

UNIVERSIDAD DE SAN CARLOS DE GUATEMALA  
FACULTAD DE INGENIERÍA  
DEPARTAMENTO DE MATEMÁTICA



<b>CURSO:</b>	<b>Matemática Intermedia 1</b>
<b>SEMESTRE:</b>	<b>Primero</b>
<b>CÓDIGO DEL CURSO:</b>	<b>107</b>
<b>TIPO DE EXAMEN:</b>	<b>Primer Examen Parcial</b>
<b>NOMBRE DEL AUXILIAR:</b>	<b>Rodolfo Guzmán</b>
<b>FECHA:</b>	<b>19/07/2017</b>
<b>COORDINADOR:</b>	<b>Inga. Vera Marroquín</b>

**TEMARIO “A”**

**Tema No. 1 (10 Puntos)**

Utilizando el método de eliminación de Gauss, encuentre la solución del siguiente problema:

Un teatro tienen 400 asientos, repartidos en asientos de orquesta, principales y de balcón. Los asientos de la zona de orquesta cuestan Q50, los de la zona principal Q45 y los del balcón Q40. Si se venden todas las entradas, el ingreso del teatro es de Q 18,000. Si se vende la quinta parte de los salones de orquesta, la tercera parte de los salones principales y la mitad de los salones de balcón, el ingreso es de Q6,000. Encuentre los asientos de cada zona o muestre que la información es insuficiente o incorrecta ya que es inconsistente. Razone su respuesta

**Tema No. 2 (10 Puntos)**

a) Sea **B** una matriz que se obtiene al intercambiar dos filas de la matriz **A**, luego de multiplicar una columna por un escalar k y sacarle la traspuesta, encuentre la relación entre el determinante de **A** y el determinante de **B**. (4 pts.)

b) Encuentre el determinante. (**indicando qué utilizó y todos los pasos seguidos**):

$$\begin{vmatrix} 1 & 4 & 1 & 3 \\ 4 & 0 & 4 & 1 \\ 2 & 0 & 2 & 3 \\ -2 & 4 & -6 & 5 \end{vmatrix} \quad (6 \text{ pts.})$$

**Tema No. 3 (13 Puntos)**

$$x - y = 4$$

Dado:  $x - 2y = -3$

a) Encuentre la matriz inversa de la matriz de coeficientes de dos formas por:

i)  $(A|I) \rightarrow (I|A^{-1})$       ii) Por la Adjunta de A (por cofactores)      (5 pts. c/u)

b) Encuentre la solución del sistema **utilizando la matriz inversa encontrada**. (3 pts.)

**Tema No. 4 (12 puntos)**

Cada una de las siguientes matrices, son matrices aumentadas. Encuentre la solución del sistema que representan si tiene una solución única o infinitas (**expresé de forma matricial**), nombre las incógnitas como lo desee.

a)  $\left( \begin{array}{cccc|c} 1 & -1 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 3 \end{array} \right)$

b)  $\left( \begin{array}{cc|c} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$

c)  $\left( \begin{array}{cc|c} 1 & 0 & 4 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & -1 \end{array} \right)$

**Tema No. 5 (9 puntos)**

Determine los valores de K tal que el sistema de X & Y tenga:      i) Sol. Única.

ii) Ninguna. iii) Infinitas soluciones. **Razone su respuesta.**

$$x - ky = 0$$

$$kx - y = 0$$

**Tema No. 6 (46 puntos)**

a) Calcule la integral por los siguientes métodos: i) Integración por partes. ii) Sustitución trigonométrica.

$$\int \frac{2x^3}{\sqrt{x^2 + 4}} dx$$

(7 pts. c/u)

b) Calcule: (32 pts.)

i)  $\int \frac{\sec^4 x}{\tan^6 x}$

ii)  $\int \frac{(x-1)^2}{\sqrt{8+2x-x^2}}$

iii)  $\int \cos^3 x dx$

iv)  $\int e^{\sqrt{x}} dx$

(8 pts. c/u)

