix} 1 & x \\ 1 & x^2 \end{vmatrix} = \\ &= x^3(x-1)^2(x+1)(x^2-x) = x^4(x-1)^3(x+1) \end{aligned}$$

Por tanto, la inecuación que tenemos que resolver es la siguiente:

$$x^4(x-1)^3(x+1) \geq 0$$

Estudiamos el signo de la expresión:



La solución es, pues, $(-\infty, -1] \cup \{0\} \cup [1, +\infty)$.

¹ $3^a c - 2^a c$; $2^a c - 1^a c$.

² Desarrollamos el determinante por los elementos de la primera fila.

³ Extraemos fuera del determinante los factores $x(x-1)$ y $x^2(x^2-1)$ de las filas primera y segunda, respectivamente.

Ejercicio 8: Halla la ecuación continua de la recta que pasa por el punto A y corta perpendicularmente a la recta r:

$$A(1,2,1) \qquad r \equiv \begin{cases} x-y-z=1 \\ x+z=2 \end{cases}$$

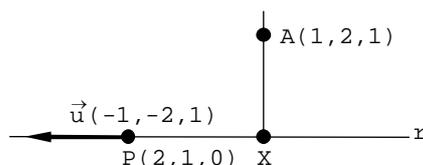
* * *

Solución:

Calculamos una determinación lineal de la recta r:

$$\begin{cases} x-y-z=1 \\ x+z=2 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} y=-1+2-z \\ x=2-z \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x=2-\alpha \\ y=1-2\alpha \\ z=\alpha \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} P(2,1,0) \\ \vec{u}(-1,-2,1) \end{cases}$$

Sea AX la recta perpendicular a r trazada desde A:



Como los vectores \vec{u} y $\vec{u} \wedge [\vec{PA}]$ son perpendiculares a la recta AX, un vector direccional de ésta es el producto vectorial de dichos vectores:¹

$$\begin{aligned} \vec{u} \wedge (\vec{u} \wedge [\vec{PA}]) &= \vec{u} \wedge \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ -1 & -2 & 1 \\ -1 & 1 & 1 \end{vmatrix} = \vec{u} \wedge (-3\vec{i} - 3\vec{k}) = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ -1 & -2 & 1 \\ -3 & 0 & -3 \end{vmatrix} = 6\vec{i} - 6\vec{j} - 6\vec{k} = 6(\vec{i} - \vec{j} - \vec{k}) \Rightarrow \\ \Rightarrow AX &\equiv \frac{x-1}{1} = \frac{y-2}{-1} = \frac{z-1}{-1} \end{aligned}$$

* * *

También puede calcularse la recta AX como intersección del plano determinado por el punto A y la recta r con el plano perpendicular a esta recta que pasa por A. O calculando el punto X como intersección de este último plano y la recta r; o considerando que los vectores \vec{u} y $[\vec{AX}]$ son perpendiculares; o calculando el punto de la recta r más próximo a A; o aplicando el teorema de Pitágoras al triángulo PAX (en este caso, al ser X=P, te saldrá una solución doble).²

¹ Otra forma de hallar un vector direccional consiste en calcular X(x,y,z) teniendo en cuenta que el vector $[\vec{PX}]$ es la proyección del vector $[\vec{PA}]$ sobre \vec{u} .

² Al aplicar el teorema de Pitágoras al triángulo APX, siempre sale como una de las soluciones el punto P de la recta r, ya que, si en la fórmula del teorema, sustituyes X por P, se obtiene $PP^2 + PA^2 = PA^2$, esto es, $PA^2 = PA^2$, lo que siempre es cierto.