



Fundamentos Matemáticos
Examen de Julio (Tipo A)
Arquitecto Técnico
6-7-2009. 9.30-12.30h

Apellidos, Nombre:

DNI:

GRUPO:

Introduce las respuestas en los recuadros. Los cálculos se entregan en hojas aparte, junto con esta hoja. Una respuesta no acompañada de los cálculos y/o razonamientos correspondientes contará negativamente.

1. Estima el valor de $\sqrt{\frac{1}{3}}$ utilizando un polinomio de Taylor de grado 3 de la función $f(x) = \sqrt{x}$ en el punto $x_0 = \frac{1}{4}$

Respuesta: (en fracción, sin decimales)

$$P_3\left(\frac{1}{3}\right) = \frac{499}{864} \quad 1.25p$$

Usando el resto de Lagrange, calcula qué grado n debe tener el polinomio de Taylor para que el error cometido sea menor que 10^{-5} .

Respuesta: $n \geq 6$ 1.5p

2. Sea la transformación lineal $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ dada por:

$$T(1, 1, 1) = (1, 1, 1)$$

$$T(0, 2, 3) = (9, 10, 8)$$

$$T(0, 0, 3) = (8, 8, 7)$$

Calcula:

- a) La matriz M de la transformación lineal T respecto a la base canónica 1p

$$M = \begin{pmatrix} -13/6 & 1/2 & 8/3 \\ -8/3 & 1 & 8/3 \\ -11/6 & 1/2 & 7/3 \end{pmatrix}$$

- b) Los autovalores (de mayor a menor) 1p

$$\lambda_1 = 1, \lambda_2 = 1/2, \lambda_3 = -1/3$$

- c) La matriz de paso (columnas en el mismo orden que los autovalores) 1p

$$P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & 2 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

- d) La matriz de paso inversa 0.75p

$$P^{-1} = \begin{pmatrix} -2 & 1 & 2 \\ 1 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

- e) La potencia infinita de M 0.75p

$$M^\infty = \begin{pmatrix} -2 & 1 & 2 \\ -2 & 1 & 2 \\ -2 & 1 & 2 \end{pmatrix}$$

3. Dadas las dos rectas:

$$R = \begin{cases} 2x + z = -1 \\ 2x + y + z = 1 \end{cases}, R' = \begin{cases} 2x + y = 5 \\ 2x + y + z = 3 \end{cases}$$

Calcula:

- a) Un punto P_0 de R y otro P'_0 de R' (te doy la primera coordenada): 0.5p

$$P_0 = (1, 2, -3), P'_0 = (1, 3, -2)$$

- b) Un vector director \vec{d} de R y otro \vec{d}' de R' (te doy la primera coordenada): 0.5p

$$\vec{d} = (1, 0, -2), \vec{d}' = (1, -2, 0)$$

- c) Calcula la distancia entre R y R' por mínimos cuadrados. Para ello define la distancia al cuadrado entre un punto $P = P_0 + \alpha \vec{d}$ de R y otro punto $P' = P'_0 + \beta \vec{d}'$ de R' como una función de dos variables:

$$f(\alpha, \beta) = \|P - P'\|^2$$

y calcula los valores α_0 y β_0 que hacen mínima la función $f(\alpha, \beta)$

$$\alpha_0 = -1/3, \beta_0 = 1/3 \quad 1p$$

Calcula entonces la distancia entre R y R' como:

$$d(R, R') = \sqrt{f(\alpha_0, \beta_0)} = \sqrt{2/3} \quad 0.75p$$



Fundamentos Matemáticos
Examen de Julio (Tipo B)
Arquitecto Técnico
6-7-2009. 9.30-12.30h

Apellidos, Nombre:

DNI:

GRUPO:

Introduce las respuestas en los recuadros. Los cálculos se entregan en hojas aparte, junto con esta hoja. Una respuesta no acompañada de los cálculos y/o razonamientos correspondientes contará negativamente.

1. Estima el valor de $\sqrt{\frac{2}{5}}$ utilizando un polinomio de Taylor de grado 3 de la función $f(x) = \sqrt{x}$ en el punto $x_0 = \frac{1}{4}$

Respuesta: (en fracción, sin decimales)

$$P_3\left(\frac{2}{5}\right) = \frac{2537}{4000} \quad 1.25p$$

Usando el resto de Lagrange, calcula qué grado n debe tener el polinomio de Taylor para que el error cometido sea menor que 10^{-3} .