## SOLUCIÓN DEL EXAMEN

**Tema 1:** 10 puntos

Utilizando el método de eliminación de Gauss, encuentre la solución del siguiente problema:

Un teatro tienen 400 asientos, repartidos en asientos de orquesta, principales y de balcón. Los asientos de la zona de orquesta cuestan Q50, los de la zona principal Q45 y los del balcón Q40. Si se venden todas las entradas, el ingreso del teatro es de Q 18,000. Si se vende la quinta parte de los salones de orquesta, la tercera parte de los salones principales y la mitad de los salones de balcón, el ingreso es de Q6,000. Encuentre los asientos de cada zona o muestre que la información es insuficiente o incorrecta ya que es inconsistente. Razone su respuesta

No.	Explicación	Operatoria												
1.	Se formula un sistema de tres ecuaciones con los datos que nos da el problema, donde: a) $x$ es igual a la cantidad de asientos de orquesta en el teatro, b) $y$ a la de principales y c) $z$ a la de balcón.	$\begin{aligned} x + y + z &= 400 \\ 50x + 45y + 40z &= 18000 \\ 10x + 15y + 20z &= 6000 \end{aligned}$												
2.	Se escribe la matriz aumentada del sistema de ecuaciones.	<table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <tr><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>400</td></tr> <tr><td>50</td><td>45</td><td>40</td><td>18000</td></tr> <tr><td>10</td><td>15</td><td>20</td><td>6000</td></tr> </table>	1	1	1	400	50	45	40	18000	10	15	20	6000
1	1	1	400											
50	45	40	18000											
10	15	20	6000											
3.	Se realizan dos operaciones de transformación: 1. Se sustituye la fila dos por la diferencia entre la fila dos anterior y cincuenta veces la fila uno. 2. Se sustituye la fila tres por la diferencia entre la fila tres anterior y diez veces la fila uno.	<table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <tr><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>400</td></tr> <tr><td>0</td><td>-5</td><td>-10</td><td>-2000</td></tr> <tr><td>0</td><td>5</td><td>10</td><td>2000</td></tr> </table>	1	1	1	400	0	-5	-10	-2000	0	5	10	2000
1	1	1	400											
0	-5	-10	-2000											
0	5	10	2000											
4.	Se sustituye la fila dos por el producto escalar entre la fila dos anterior y el inverso negativo de cinco para transformar su pivote en uno.	<table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <tr><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>400</td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>2</td><td>400</td></tr> <tr><td>0</td><td>5</td><td>10</td><td>2000</td></tr> </table>	1	1	1	400	0	1	2	400	0	5	10	2000
1	1	1	400											
0	1	2	400											
0	5	10	2000											
5.	Se sustituye la fila tres por la diferencia entre la fila tres anterior y cinco veces la fila dos.	<table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <tr><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>400</td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>2</td><td>400</td></tr> <tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td></tr> </table>	1	1	1	400	0	1	2	400	0	0	0	0
1	1	1	400											
0	1	2	400											
0	0	0	0											

6.	Hemos transformado la matriz original en una matriz escalonada.	$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 400 \\ 50 & 45 & 40 & 18000 \\ 10 & 15 & 20 & 6000 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 400 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$
7.	Se escribe el sistema de ecuaciones asociado a la matriz escalonada obtenida.	$\begin{aligned} x - z &= 0 \\ y + 2z &= 400 \\ 0 &= 0 \end{aligned}$
8.	Debido a que el nuevo sistema posee tres variables, dos ecuaciones variables, una ecuación siempre verdadera. Se concluye que tiene infinitas soluciones.	
9.	Analizando el enunciado del problema se atribuye la causa a que la información es insuficiente.	

R./ La información es insuficiente, porque el sistema tiene infinitas soluciones.

**Tema 2:** 10 puntos

- a) Sea **B** una matriz que se obtiene al intercambiar dos filas de la matriz **A**, luego de multiplicar una columna por un escalar  $k$  y sacarle la transpuesta, encuentre la relación entre el determinante de **A** y el determinante de **B**.

