

Opción A

A.1- Estudia el siguiente sistema de ecuaciones lineales dependientes del parámetro real a y

$$\text{resuélvelo en los casos que es compatible} \begin{cases} 2x + y - 2z = 0 \\ 2x + (a+1)y = 2 \\ 2x + (a+1)y + (a^2 - 1)z = a + 3 \end{cases} \quad (3 \text{ puntos})$$

$$|A| = \begin{vmatrix} 2 & 1 & -2 \\ 2 & a+1 & 0 \\ 2 & a+1 & a^2 - 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 2 & 1 & -2 \\ 0 & a & 2 \\ 0 & a & a^2 + 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 2 & 1 & -2 \\ 0 & a & 2 \\ 0 & 0 & a^2 - 1 \end{vmatrix} = 2a(a^2 - 1) = 2a(a-1)(a+1) \Rightarrow \text{Si } |A| = 0 \Rightarrow$$

$$2a(a-1)(a+1) = 0 \Rightarrow \begin{cases} a-1=0 \Rightarrow a=1 \\ a+1=0 \Rightarrow a=-1 \\ a=0 \end{cases}$$

$\forall a \in \mathbb{R} - \{-1, 0, 1\} \Rightarrow |A| \neq 0 \Rightarrow \text{rang}(A) = 3 = \text{Número de incógnitas} \Rightarrow \text{Sist. Compatible Determinado}$

Si $a = -1$

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 2 & 1 & -2 & 0 \\ 2 & 0 & 0 & 2 \\ 2 & 0 & 0 & 2 \end{array} \right) \equiv \left(\begin{array}{ccc|c} 2 & 1 & -2 & 0 \\ 0 & -1 & 2 & 2 \\ 0 & -1 & 2 & 2 \end{array} \right) \Rightarrow \left(\begin{array}{ccc|c} 2 & 1 & -2 & 0 \\ 0 & -1 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \Rightarrow \text{rang}(A) = \text{rang}(A/B) = 2 < \text{Número de incógnitas}$$

Sistema Compatible Indeterminado $\Rightarrow -y + 2z = 2 \Rightarrow y = -2 + 2z \Rightarrow 2x - 2 + 2z - 2z = 0 \Rightarrow 2x = -4 \Rightarrow$

Solución $\Rightarrow (x, y, z) = (-2, -2 + 2\lambda, \lambda)$

Si $a = 0$

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 2 & 1 & -2 & 0 \\ 2 & 1 & 0 & 2 \\ 2 & 1 & -1 & 3 \end{array} \right) \equiv \left(\begin{array}{ccc|c} 2 & 1 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \end{array} \right) \equiv \left(\begin{array}{ccc|c} 2 & 1 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \end{array} \right) \equiv \left(\begin{array}{ccc|c} 2 & 1 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{array} \right) \Rightarrow 0z = 2 \Rightarrow z = \frac{2}{0} \Rightarrow \text{Sin solución}$$

Sistema Incompatible

Si $a = 1$

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 2 & 1 & -2 & 0 \\ 2 & 2 & 0 & 2 \\ 2 & 2 & 0 & 4 \end{array} \right) \equiv \left(\begin{array}{ccc|c} 2 & 1 & -2 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 2 \\ 0 & 1 & 2 & 4 \end{array} \right) \equiv \left(\begin{array}{ccc|c} 2 & 1 & -2 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{array} \right) \Rightarrow 0z = 2 \Rightarrow z = \frac{2}{0} \Rightarrow \text{Sin solución} \Rightarrow$$

Sistema Incompatible

Soluciones cuando es Compatible Determinado

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

$$= -\frac{2 \cdot (a+1)^2 - 2(a+1)(a+3)}{2a(a-1)(a+1)} = -\frac{2(a+1)(a+1-2a-6)}{2a(a-1)(a+1)} = -\frac{(-a-5)}{a(a-1)} = \frac{a+5}{a(a-1)}$$

Continuación del Problema A.1

Continuación Soluciones cuando es Compatible Determinado

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

$$y = \frac{2 \cdot (a^2 - a - 2)}{a(a-1)(a+1)} = \frac{2 \cdot (a-2)(a+1)}{a(a-1)(a+1)} = \frac{2 \cdot (a-2)}{a(a-1)}$$

