

Concursul Național Studențesc de Matematică Traian Lalescu

Sectiunea C
Iași, 2010

1. Fie $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$,

$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{|x|^a |y|^b}{\sqrt{x^2 + y^2}}, & (x, y) \neq (0, 0) \\ 0, & (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

unde $a \geq \frac{1}{2}$, $b \geq \frac{1}{2}$ sunt doi parametri reali.

(a) Demonstrați inegalitatea

$$\frac{\sqrt{|xy|}}{\sqrt{x^2 + y^2}} \leq \frac{1}{\sqrt{2}}, \quad \forall (x, y) \neq (0, 0)$$

- (b) Studiați continuitatea funcției f în origine.
(c) Studiați existența derivatelor partiale ale funcției f în origine.
(d) Pentru $a = 4$ și $b = 1$ să se găsească mulțimea de convergență a seriei de funcții

$$\sum_{n=1}^{\infty} f\left(\frac{1}{n}, n\right) (x+1)^n$$

2. Fie funcția

$$I : [0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}, \quad I(y) = \int_0^{\infty} e^{-(x+\frac{y}{x})^2} dx.$$

- (a) Arătați că $I(y)$ este convergentă pentru orice $y \in [0, \infty)$.
(b) Determinați $I'(y)$ și arătați că $I'(y) = -4I(y)$.
(c) Știind că $\int_0^{\infty} e^{-x^2} dx = \frac{\sqrt{\pi}}{2}$, să se calculeze $I(y)$.

3. Fie funcția $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ definită prin

$$T((x_1, x_2, x_3)) = (2x_2 - x_3, -2x_1 + 2x_3, x_1 - 2x_2)$$

- (a) Să se arate că T este aplicație liniară și să se calculeze $\text{Ker } T$ și $\text{Im } T$.
- (b) Să se arate că dacă $u, v \in \text{Im } T$, atunci unghiul dintre u și v este egal cu unghiul dintre $T(u)$ și $T(v)$.
- (c) Fie matricea $Q = (I_3 - A)(I_3 + A)^{-1}$ unde A este matricea transformării T în baza canonică din \mathbb{R}^3 . Determinați valorile proprii reale ale matricei Q și subspațiile de vectori proprii corespunzătoare.

4. Se consideră planul (π) de ecuație:

$$(2m + 1)x + (3 - 4m)y + 3z - 2 = 0$$

- (a) Să se scrie ecuațiile celor trei plane $(\alpha_1), (\alpha_2), (\alpha_3)$ ce conțin axele Ox, Oy, Oz și care sunt perpendiculare pe planul (π) .
- (b) Să se arate că cele trei plane de la punctul a) trec printr-o dreaptă (δ) a cărei ecuație se cere.
- (c) Să se arate că dreapta (δ) descrie un plan atunci când m variază.