No.	Explicación	Operatoria																									
1.	Escribimos la matriz A en una forma general.	<table border="1" style="border-style: dashed;"> <tr><td>a11</td><td>a12</td><td>a13</td><td>...</td><td>a1m</td></tr> <tr><td>a21</td><td>a22</td><td>a23</td><td>...</td><td>a2m</td></tr> <tr><td>a31</td><td>a32</td><td>a33</td><td>...</td><td>a3m</td></tr> <tr><td>...</td><td>...</td><td>...</td><td>...</td><td>...</td></tr> <tr><td>an1</td><td>an2</td><td>an3</td><td>...</td><td>anm</td></tr> </table>	a11	a12	a13	...	a1m	a21	a22	a23	...	a2m	a31	a32	a33	...	a3m	...	...	...	...	...	an1	an2	an3	...	anm
a11	a12	a13	...	a1m																							
a21	a22	a23	...	a2m																							
a31	a32	a33	...	a3m																							
...	...	...	...	...																							
an1	an2	an3	...	anm																							
2.	Multiplicamos una de sus columnas por un escalar $k$ . (Se decidió arbitrariamente utilizar la columna tres.)	<table border="1" style="border-style: dashed;"> <tr><td>a11</td><td>a12</td><td>(k)a13</td><td>...</td><td>a1m</td></tr> <tr><td>a21</td><td>a22</td><td>(k)a23</td><td>...</td><td>a2m</td></tr> <tr><td>a31</td><td>a32</td><td>(k)a33</td><td>...</td><td>a3m</td></tr> <tr><td>...</td><td>...</td><td>(k)...</td><td>...</td><td>...</td></tr> <tr><td>an1</td><td>an2</td><td>(k)an3</td><td>...</td><td>anm</td></tr> </table>	a11	a12	(k)a13	...	a1m	a21	a22	(k)a23	...	a2m	a31	a32	(k)a33	...	a3m	...	...	(k)...	...	...	an1	an2	(k)an3	...	anm
a11	a12	(k)a13	...	a1m																							
a21	a22	(k)a23	...	a2m																							
a31	a32	(k)a33	...	a3m																							
...	...	(k)...	...	...																							
an1	an2	(k)an3	...	anm																							
3.	Obtenemos la transpuesta de la matriz.	<table border="1" style="border-style: dashed;"> <tr><td>a11</td><td>a21</td><td>a31</td><td>...</td><td>an1</td></tr> <tr><td>a12</td><td>a22</td><td>a32</td><td>...</td><td>an2</td></tr> <tr><td>(k)a13</td><td>(k)a23</td><td>(k)a33</td><td>(k)...</td><td>(k)an3</td></tr> <tr><td>...</td><td>...</td><td>...</td><td>...</td><td>...</td></tr> <tr><td>a1m</td><td>a2m</td><td>a3m</td><td>...</td><td>anm</td></tr> </table>	a11	a21	a31	...	an1	a12	a22	a32	...	an2	(k)a13	(k)a23	(k)a33	(k)...	(k)an3	...	...	...	...	...	a1m	a2m	a3m	...	anm
a11	a21	a31	...	an1																							
a12	a22	a32	...	an2																							
(k)a13	(k)a23	(k)a33	(k)...	(k)an3																							
...	...	...	...	...																							
a1m	a2m	a3m	...	anm																							
4.	Intercambiamos dos filas de la matriz. (Se decidió arbitrariamente utilizar las filas dos y tres.)  Este resultado es igual a la matriz B.	<table border="1" style="border-style: dashed;"> <tr><td>a11</td><td>a21</td><td>a31</td><td>...</td><td>an1</td></tr> <tr><td>(k)a13</td><td>(k)a23</td><td>(k)a33</td><td>(k)...</td><td>(k)an3</td></tr> <tr><td>a12</td><td>a22</td><td>a32</td><td>...</td><td>an2</td></tr> <tr><td>...</td><td>...</td><td>...</td><td>...</td><td>...</td></tr> <tr><td>a1m</td><td>a2m</td><td>a3m</td><td>...</td><td>anm</td></tr> </table>	a11	a21	a31	...	an1	(k)a13	(k)a23	(k)a33	(k)...	(k)an3	a12	a22	a32	...	an2	...	...	...	...	...	a1m	a2m	a3m	...	anm
a11	a21	a31	...	an1																							
(k)a13	(k)a23	(k)a33	(k)...	(k)an3																							
a12	a22	a32	...	an2																							
...	...	...	...	...																							
a1m	a2m	a3m	...	anm																							
5.	El determinante de la matriz A es igual a la suma de los productos entre los elementos de una de sus columnas o filas y sus respectivos cofactores. (Utilizaremos la columna tres para calcularlo.)	$ A  = \sum_{i=1}^n a_{i3} \times c_{i3}$																									
6.	El determinante de la matriz B es igual a la suma de los productos entre los elementos de una de sus columnas o filas y sus respectivos cofactores. (Utilizaremos la fila dos	$ B  = \sum_{j=1}^n b_{2j} \times c_{2j}$																									

