

COGNOME _____ NOME _____ MATRICOLA _____ LAUREA CIV AMB GEST INF ELN TLC MEC	NON SCRIVERE QUI <table border="1" style="margin: auto; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 20px; height: 20px;">1</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">2</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">3</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">4</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">5</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">6</td> </tr> </table> <div style="border: 1px solid black; width: 100px; height: 100px; margin: 10px auto;"></div>	1	2	3	4	5	6
1	2	3	4	5	6		

UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI PARMA
 DIPARTIMENTO DI INGEGNERIA E ARCHITETTURA
 ESAME DI ANALISI MATEMATICA 2 — SOLUZIONI
 A.A. 2018-2019 — PARMA, 12 GIUGNO 2019

Compilate l'intestazione in alto a sinistra e scrivete cognome e nome in stampatello anche su ogni altro foglio. Il tempo massimo per svolgere la prova è di tre ore. Al momento della consegna, inserite tutti i fogli dentro a questo foglio.

Esercizio 1. L'insieme $U = \{(x, y) : (y - x^3)(y - x^2) < 0\}$ è
 (a) chiuso; (b) illimitato; (c) connesso.

Soluzione. L'insieme U è aperto perché controimmagine mediante un polinomio di un intervallo aperto di \mathbb{R} ed è unione dei seguenti tre insiemi aperti e disgiunti

$$\begin{aligned}
 U_1 &= \{(x, y) : x^3 < y < x^2 \text{ e } x < 0\}; & U_2 &= \{(x, y) : x^3 < y < x^2 \text{ e } 0 < x < 1\}; \\
 U_3 &= \{(x, y) : x^2 < y < x^3 \text{ e } x > 1\};
 \end{aligned}$$

con U_1 e U_2 illimitati. La risposta corretta è quindi (b).

Esercizio 2. La lunghezza L della curva parametrica γ di equazione polare $\rho(\theta) = \cos \theta - 2 \sin \theta$, $\theta \in [0, \pi/2]$, è
 (a) $L = \pi/2$; (b) $L = \sqrt{3}\pi/2$; (c) $L = \sqrt{5}\pi/2$.

Soluzione. La parametrizzazione di γ è $\gamma(\theta) = \rho(\theta) [\cos(\theta)e_1 + \sin(\theta)e_2]$ per $\theta \in [-\pi/2, 0]$. Essendo γ liscia risulta

$$L = \int_0^{\pi/2} \|\gamma'(\theta)\| d\theta = \int_0^{\pi/2} \sqrt{[\rho(\theta)]^2 + [\rho'(\theta)]^2} d\theta = \int_0^{\pi/2} \sqrt{5} d\theta = \sqrt{5}\pi/2.$$

La risposta corretta è quindi (c).

Esercizio 3. Sia $\varphi \in C^1(\mathbb{R}^2)$ una funzione tale che $\varphi(0, 0) = 0$ e $\nabla\varphi(0, 0) = (-1, 3)$ e sia $\Phi \in C^1(\mathbb{R}^2)$ una funzione tale che $\nabla\Phi(0, 0) = (2, 1)$. Allora, la derivata direzionale di

$$f(x, y) = \Phi(x - 2\varphi(x, y), (y + 1)\varphi(x, y)), \quad (x, y) \in \mathbb{R}^2,$$

in $(0, 0)$ nella direzione del vettore $v = e_1/\sqrt{2} + e_2/\sqrt{2}$ è

$$\text{(a) } \partial_v f(0, 0) = -5/\sqrt{2}; \quad \text{(b) } \partial_v f(0, 0) = 3/\sqrt{2}; \quad \text{(c) } \partial_v f(0, 0) = -4/\sqrt{2}.$$

Soluzione. Denotando con $\Phi(u, v)$ le variabili di Φ , per la formula di derivazione delle funzioni composte si ha

$$\begin{aligned}
 f_x(0, 0) &= \Phi_u(0, 0)[1 - 2\varphi_x(0, 0)] + \Phi_v(0, 0)\varphi_x(0, 0); \\
 f_y(0, 0) &= \Phi_u(0, 0)[-2\varphi_y(0, 0)] + \Phi_v(0, 0)[\varphi(0, 0) + \varphi_y(0, 0)].
 \end{aligned}$$

Risulta quindi $f_x(0, 0) = 5$ e $f_y(0, 0) = -9$ e la derivata direzionale richiesta è data da

$$\partial_v f(0, 0) = \langle \nabla f(0, 0) | v \rangle = 5/\sqrt{2} - 9/\sqrt{2} = -4/\sqrt{2}.$$

La risposta corretta è quindi (c).

Esercizio 4. Sia

$$f(x, y, z) = x^4 + y^2 + z^2 - xy + yz, \quad (x, y, z) \in \mathbb{R}^3.$$

Determinate i punti critici di f e stabilite la natura.

