

### Esercizio 7.

Data la funzione così definita,  $f(x, y) = \begin{cases} 0 & \text{se } (x, y) = (0, 0) \\ \frac{x^3 + x \cdot y^2 + y^4}{x^2 + y^2} & \text{se } (x, y) \neq (0, 0) \end{cases}$

determinare :

$f_x(0,0)$ ,  $f_y(0,0)$ ,  $f_v(0,0)$ , differenziabilità, appartenenza alle classi  $C^0(\mathbb{R}^2)$  e  $C^1(\mathbb{R}^2)$ , eventuale esistenza ed uguaglianza tra  $f_{xy}(0,0)$  e  $f_{yx}(0,0)$ .

#### Svolgimento :

Passando a coordinate polari,  $f(x, y)$  diventa  $g(\rho, \theta) = \rho \cdot [\cos(\theta) + \rho \cdot \sin^4(\theta)]$  ed essendo

$$0 \leq |g(\rho, \theta)| \leq \rho \cdot |\cos(\theta)| + \rho^2 \cdot \sin^4(\theta) \leq \rho \cdot (1 + \rho) \text{ segue che } \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f(x, y) = \lim_{\rho \rightarrow 0^+} g(\rho, \theta) = 0$$

Dunque,  $f(x, y)$  è continua in  $(0,0)$  ed è  $C^0(\mathbb{R}^2)$ .

Calcoliamo adesso  $f_x(0,0)$  e  $f_y(0,0)$ :

$$f_x(0,0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(h,0) - f(0,0)}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{h^3}{h^2 \cdot h} = 1 \quad f_y(0,0) = \lim_{k \rightarrow 0} \frac{f(0,k) - f(0,0)}{k} = \frac{k^4}{k^2 \cdot k} = 0$$

Calcoliamo le derivate direzionali in  $(0,0)$ :

posto  $\mathbf{v} = (\alpha, \beta) \neq \mathbf{0}$ , abbiamo che

$$f_v(0,0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(\alpha \cdot h, \beta \cdot h) - f(0,0)}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\alpha^3 \cdot h^3 + \alpha \cdot \beta^2 \cdot h^3 + \beta^4 \cdot h^4}{(\alpha^2 + \beta^2) \cdot h^3} = \lim_{h \rightarrow 0} \alpha + \frac{\beta^4}{(\alpha^2 + \beta^2)} \cdot h = \alpha$$

Dunque, le derivate direzionali in  $(0,0)$  esistono ed è  $f_v(0,0) = \alpha$

Calcoliamo adesso  $f_x(x, y)$  e  $f_y(x, y)$  e verifichiamone la continuità in  $(0,0)$ :

$$f_x(x, y) = \frac{[(3 \cdot x^2 + y^2) \cdot (x^2 + y^2) - 2 \cdot x \cdot (x^3 + x \cdot y^2 + y^4)]}{(x^2 + y^2)^2} = 1 - \frac{2 \cdot x \cdot y^4}{(x^2 + y^2)^2}$$

Posto ora  $g(x, y) = \frac{2 \cdot x \cdot y^4}{(x^2 + y^2)^2}$  e passando a coordinate polari, si osserva che

$g(x, y) = h_1(\rho, \theta) = 2 \cdot \rho \cdot \cos(\theta) \cdot \sin^4(\theta)$  ed essendo  $0 \leq |h_1(\rho, \theta)| = 2 \cdot \rho \cdot \sin^4(\theta) \cdot |\cos(\theta)| \leq 2 \cdot \rho$  otteniamo che

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} g(x, y) = \lim_{\rho \rightarrow 0^+} h_1(\rho, \theta) = 0$$

In conclusione, quindi, è  $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f_x(x, y) = 1$  e  $f_x(x, y)$  è continua in  $(0,0)$ .

$$f_y(x, y) = \frac{[(2 \cdot x \cdot y + 4 \cdot y^3) \cdot (x^2 + y^2) - 2 \cdot y \cdot (x^3 + x \cdot y^2 + y^4)]}{(x^2 + y^2)^2} = \frac{4 \cdot x^2 \cdot y^3 + 2 \cdot y^5}{(x^2 + y^2)^2}$$

Passando a coordinate polari,  $f_y(x, y)$  diventa  $h_2(\rho, \theta) = 2 \cdot \rho \cdot \sin^3(\theta) \cdot (1 + \cos^2(\theta))$  ed essendo

$$0 \leq |h_2(\rho, \theta)| \leq 4 \cdot \rho \quad \text{segue che} \quad \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f_y(x,y) = \lim_{\rho \rightarrow 0^+} h_2(\rho, \theta) = 0$$

Dunque, anche  $f_y(x, y)$  è continua in  $(0,0)$ , la funzione data è  $C^1(\mathbb{R}^2)$  ed è, per il teorema del differenziale totale, differenziabile in  $(0,0)$ .

Calcoliamo infine le derivate parziali seconde miste e verifichiamone la continuità in  $(0,0)$ :

$$f_{yx}(x, y) = \frac{-2 \cdot x}{(x^2 + y^2)^4} \cdot [4 \cdot y^3 \cdot (x^2 + y^2)^2 - 4 \cdot y^5 \cdot (x^2 + y^2)] = \frac{-8 \cdot x^3 \cdot y^3}{(x^2 + y^2)^3}$$

Poiché  $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f_{yx}(x, y)$  non esiste, come si può vedere ad esempio calcolandolo lungo le direzioni di uno degli assi e lungo la bisettrice del 1° e 3° quadrante,  $f_{yx}(x, y)$  non è continua in  $(0,0)$  e, quindi, non sono verificate le condizioni del teorema di Schwarz sullo scambio dell'ordine di derivazione.

Tuttavia, per calcolo diretto, otteniamo che

$$f_{yx}(0,0) = \lim_{k \rightarrow 0} \frac{f_x(0, k) - f_x(0,0)}{k} = \lim_{k \rightarrow 0} \frac{1-1}{k} = 0 \quad f_{xy}(0,0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f_y(h,0) - f_y(0,0)}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{0-0}{h} = 0$$

Quindi, è  $f_{xy}(0,0) = f_{yx}(0,0)$