	para calcularlo.)	
7.	Se observa que los elementos de la fila dos de la matriz B son iguales al producto entre los elementos de la columna dos de la matriz A y el escalar k.	$b_{2j} = k(a_{i3})$
8.	Se observa que los cofactores de la fila dos de la matriz B son iguales a los negativos de los cofactores de la matriz A.	$c_{B_{2j}} = -c_{A_{i3}}$
9.	Por tanto, el determinante de B es igual al negativo del producto entre el escalar k y el determinante de A.	$ B  = \sum_{i=1}^n k(a_{i3}) \times (-c_{A_{i3}})$ $= -k \sum_{i=1}^n a_{i3} \times c_{i3}$ $= -k A $

R./  $|B| = -k|A|$

b) Encuentre el determinante.

$$\begin{vmatrix} 1 & 4 & 1 & 3 \\ 4 & 0 & 4 & 1 \\ 2 & 0 & 2 & 3 \\ -2 & 4 & -6 & 5 \end{vmatrix}$$

No.	Explicación	Operatoria
1.	Se tiene la matriz.	$\begin{vmatrix} 1 & 4 & 1 & 3 \\ 4 & 0 & 4 & 1 \\ 2 & 0 & 2 & 3 \\ -2 & 4 & -6 & 5 \end{vmatrix}$
2.	Se sustituye la fila cuatro por la diferencia entre la fila cuatro y la fila uno, con el objetivo de obtener una matriz que posea una columna con sólo un elemento distinto de cero.	$\begin{vmatrix} 1 & 4 & 1 & 3 \\ 4 & 0 & 4 & 1 \\ 2 & 0 & 2 & 3 \\ -3 & 0 & -7 & 2 \end{vmatrix}$
3.	Se selecciona la columna dos para calcular el determinante por el método de cofactores.	
4.	Se obtiene el menor del elemento uno coma dos.	$\begin{vmatrix} 4 & 4 & 1 \\ 2 & 2 & 3 \\ -3 & -7 & -2 \end{vmatrix} = 100 - 52 - 8 = 40$
5.	Se obtiene el cofactor del mismo elemento.	$(-1)^{(1+2)}(40) = -40$

6.	Se multiplica el cofactor calculado por el elemento respectivo.	$(-40)(4) = -160$
6.	El resto de elementos de la columna son iguales a cero, así que su producto final será igual a cero.	0
7.	El determinante de la matriz es igual a la suma de los productos de los elementos de una columna y sus cofactores respectivos.	$-160 + 0 + 0 + 0 = -160$

R./ El determinante de la matriz es **-160**.

**Tema 3:** 13 puntos

Dado:

$$x - y = 4$$

$$x - 2y = -3$$

c) Encuentre la matriz inversa de la matriz de coeficientes de dos formas:

i)  $(A|I) \rightarrow (I|A^{-1})$ .