Soluzione. La funzione f è un polinomio e dunque è di classe C^∞ in \mathbb{R}^3 . Le derivate parziali di f sono date da

$$f_x(x, y, z) = 4x^3 - y; \quad f_y(x, y, z) = 2y - x + z; \quad f_z(x, y, z) = 2z + y;$$

per ogni $(x, y, z) \in \mathbb{R}^3$ e quindi i punti critici sono le soluzioni del sistema

$$\begin{cases} 4x^3 - y = 0 \\ 2y - x + z = 0 \\ 2z + y = 0. \end{cases}$$

Dalla terza equazione si ricava $y = -2z$ e, sostituendo nella seconda, si ottiene $x = -3z$ che, sostituito nella prima equazione, conduce all'equazione

$$54z^3 - z = 0$$

le cui soluzioni sono $z = 0$ e $z = \pm 1/\sqrt{54}$ cui corrispondono i punti critici

$$P = (0, 0, 0) \quad \text{e} \quad Q_{\pm} = (\pm 3/\sqrt{54}, \pm 2/\sqrt{54}, \mp 1/\sqrt{54}).$$

Le derivate parziali seconde di f sono

$$\begin{aligned} f_{xx}(x, y, z) &= 12x^2; & f_{yy}(x, y, z) &= f_{zz}(x, y, z) = 2; \\ f_{xy}(x, y, z) &= f_{yx}(x, y, z) = -1; & f_{xz}(x, y, z) &= f_{zx}(x, y, z) = 0; & f_{yz}(x, y, z) &= f_{zy}(x, y, z) = 1; \end{aligned}$$

per ogni (x, y, z) e quindi le relative matrici hessiane sono

$$D^2f(0, 0, 0) = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{pmatrix}; \quad D^2f(\pm 3/\sqrt{54}, \pm 2/\sqrt{54}, \mp 1/\sqrt{54}) = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{pmatrix}.$$

Per determinare la natura dei punti critici P e Q_{\pm} esaminiamo il segno degli autovalori delle relative matrici hessiane.

Il polinomio caratteristico della matrice hessiana di f in P è

$$p(\lambda) = -\lambda(2 - \lambda)^2 - (2 - \lambda) + \lambda = -\lambda^3 + 4\lambda^2 - 2, \quad \lambda \in \mathbb{R},$$

i cui zeri non sono evidenti. Tuttavia la matrice ha minori di NordOvest dati da $M_1 = 0$, $M_2 = -1$ e $M_3 = -2$ e quindi la relativa forma quadratica non può essere né definita positiva né definita negativa per il criterio di Sylvester. Avendo determinante non nullo, il punto P risulta essere punto di sella di f . L'altra matrice ha autovalori positivi ($\lambda = 2$ e $\lambda = 2 \pm \sqrt{2}$) e quindi i punti Q_{\pm} risultano essere punti di minimo locale stretto di f . Alternativamente si può osservare che i minori di NordOvest della matrice sono $M_1 = 2$, $M_2 = 3$ e $M_3 = 4$ e quindi la forma quadartica associata è definita positiva per lo stesso criterio.

Anche se non richiesto, osserviamo che si ha

$$\begin{aligned} f(x, y, z) &= x^4 + y^2 + z^2 - xy + yz \geq x^2 + y^2 + z^2 - xy + yz - 1 \geq \\ &\geq \left(1 - \frac{1}{2\varepsilon}\right)x^2 + (1 - \varepsilon)y^2 + \left(1 - \frac{1}{2\varepsilon}\right)y^2 - 1 \end{aligned}$$

poiché $ab \geq -\varepsilon a^2/2 - b^2/2\varepsilon$ per ogni $a, b \in \mathbb{R}$ e $\varepsilon > 0$ cosicché, prendendo $\varepsilon = 3/4$, si ottiene

$$f(x, y, z) \geq x^2/3 + y^2/4 + z^2/3 - 1 \geq \frac{1}{4}(x^2 + y^2 + z^2) - 1, \quad (x, y, z) \in \mathbb{R}^3.$$

Risulta pertanto

$$\lim_{(x, y, z) \rightarrow \infty} f(x, y, z) = +\infty$$

e quindi i punti di minimo locale Q_{\pm} sono in effetti punti di minimo globale di f per il teorema di Weierstrass generalizzato.

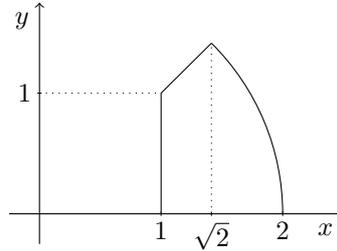
Esercizio 5. Calcolate

$$I = \int_K \frac{xy}{(x^2 + y^2)^{3/2}} dV_2(x, y)$$

ove

$$K = \{(x, y) : x \geq \max\{1, y\}, y \geq 0 \text{ e } x^2 + y^2 \leq 4\}.$$

Soluzione. L'insieme K è rappresentato nella figura seguente:



L'insieme K è compatto perché è intersezione di controimmagini di intervalli chiusi mediante funzioni continue ed è limitato. Inoltre, K è misurabile poiché il suo bordo è formato da segmenti e archi di circonferenza. La funzione

$$f(x, y) = \frac{xy}{(x^2 + y^2)^{3/2}}, \quad (x, y) \neq (0, 0),$$

è continua in $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$ e quindi è integrabile su K che è un insieme compatto e misurabile contenuto in $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$.