Respuesta: $n \geq 5$ 1.5p

2. Sea la transformación lineal $T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ dada por:

$$\begin{aligned} T(1, 1, 1) &= (1, 1, 1) \\ T(0, 2, 2) &= (-3, -4, -4) \\ T(0, 0, 3) &= (2, 2, 3) \end{aligned}$$

Calcula:

- a) La matriz M de la transformación lineal T respecto a la base canónica 1p

$$M = \begin{pmatrix} 5/2 & -13/6 & 2/3 \\ 3 & -8/3 & 2/3 \\ 3 & -3 & 1 \end{pmatrix}$$

- b) Los autovalores (de mayor a menor) 1p

$$\lambda_1 = 1, \lambda_2 = 1/3, \lambda_3 = -1/2$$

- c) La matriz de paso (columnas en el mismo orden que los autovalores) 1p

$$P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

- d) La matriz de paso inversa 0.75p

$$P^{-1} = \begin{pmatrix} 2 & -2 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

- e) La potencia infinita de M 0.75p

$$M^\infty = \begin{pmatrix} 2 & -2 & 1 \\ 2 & -2 & 1 \\ 2 & -2 & 1 \end{pmatrix}$$

3. Dadas las dos rectas:

$$R = \begin{cases} 2x + y = 5 \\ 2x + y + z = 3 \end{cases}, R' = \begin{cases} 2x + z = -1 \\ 2x + y + z = 1 \end{cases}$$

Calcula:

- a) Un punto P_0 de R y otro P'_0 de R' (te doy la primera coordenada): 0.5p

$$P_0 = (1, 3, -2), P'_0 = (1, 2, -3)$$

- b) Un vector director \vec{d} de R y otro \vec{d}' de R' (te doy la primera coordenada): 0.5p

$$\vec{d} = (1, -2, 0), \vec{d}' = (1, 0, -2)$$

- c) Calcula la distancia entre R y R' por mínimos cuadrados. Para ello define la distancia al cuadrado entre un punto $P = P_0 + \alpha \vec{d}$ de R y otro punto $P' = P'_0 + \beta \vec{d}'$ de R' como una función de dos variables:

$$f(\alpha, \beta) = \|P - P'\|^2$$

y calcula los valores α_0 y β_0 que hacen mínima la función $f(\alpha, \beta)$

$$\alpha_0 = 1/3, \beta_0 = -1/3 \quad 1p$$

Calcula entonces la distancia entre R y R' como:

$$d(R, R') = \sqrt{f(\alpha_0, \beta_0)} = \sqrt{2/3} \quad 0.75p$$

Soluciones examen FMAT julio 2009

① $f(x) = \sqrt{x}$, $x_0 = \frac{1}{4}$, $P_3(x) = \frac{1}{4} + x - (x - \frac{1}{4})^2 + 2(x - \frac{1}{4})^3$

A) $P_3(\frac{1}{3}) = \frac{499}{864}$, B) $P_3(\frac{2}{5}) = \frac{2537}{4000}$

$R_n(x, \sigma) = \frac{f^{(n+1)}(\xi)}{(n+1)!} (x - \frac{1}{4})^{n+1} \leq \frac{f^{(n+1)}(\frac{1}{4})}{(n+1)!} (x - \frac{1}{4})^{n+1} = E_n(x)$

$\frac{1}{4} < \sigma < \frac{1}{3}$

A) $x = \frac{1}{3} \rightarrow E_3 \approx 2.4 \cdot 10^{-4}$, $E_4 \approx 5.6 \cdot 10^{-5}$, $E_5 \approx 1.4 \cdot 10^{-5}$, $E_6 \approx 3.7 \cdot 10^{-6} < 10^{-5} \Rightarrow n \geq 6$

B) $x = \frac{2}{5} \rightarrow E_3 \approx 2.5 \cdot 10^{-3}$, $E_4 \approx 1.06 \cdot 10^{-3}$, $E_5 \approx 4.78 \cdot 10^{-4} < 10^{-3} \Rightarrow n \geq 5$

② TIPO A

$$M_T(B_c) = \begin{pmatrix} -\frac{13}{6} & \frac{1}{2} & \frac{8}{3} \\ -\frac{8}{3} & 1 & \frac{8}{3} \\ -\frac{11}{6} & \frac{1}{2} & \frac{7}{3} \end{pmatrix} = \frac{1}{6} \begin{pmatrix} -13 & 3 & 16 \\ -16 & 6 & 16 \\ -11 & 3 & 14 \end{pmatrix} = M = \frac{1}{6} M'$$