No.	Explicación	Operatoria
1.	Se escribe la matriz de coeficientes al lado de una matriz identidad.	$\begin{array}{cc cc} 1 & -1 & 1 & 0 \\ 1 & -2 & 0 & 1 \end{array}$
2.	Se sustituye la fila dos por la diferencia entre las dos filas.	$\begin{array}{cc cc} 1 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & 1 \end{array}$
3.	Se sustituye la fila dos por el negativo de la misma.	$\begin{array}{cc cc} 1 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & -1 \end{array}$
4.	Se sustituye la fila uno por la suma entre las dos filas.	$\begin{array}{cc cc} 1 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 1 & -1 \end{array}$
5.	Ésta es la matriz inversa de la matriz de coeficientes.	$\begin{array}{cc} 1 & -1 \\ 1 & -1 \end{array}$

R./

$$\begin{array}{cc} 1 & -1 \\ 1 & -1 \end{array}$$

ii) Por la adjunta de A (cofactores).

No.	Explicación	Operatoria
1.	Se calcula el determinante de A.	$ A  = (1)(-2) - (1)(-1) = -1$

2. 2.	Se calculan los cofactores de A.	$c_{11} = -2$ $c_{12} = -1$ $c_{21} = 1$ $c_{22} = 1$
3.	Se escribe la matriz de cofactores.	$\begin{vmatrix} -2 & -1 \\ 1 & 1 \end{vmatrix}$
4.	Se multiplica la transpuesta de la matriz de cofactores por el determinante de A y se obtiene la matriz inversa de A.	$A^{-1} = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$

R./ 
$$A^{-1} = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$$

d) Encuentre la solución del sistema utilizando la inversa encontrada.

No.	Explicación	Operatoria
1.	Se multiplica la matriz inversa por el vector de términos constantes.	$\begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 4 \\ -3 \end{pmatrix}$
2.	El resultado es la solución.	$\begin{pmatrix} 11 \\ 7 \end{pmatrix}$

R./  $x = 11$        $y = 7$

**Tema 4:** 12 puntos

Cada una de las siguientes matrices, son matrices aumentadas. Encuentre la solución del sistema que representan si tiene una solución única o infinitas (**exprese de forma matricial**), nombre las incógnitas como lo desee.

a)

$$\left( \begin{array}{cccc|c} 1 & -1 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 3 \end{array} \right)$$

No.	Explicación	Operatoria
1.	Se escribe el sistema de ecuaciones.	$\begin{aligned} 1x - 1y + 0z - 1w &= 1 \\ 0x + 0y + 1z + 0w &= 3 \end{aligned}$
2.	Se simplifica el sistema de ecuaciones.	$\begin{aligned} x - y - w &= 1 \\ z &= 3 \end{aligned}$
3.	Se identifica que el sistema tiene infinitas soluciones, porque se tienen cuatro incógnitas y sólo dos ecuaciones.	
4.	El valor de zeta es tres.	$z = 3$
5.	Se asignan variables paramétricas a y y a doble ve.	$\begin{aligned} y &= a \\ w &= b \end{aligned}$
6.	Se define equis en términos de las variables paramétricas.	$x = 1 + a + b$
7.	Se escribe la respuesta en forma matricial.	$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix} + a \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

R./

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix} + a \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

b)

$$\left( \begin{array}{cc|c} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

No.	Explicación	Operatoria
1.	Se escribe el sistema de ecuaciones.	$1x + 2y = 3$ $0x + 1y = 1$ $0x + 0y = 0$
2.	Se simplifica el sistema de ecuaciones.	$x + 2y = 3$ $y = 1$
3.	Se identifica que el sistema tiene una única solución.	
4.	El valor de ye es uno.	$y = 1$
5.	Se sustituye ye por su valor en la primera ecuación y se despeja equis.	$x + 2(1) = 3$ $x = 1$
6.	Se escribe la respuesta en forma matricial.	$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