Denotato con Φ il cambio di coordinate polari, risulta

$$\Phi^{-1}(K) = \{(r, \vartheta) : 1/\cos \vartheta \leq r \leq 2 \text{ e } \vartheta \in [0, \pi/4]\}.$$

L'insieme $\Phi^{-1}(K)$ è semplice rispetto all'asse ϑ e la funzione

$$f \circ \Phi(r, \vartheta) J\Phi(r, \vartheta) = \sin \vartheta \cos \vartheta, \quad r > 0 \text{ e } \vartheta \in [0, \pi/4],$$

è continua e quindi integrabile su $\Phi^{-1}(K)$. Per la formula di cambiamento di variabili polari e per la formula di riduzione si ha allora

$$\begin{aligned} I &= \int_K \frac{xy}{(x^2 + y^2)^{3/2}} dV_2(x, y) = \\ &= \int_{\Phi^{-1}(K)} \sin \vartheta \cos \vartheta dV_2(r, \vartheta) = \\ &= \int_0^{\pi/4} \left(\int_{1/\cos \vartheta}^2 \sin \vartheta \cos \vartheta dr \right) d\vartheta = \int_0^{\pi/4} \sin \vartheta \cos \vartheta \left(2 - \frac{1}{\cos \vartheta} \right) d\vartheta = \frac{1}{\sqrt{2}} - \frac{1}{2}. \end{aligned}$$

Esercizio 6. Considerate il problema di Cauchy

$$\begin{cases} x''(t) + 9x(t) = 6 \cos(3t) + 9t^2 + 11 \\ x(0) = 2 \text{ e } x'(0) = -3. \end{cases}$$

- (a) Determinate tutte le soluzioni dell'equazione differenziale.
(b) Determinate la soluzione del problema di Cauchy.

Soluzione. (a) L'equazione proposta è una equazione differenziale lineare del secondo ordine a coefficienti costanti. L'equazione caratteristica è $\lambda^2 + 9\lambda = 0$ e le sue soluzioni complesse sono $\lambda_{\pm} = \pm 3i$. Quindi, le funzioni

$$x_1(t) = \cos(3t) \quad \text{e} \quad x_2(t) = \sin(3t)$$

con $t \in \mathbb{R}$ sono un sistema fondamentale di soluzioni dell'equazione omogenea e tutte le soluzioni dell'equazione omogenea sono le funzioni

$$x(t) = C_1 \cos(3t) + C_2 \sin(3t), \quad t \in \mathbb{R},$$

con $C_i \in \mathbb{R}$ ($i = 1, 2$) costanti arbitrarie.

Poiché il termine non omogeneo dell'equazione è somma di una funzione trigonometrica e di un polinomio, cerchiamo una soluzione dell'equazione completa considerando separatamente i due casi.

Nel caso della funzione trigonometrica $y_1(t) = \cos(3t)$, $t \in \mathbb{R}$, che è soluzione dell'equazione omogenea, cerchiamo una soluzione della forma

$$x_p(t) = t(A \cos(3t) + B \sin(3t)), \quad t \in \mathbb{R},$$

ove $A, B \in \mathbb{R}$ sono costanti da determinare. Si ha allora

$$x_p''(t) + 9x_p(t) = -6A \sin(3t) + 6B \cos(3t), \quad t \in \mathbb{R},$$

cosicché la funzione x_p è soluzione dell'equazione completa con y_1 per $A = 0$ e $B = 1$. Nel caso del polinomio $y_2(t) = 9t^2 + 11$, $t \in \mathbb{R}$, cerchiamo una soluzione della forma

$$x_p(t) = At^2 + Bt + C, \quad t \in \mathbb{R},$$

ove $A, B, C \in \mathbb{R}$ sono costanti da determinare. Si ha allora

$$x_p''(t) + 9x_p(t) = 2A + 9At^2 + 9Bt + 9C, \quad t \in \mathbb{R},$$

cosicché la funzione x_p è soluzione dell'equazione completa con y_2 per $A = 1$, $B = 0$ e $C = 1$. Pertanto tutte le soluzioni dell'equazione completa sono le funzioni

$$x(t) = C_1 \cos(3t) + C_2 \sin(3t) + t \sin(3t) + t^2 + 1, \quad t \in \mathbb{R},$$

con $C_i \in \mathbb{R}$ ($i = 1, 2$) costanti arbitrarie.

(b) Scegliamo le costanti $C_i \in \mathbb{R}$ ($i = 1, 2$) in modo che la soluzione $x(t)$ definita in (a) sia tale che $x(0) = 2$ e $x'(0) = -3$. Si ha

$$\begin{cases} x(0) = C_1 + 1 = 2 \\ x'(0) = 3C_2 = -3 \end{cases}$$

da cui segue $C_1 = 1$ e $C_2 = -1$. La soluzione cercata è dunque la funzione

$$x(t) = \cos(3t) + (t - 1) \sin(3t) + t^2 + 1, \quad t \in \mathbb{R}.$$