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

$$\text{Solución} \Rightarrow (x, y, z) = \left(\frac{a+5}{a(a-1)}, \frac{2 \cdot (a-2)}{a(a-1)}, \frac{1}{a+1} \right)$$

A.2 Halla la ecuación continua de la recta que pasa por el punto $P \equiv (1, 0, 1)$ y no corta al plano $\pi_1 \equiv 3x - y - z + 1 = 0$ ni al plano que pasa por los puntos $Q_1 \equiv (1, -1, 1)$, $Q_2 \equiv (0, 1, -2)$ y $Q_3 \equiv (-1, 0, 1)$ (2 puntos)

Si no corta a los planos es que es, la recta r , paralela a ambos y por lo tanto su vector director es el de la recta que determinan los dos planos, que se hallará como el producto vectorial de los vectores directores de estos

Para hallar π_2 contamos con los vectores $\vec{Q}_1\vec{Q}_2$, $\vec{Q}_1\vec{Q}_3$ y $\vec{Q}_1\vec{G}$, siendo G el punto generador del plano. Estos tres vectores son coplanarios (pertenecen al mismo plano) y el vector $\vec{Q}_1\vec{G}$ es combinación lineal de los otros dos, por eso el determinante de la matriz formada por ellos es nulo y la ecuación pedida del plano

$$\begin{cases} \vec{Q}_1\vec{Q}_2 \equiv (0, 1, -2) - (1, -1, 1) = (-1, 2, -3) \\ \vec{Q}_1\vec{Q}_3 \equiv (-1, 0, 1) - (1, -1, 1) = (-2, 1, 0) \\ \vec{Q}_1\vec{G} \equiv (x, y, z) - (1, -1, 1) = (x-1, y+1, z-1) \end{cases} \Rightarrow \pi_2 \equiv \begin{vmatrix} x-1 & y+1 & z-1 \\ -1 & 2 & -3 \\ -2 & 1 & 0 \end{vmatrix} = 0 \Rightarrow$$

$$6(y+1) - (z-1) + 4(z-1) + 3(x-1) = 0 \Rightarrow 3(x-1) + 6(y+1) + 3(z-1) = 0 \Rightarrow$$

$$(x-1) + 2(y+1) + (z-1) = 0 \Rightarrow \pi_2 \equiv x + 2y + z = 0$$

$$\begin{cases} \vec{v}_{\pi_1} = (3, -1, -1) \\ \vec{v}_{\pi_2} = (1, 2, 1) \end{cases} \Rightarrow \vec{v}_r = \vec{v}_{\pi_1} \times \vec{v}_{\pi_2} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 3 & -1 & -1 \\ 1 & 2 & 1 \end{vmatrix} = -\vec{i} - \vec{j} + 6\vec{k} + \vec{k} + 2\vec{i} - 3\vec{j} = \vec{i} - 4\vec{j} + 7\vec{k} \Rightarrow$$

$$\vec{v}_r = (1, -4, 7) \Rightarrow r \equiv x-1 = \frac{y}{-4} = \frac{z-1}{7}$$

Opción B

B.1.- Dadas la matrices $A = \begin{pmatrix} 1 & t \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$ y $B = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 0 & t \end{pmatrix}$, calcula el valor de t para que se cumpla que $\mathbf{AB} = \mathbf{BA}$ (2 puntos)

$$\begin{cases} \mathbf{AB} = \begin{pmatrix} 1 & t \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 0 & t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & t^2 - 1 \\ 0 & 2t \end{pmatrix} \\ \mathbf{BA} = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 0 & t \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & t \\ 0 & 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 2t - 2 \\ 0 & 2t \end{pmatrix} \end{cases} \Rightarrow \mathbf{AB} = \mathbf{BA} \Rightarrow t^2 - 1 = 2t - 2 \Rightarrow t^2 - 2t + 1 = 0 \Rightarrow$$

$$\Delta = (-2)^2 - 4 \cdot 1 \cdot 1 = 4 - 4 = 0 \Rightarrow t = \frac{2}{2} = 1$$

B.2.- Se sabe que los puntos $P_1 \equiv (2, -3, 3)$ y $P_3 \equiv (0, 1, -1)$ son vértices de un cuadrado