R./

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

c)

$$\begin{array}{cc|c} 1 & 0 & 4 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & -1 \end{array}$$

No.	Explicación	Operatoria
1.	Se escribe el sistema de ecuaciones.	$\begin{array}{l} 1x + 0y = 4 \\ 0x + 1y = 2 \\ 0x + 0y = -1 \end{array}$
2.	Se simplifica el sistema de ecuaciones.	$\begin{array}{l} x = 4 \\ y = 2 \\ 0 = -1 \end{array}$
3.	Se identifica que el sistema no tiene solución, porque sin importar los valores de $x$ y $y$ la tercera ecuación siempre será falsa.	

R./

No tiene solución.

**Tema 5:** 9 puntos

Determine los valores de K tal que el sistema de X & Y tenga

- i) Solución única
- ii) Ninguna
- iii) Infinitas soluciones

$$x - ky = 0$$

$$kx - y = 0$$

No.	Explicación	Operatoria
1.	Se encuentra el determinante de la matriz por el método de cofactores.	$ A  = 0$ $ A  = \begin{vmatrix} 1 & -k \\ k & -1 \end{vmatrix} = -1 + k^2$
2.	Se resuelven las raíces para k.	$k^2 - 1 = 0$ $k = \pm 1$

R./

- I) Única solución para cualquier  $k \neq \pm 1$
- II) Es un sistema homogéneo, no es posible que no tenga solución en ningún k.
- III) Infinitas soluciones para  $k = \pm 1$ .

**Tema 6:** 46 puntos

- a) Calcule la integral por los siguientes métodos  
 I) integración por partes  
 II) sustitución trigonométrica

$$\int \frac{2x^3}{\sqrt{x^2 + 4}} dx$$

- I) integración por partes

No.	Explicación	Operatoria
1.	Se aplica la integral por partes	$u = x^2 \quad dv = \frac{2x dx}{\sqrt{x^2 + 4}}$ $du = x \quad v = 2\sqrt{x^2 + 4}$
2.		$2x^2\sqrt{x^2 + 4} - \int 2\sqrt{x^2 + 4} 2x dx$
3.	Se termina de integrar la función	$2x^2\sqrt{x^2 + 4} - 2 \frac{(x^2 + 4)^{3/2}}{3/2} + C$
4.	Se simplifica la expresión.	$\frac{2}{3}\sqrt{x^2 + 4}(3x^2 - 2x^2 - 8) + c$ $=$

R./

$$\frac{2}{3}\sqrt{x^2 + 4}(x^2 - 8) + c$$

II) integral por sustitución trigonométrica

No.	Explicación	Operatoria
1.	Se aplica la regla del triángulo	$\tan \phi = \frac{x}{2}$
2.	Se sustituye x en términos de $\phi$	$x = 2 \tan \phi$ $dx = 2 \sec^2 \phi$
3.	Se aplica la sustitución	$\int \frac{2x^3}{\sqrt{x^2 + 4}} dx$
4.	Se simplifica la expresión reduciendo los términos semejantes.	$\int \frac{2(2 \tan \phi)}{2 \sec \phi} 2 \sec^2 \phi$
5.	Se transcribe la ecuación para poder integrar la función	$16 \int \tan^2 \phi \tan \phi \sec \phi d\phi$
6.	Se utiliza sustitución trigonométrica	$16 \int (\sec^2 \phi - 1) \tan \phi \sec \phi d\phi$
7.	Se resuelve la integral	$16 \frac{\sec^3 \phi}{3} - 16 \sec \phi + c$

8	Se deja la función en términos de x	$\frac{16(x^2 + 4)^{3/2}}{3} - \frac{16}{2}(x^2 + 4)^{1/2} + C$
9	Se simplifica el resultado	$\frac{2}{3}(x^2 + 4)^{3/2} - 8(x^2 + 4)^{1/2} + c$ $\frac{2}{3}(x^2 + 4)^{1/2}(x^2 + 4 - 12) + c$