$|M - \lambda I| = -\lambda^3 + \frac{7}{6}\lambda^2 - \frac{1}{6} = 0$ o también $|M' - \sigma I| = -\sigma^3 + 7\sigma^2 - 36 = 0$

donde $\sigma = 6\lambda$. Del enunciado $T(1,1,1) = (1,1,1)$ sabemos que

$\vec{v}_1 = (1,1,1)$ es autovector de M con autovalor $\lambda = 1 \Rightarrow \sigma_1 = 6$,

con lo cual, haciendo Ruffini en $-\sigma^3 + 7\sigma^2 - 36 = 0 \Rightarrow$

$$\begin{array}{c|ccc} -1 & 7 & 0 & -36 \\ 6 & -6 & 6 & 36 \\ \hline -1 & 1 & 6 & 0 \end{array} \Rightarrow \begin{array}{l} -\sigma^2 + \sigma + 6 = 0 \Rightarrow \sigma = \frac{-1 \pm \sqrt{1+24}}{-2} \\ \sigma = 3, -2 \end{array}$$

$\lambda = \frac{\sigma}{6} = \frac{6}{6}, \frac{3}{6}, \frac{-2}{6} = 1, \frac{1}{2}, -\frac{1}{3}$

$\Rightarrow D = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1/2 & 0 \\ 0 & 0 & -1/3 \end{pmatrix}$

Vectores propios:

1) $\alpha_1 = 1 \Rightarrow \vec{v}_1 = (1, 1, 1)$ (del enunciado)

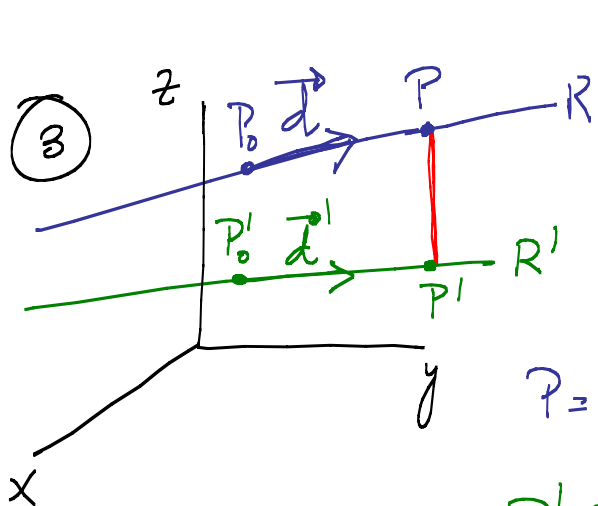
2) $\alpha_2 = \frac{1}{2} \Rightarrow \sigma_2 = 3 \Rightarrow (M - 3I) \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow (x, y, z) \propto (1, 0, 1) = \vec{v}_2$

3) $\alpha_3 = -\frac{1}{2} \Rightarrow \sigma_3 = -2 \Rightarrow (M + 2I) \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow (x, y, z) \propto (2, 2, 1) = \vec{v}_3$

De manera que: $P = (\vec{v}_1 | \vec{v}_2 | \vec{v}_3) = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & 2 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow P^{-1} = \begin{pmatrix} -1 & -2 & 1 & 2 \\ 1 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & -1 \end{pmatrix}$

$M^\infty = P D^\infty P^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & 2 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -2 & 1 & 2 \\ 1 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 & 1 & 2 \\ -2 & 1 & 2 \\ -2 & 1 & 2 \end{pmatrix}$

Idem para tipo B.



$P_0 = (1, 2, -3)$ $\vec{d} \propto \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ 2 & 0 & 1 \\ 2 & 1 & 1 \end{vmatrix} = (-1, 0, 2) \propto (1, 0, -2)$

$P'_0 = (1, 3, -2)$ $\vec{d}' \propto \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ 2 & 1 & 0 \\ 2 & 1 & 1 \end{vmatrix} = (1, -2, 0)$

$P = P_0 + \alpha \vec{d} = (1, 2, -3) + \alpha(1, 0, -2) = (1 + \alpha, 2, -3 - 2\alpha)$

$P' = P'_0 + \beta \vec{d}' = (1, 3, -2) + \beta(1, -2, 0) = (1 + \beta, 3 - 2\beta, -2)$

$$P - P' = (\alpha - \beta, -1 + 2\beta, -1 - 2\alpha)$$

$$f(\alpha, \beta) = \|P - P'\|^2 = (\alpha - \beta)^2 + (-1 + 2\beta)^2 + (-1 - 2\alpha)^2$$

$$\left. \begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial \alpha} &= 2(2 + 5\alpha - \beta) = 0 \\ \frac{\partial f}{\partial \beta} &= 2(-2 - \alpha + 5\beta) = 0 \end{aligned} \right\} \Rightarrow \boxed{\alpha_0 = -\frac{1}{3}}, \boxed{\beta_0 = \frac{1}{3}}$$

$$\boxed{d(R, R')} = \sqrt{f(\alpha_0, \beta_0)} = \sqrt{(\alpha_0 - \beta_0)^2 + (-1 + 2\beta_0)^2 + (-1 - 2\alpha_0)^2} = \boxed{\sqrt{\frac{2}{3}}}$$

Idem para Tipo B Cambiando R por R' .