C. Halla los otros dos vértices de C, sabiendo que están en la recta $r \equiv \frac{x-3}{-2} = \frac{y+2}{1} = \frac{z+1}{2}$

(3 puntos)

Veamos, primeramente si las rectas r y la formada con los puntos P_1 y P_3 son paralelas o perpendiculares, en el primer caso los vértices serían contiguos; de ser perpendiculares son los vértices de la diagonal

Si son paralelas sus vectores directores son iguales o proporcionales; si son perpendiculares su producto escalar es nulo

$$\begin{cases} \overrightarrow{P_1P_3} = (0, 1, -1) - (2, -3, 3) = (-2, 4, -4) \equiv (1, -2, 2) \Rightarrow \\ \vec{v}_r = (-2, 1, 2) \end{cases}$$

$$\begin{cases} \frac{1}{-2} \neq \frac{-2}{1} \\ \overrightarrow{P_1P_3} \cdot \vec{v}_r = (1, -2, 2) \cdot (-2, 1, 2) = -2 - 2 + 4 = 0 \end{cases} \Rightarrow \text{Son perpendiculares} \Rightarrow \overrightarrow{P_1P_3} \perp \vec{v}_r \Rightarrow$$

Determinada la diagonal, P_1P_3 , hallaremos su punto medio M que será el punto medio de la otra diagonal que es la recta dada siendo la distancia de M a P_2 o P_4 la misma que a P_1 o P_3

$$M \equiv \left(\frac{0+2}{2}, \frac{1+(-3)}{2}, \frac{-1+3}{2} \right) = (1, -1, 1) \Rightarrow$$

$$\overrightarrow{P_1M} = (1, -1, 1) - (2, -3, 3) = (-1, 2, -2) \Rightarrow |\overrightarrow{P_1M}| = \sqrt{(-1)^2 + 2^2 + (-2)^2} = \sqrt{9} = 3u$$

$$r \equiv \begin{cases} x = 3 - 2\lambda \\ y = -2 + \lambda \Rightarrow \overrightarrow{P_2M} = \overrightarrow{P_4M} = (3 - 2\lambda, -2 + \lambda, -1 + 2\lambda) - (1, -1, 1) = (2 - 2\lambda, -1 + \lambda, -2 + 2\lambda) \Rightarrow \\ z = -1 + 2\lambda \end{cases}$$

$$|\overrightarrow{P_2M}| = |\overrightarrow{P_4M}| = \pm 3 \Rightarrow \sqrt{(2 - 2\lambda)^2 + (-1 + \lambda)^2 + (-2 + 2\lambda)^2} = \pm 3 \Rightarrow$$

$$(2 - 2\lambda)^2 + (-1 + \lambda)^2 + (-2 + 2\lambda)^2 = 9 \Rightarrow 4 - 8\lambda + 4\lambda^2 + 1 - 2\lambda + \lambda^2 + 4 - 8\lambda + 4\lambda^2 = 9 \Rightarrow$$

$$9 - 18\lambda + 9\lambda^2 = 9 \Rightarrow -18\lambda + 9\lambda^2 = 0 \Rightarrow 9\lambda(\lambda - 2) = 0 \Rightarrow \begin{cases} \lambda = 0 \\ \lambda - 2 = 0 \Rightarrow \lambda = 2 \end{cases}$$

$$\text{Con } \lambda = 0 \Rightarrow P_2 \equiv (3 - 2 \cdot 0, -2 + 0, -1 + 2 \cdot 0) = (3, -2, -1)$$

$$\text{Con } \lambda = 2 \Rightarrow P_4 \equiv (3 - 2 \cdot 2, -2 + 2, -1 + 2 \cdot 2) = (-1, 0, 3)$$