R//

$$\frac{2}{3}(x^2 + 4)^{1/2}(x^2 - 8) + c$$

B)

Resolver:

$$I) \int \frac{\sec^4 x}{\tan^6 x} dx$$

No.	Explicación	Operatoria
1.	Transcribir la función.	$\int \frac{\sec^2 x \sec^2 x}{\tan^6 x} dx$
2.	Utilizar una sustitución trigonométrica	$\int \frac{(\tan^2 x + 1) \sec^2 x}{\tan^6 x} dx$
3.	Expandir la función a integrar	$\int \frac{\sec^2 x}{\tan^4 x} dx + \int \frac{\sec^2 x}{\tan^6 x} dx$
4.	Integrar la función.	$\frac{(\tan x)^{-3}}{-3} + \frac{(\tan x)^{-5}}{-5} + C$

R./

$$\frac{(\tan x)^{-3}}{-3} + \frac{(\tan x)^{-5}}{-5} + C$$

II)

$$\int \frac{(x-1)^2}{\sqrt{8+2x-x^2}}$$

1.	Se aplica la regla del triangulo	$\text{sen } \emptyset = \frac{x-1}{3}$
2.	Se sustituye x en términos de $\emptyset$ y se deriva	$x = 1 + 3 \text{sen } \emptyset$ $dx = 3 \text{cos} \emptyset d\emptyset$
3.	Se aplica la sustitución y se simplifica la expresión reduciendo los términos semejantes.	$\int \frac{(3\text{sen}\emptyset)^2 3\text{cos}\emptyset}{3\text{cos}\emptyset} d\emptyset$  $\int 9\text{sen}^2\emptyset d\emptyset$  $9 \int \text{sen}^2\emptyset d\emptyset$
4.	Se hace sustitución trigonométrica	$9 \int \frac{1 - \text{cos}2\emptyset}{2} d\emptyset$
5.	Se integra la función	

		$\frac{9}{2}\phi - \frac{9}{4} \operatorname{sen} 2\phi + c$
6	Se encuentra $\phi$ en terminos de $x$	$\operatorname{sen} \phi = \frac{x-1}{3}$ $\phi = \sin^{-1} \frac{x-1}{3}$
7	Se sustituye en términos de $\phi$ la integral solucionada	$\frac{9}{2} (\sin^{-1} \frac{x-1}{3}) - \frac{9}{2} \operatorname{sen} 2(\sin^{-1} \frac{x-1}{3}) + c$

R./

$$\frac{9}{2} (\sin^{-1} \frac{x-1}{3}) - \frac{9}{2} \operatorname{sen} 2(\sin^{-1} \frac{x-1}{3}) + c$$

III)

$$\int \cos^3 x \, dx$$

No.	Explicación	Operación
1	Transcribir la función.	$\int \cos^2 x \cos x \, dx$
2	Utilizar sustitución trigonométrica.	$\int (1 - \sin^2 x) \cos x \, dx$
3	Integrar la función	$\sin x - \frac{\sin^3 x}{3} + c$
4	Sustituyendo datos	$a = \frac{5 \text{ m} * \text{Sen}(48^\circ)}{\text{Sen}(100^\circ)}$ $a = 3.77 \text{ m}$

R//

$$\sin x - \frac{\sin^3 x}{3} + C$$

iv)  $\int e^{\sqrt{x}} dx$

No.	Explicación	Operación
1	Sustituir x por una constante.	$w = \sqrt{x}$ $x = w^2$
2	Derivar la sustitución.	$dx = 2w dw$
3	Sustituir las variables	$\int e^w 2w dw$
4	Se integra por partes	$u = 2w \quad dv = e^w$ $du = 2 \quad v = e^w$ $2we^w - 2 \int e^w dw =$ $2we^w - 2e^w$
5	Sustituir la función en términos de x	$2\sqrt{x}e^{\sqrt{x}} - 2e^{\sqrt{x}} + c$

R//

$$2\sqrt{x}e^{\sqrt{x}} - 2e^{\sqrt{x}} + c$$