Opción C**C.1.-** Halla la integral indefinida $\int x^2 \operatorname{sen}(2x) dx$ (2 puntos)

$$I = \int x^2 \operatorname{sen}(2x) dx = -\frac{x^2 \cos(2x)}{2} - \frac{2}{2} \int x \cdot [-\cos(2x)] dx = -\frac{x^2 \cos(2x)}{2} + \int x \cos(2x) dx$$

$$\text{Por partes} \Rightarrow \begin{cases} x^2 = u \Rightarrow 2x dx = du \\ \operatorname{sen}(2x) dx = dv \Rightarrow v = \int \operatorname{sen}(2x) dx = \int \operatorname{sen} t \frac{dt}{2} = -\frac{\cos t}{2} = -\frac{\cos(2x)}{2} \end{cases}$$

$$2x = t \Rightarrow 2 dx = dt \Rightarrow dx = \frac{dt}{2}$$

$$I = -\frac{x^2 \cos(2x)}{2} + \int x \cos(2x) dx = -\frac{x^2 \cos(2x)}{2} + \frac{x \cdot \operatorname{sen}(2x)}{2} - \frac{1}{2} \int \operatorname{sen}(2x) dx$$

$$\begin{cases} x = u \Rightarrow dx = du \\ \cos(2x) dx = dv \Rightarrow v = \int \cos(2x) dx = \int \cos t \frac{dt}{2} = \frac{\operatorname{sen} t}{2} = \frac{\operatorname{sen}(2x)}{2} \end{cases}$$

$$I = -\frac{x^2 \cos(2x)}{2} + \frac{x \cdot \operatorname{sen}(2x)}{2} - \frac{1}{2} \int \operatorname{sen} t \frac{dt}{2} = -\frac{x^2 \cos(2x)}{2} + \frac{x \cdot \operatorname{sen}(2x)}{2} - \frac{1}{4} \cdot (-\cos t)$$

$$I = -\frac{x^2 \cos(2x)}{2} + \frac{x \cdot \operatorname{sen}(2x)}{2} + \frac{\cos(2x)}{4} + K$$

C.2.- Dada la función $f(x) = (1 - x^2) \cos(\pi x)$, demuestra que existe $\alpha \in (1, 2)$ tal que $f'(\alpha) = -2$. Menciona los resultados teóricos que utilices (2 puntos)**Teorema del valor medio o de Lagrange**Si $f(x)$ es continua en $[a, b]$ y derivable en (a, b) , entonces existe, al menos, un punto $c \in (a, b)$ tal que: $f(b) - f(a) = f'(c)(b - a)$ Geoméricamente, como $f'(c)$ la pendiente de la recta tangente en el punto c y $\frac{f(b) - f(a)}{b - a}$ es la pendiente de la cuerda que une los puntos $[a, f(a)]$ y $[b, f(b)]$, elteorema dice que dichas rectas tienen la misma pendiente; luego si una función es continua en $[a, b]$ y tiene tangente en todos los puntos de (a, b) , es decir, es derivable en (a, b) , entonces existe, al menos, un punto de (a, b) en el cual la recta tangente es paralela a la cuerda limitada por los puntos $[a, f(a)]$ y $[b, f(b)]$

$$\begin{cases} f(1) = (1 - 1^2) \cos(\pi \cdot 1) = 0 \cdot \cos(\pi) = 0 \cdot (-1) = 0 \\ f(2) = (1 - 2^2) \cos(\pi \cdot 2) = (-3) \cdot 1 = -3 \end{cases} \Rightarrow f'(\alpha) = \frac{f(2) - f(1)}{2 - 1} = \frac{-3 - 0}{1} = -3$$

Creo que el enunciado es incorrecto debía de ser $f'(\alpha) = -3$

Opción D

D.1.- Halla los siguientes límites:

$$a) \lim_{x \rightarrow 0} [\cos(2x)]^{\frac{1}{\operatorname{sen}(x^2)}} \quad (1 \text{ punto})$$

$$b) \lim_{x \rightarrow \frac{1}{2}} \frac{1 - \operatorname{tg}\left(\frac{\pi}{2}x\right)}{\ln(4x^2)} \quad (1 \text{ punto})$$

a)

$$\begin{aligned} \lim_{x \rightarrow 0} [\cos(2x)]^{\frac{1}{\operatorname{sen}(x^2)}} &= [\cos(2 \cdot 0)]^{\frac{1}{\operatorname{sen}(0^2)}} = (\cos 0)^{\frac{1}{\operatorname{sen} 0}} = 1^{\frac{1}{0}} = 1^\infty \Rightarrow \text{Siendo } L = \lim_{x \rightarrow 0} [\cos(2x)]^{\frac{1}{\operatorname{sen}(x^2)}} \Rightarrow \\ \ln L &= \ln \left\{ \lim_{x \rightarrow 0} [\cos(2x)]^{\frac{1}{\operatorname{sen}(x^2)}} \right\} = \lim_{x \rightarrow 0} \ln [\cos(2x)]^{\frac{1}{\operatorname{sen}(x^2)}} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{1}{\operatorname{sen}(x^2)} \cdot \ln [\cos(2x)] = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{\ln [\cos(2x)]}{\operatorname{sen}(x^2)} = \\ &= \frac{\ln [\cos(2 \cdot 0)]}{\operatorname{sen}(0^2)} = \frac{\ln [\cos(0)]}{\operatorname{sen}(0)} = \frac{\ln 1}{0} = \frac{0}{0} \xrightarrow{\text{Aplicando L'Hopital}} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{-2 \operatorname{sen}(2x)}{2x \cos(x^2)} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{-2 \operatorname{sen}(2x)}{2x \cos(x^2) \cos(2x)} = \\ &= \lim_{x \rightarrow 0} \frac{-\operatorname{sen}(2x)}{x \cos(x^2) \cos(2x)} = \frac{-\operatorname{sen}(2 \cdot 0)}{0 \cos(0^2) \cos(2 \cdot 0)} = \frac{0}{0} \xrightarrow{\text{Aplicando L'Hopital}} = \\ &= \lim_{x \rightarrow 0} \frac{-2 \cos(2x)}{\cos(x^2) \cos(2x) - 2x^2 \operatorname{sen}(x^2) \cos(2x) - 2x \cos(x^2) \operatorname{sen}(2x)} = \\ &= \frac{-2 \cos(2 \cdot 0)}{\cos(0^2) \cos(2 \cdot 0) - 2 \cdot 0^2 \operatorname{sen}(0^2) \cos(2 \cdot 0) - 2 \cdot 0 \cos(0^2) \operatorname{sen}(2 \cdot 0)} = \\ &= \frac{-2 \cos(0)}{\cos(0) \cos(0) - 0 \cdot \operatorname{sen}(0) \cos(0) - 0 \cos(0) \operatorname{sen}(0)} = \frac{-2 \cdot 1}{1 \cdot 1 - 0 \cdot 0 \cdot 1 - 0 \cdot 1 \cdot 0} = \frac{-2}{1} = -2 \Rightarrow \\ \ln L &= -2 \Rightarrow L = \lim_{x \rightarrow 0} [\cos(2x)]^{\frac{1}{\operatorname{sen}(x^2)}} = e^{-2} = \frac{1}{e^2} \end{aligned}$$

b)

$$\begin{aligned} \lim_{x \rightarrow \frac{1}{2}} \frac{1 - \operatorname{tg}\left(\frac{\pi}{2}x\right)}{\ln(4x^2)} &= \frac{1 - \operatorname{tg}\left(\frac{\pi}{2} \cdot \frac{1}{2}\right)}{\ln\left[4\left(\frac{1}{2}\right)^2\right]} = \frac{1 - \operatorname{tg}\left(\frac{\pi}{4}\right)}{\ln\left(4 \cdot \frac{1}{4}\right)} = \frac{1-1}{\ln(1)} = \frac{0}{0} \xrightarrow{\text{Aplicando L'Hopital}} = \lim_{x \rightarrow \frac{1}{2}} \frac{-\frac{1}{\cos^2\left(\frac{\pi}{2}x\right)} \cdot \frac{\pi}{2}}{\frac{8x}{4x^2}} = \\ &= \lim_{x \rightarrow \frac{1}{2}} \frac{-\frac{\pi}{2 \cos^2\left(\frac{\pi}{2}x\right)}}{\frac{2}{x}} = \lim_{x \rightarrow \frac{1}{2}} \frac{-\pi \cdot x}{4 \cos^2\left(\frac{\pi}{2}x\right)} = \frac{\pi \cdot \frac{1}{2}}{4 \cos^2\left(\frac{\pi}{2} \cdot \frac{1}{2}\right)} = \frac{\pi}{8 \cos^2\left(\frac{\pi}{4}\right)} = \frac{\pi}{8 \cdot \left(\frac{\sqrt{2}}{2}\right)^2} = \\ &= \frac{\pi}{8 \cdot \frac{2}{4}} = \frac{\pi}{4} \end{aligned}$$

D.2.- Halla los puntos en que se cortan las funciones $f(x) = x(x+2)$ y $g(x) = x^3$ y calcula el área de la región del plano encerrada entre sus gráficas (**3 puntos**)

$$\text{Puntos de corte entre funciones} \Rightarrow x^2 + 2x = x^3 \Rightarrow x^3 - x^2 - 2x = 0 \Rightarrow x(x^2 - x - 2) = 0 \Rightarrow$$

$$\left\{ \begin{array}{l} x=0 \\ x^2 - x - 2 = 0 \Rightarrow \Delta = (-1)^2 - 4 \cdot 1 \cdot (-2) = 1 + 8 = 9 \geq 0 \Rightarrow x = \frac{1 \pm \sqrt{9}}{2 \cdot 1} \Rightarrow \begin{cases} x = \frac{1+3}{2} = 2 \\ x = \frac{1-3}{2} = -1 \end{cases} \end{array} \right.$$

$$\text{Puntos de corte con OX} \Rightarrow y=0 \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} x^2 + 2x = 0 \Rightarrow x(x+2) = 0 \Rightarrow \begin{cases} x=0 \\ x+2=0 \Rightarrow x=-2 \end{cases} \\ x^3 = 0 \Rightarrow x=0 \end{array} \right.$$

$$\text{Simetrías} \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} f(-x) = (-x)^2 + 2(-x) = x^2 - 2x \neq f(x) \Rightarrow \text{No hay simetría} \\ g(-x) = (-x)^3 = -(x^3) = -g(x) \Rightarrow \text{Simétrica respecto a O} \end{array} \right.$$

$$-\frac{1}{2} \in (-1, 0) \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} f\left(-\frac{1}{2}\right) = \left(-\frac{1}{2}\right)^2 + 2\left(-\frac{1}{2}\right) = \frac{1}{4} - 1 = -\frac{3}{4} < 0 \\ g\left(-\frac{1}{2}\right) = \left(-\frac{1}{2}\right)^3 = -\frac{1}{8} < 0 \end{array} \right. \Rightarrow -\frac{3}{4} < -\frac{1}{8} \Rightarrow f(x) > g(x)$$

$$1 \in (0, 2) \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} f(1) = 1^2 + 2 \cdot 1 = 1 + 2 = 3 > 0 \\ g(2) = 2^3 = 8 > 0 \end{array} \right. \Rightarrow 3 < 8 \Rightarrow f(x) > g(x)$$

$$A = \int_{-1}^0 x^3 dx - \int_{-1}^0 (x^2 + 2x) dx + \int_0^2 (x^2 + 2x) dx - \int_0^2 x^3 dx = \int_{-1}^0 (x^3 - x^2 - 2x) dx + \int_0^2 (-x^3 + x^2 + 2x) dx =$$

$$A = \frac{1}{4} \cdot [x^4]_{-1}^0 - \frac{1}{3} \cdot [x^3]_{-1}^0 - 2 \cdot \frac{1}{2} \cdot [x^2]_{-1}^0 - \frac{1}{4} \cdot [x^4]_0^2 + \frac{1}{3} \cdot [x^3]_0^2 + 2 \cdot \frac{1}{2} \cdot [x^2]_0^2$$

$$A = \frac{1}{4} \cdot [0^4 - (-1)^4] - \frac{1}{3} \cdot [0^3 - (-1)^3] - [0^2 - (-1)^2] - \frac{1}{4} \cdot (2^4 - 0^4) + \frac{1}{3} \cdot (2^3 - 0^3) + (2^2 - 0^2)$$

$$A = \frac{1}{4} \cdot (0 - 1) - \frac{1}{3} \cdot (0 + 1) - (0 - 1) - \frac{1}{4} \cdot (16 - 0) + \frac{1}{3} \cdot (8 - 0) + (4 - 0) = -\frac{1}{4} - \frac{1}{3} + 1 - 4 + \frac{8}{3} + 4 = \frac{10}{3} - \frac{1}{4} = \frac{40 - 3}{12}$$

$$A = \frac{37}{12} u^2$$