

COGNOME:

--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--

NOME:

--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--

MATR.:

--	--	--	--	--	--

Ingegneria Aerospaziale. Analisi Matematica 2. Compito del 3 febbraio 2018 - PARTE A<sup>1</sup>

1. Sia  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  è una funzione differenziabile tale  $\frac{\partial f}{\partial x}(0,0) = 3$  e  $\frac{\partial f}{\partial y}(0,0) = -1$ . Sia  $\vec{v} = \vec{i} - \vec{j}$ .  
Si chiarisca come mai esiste la derivata direzionale  $f'(0,0)(\vec{v})$  e si calcoli esplicitamente tale derivata (3p.)

Se  $f$  è differenziabile in  $x_0 \Rightarrow f'(x_0)(\vec{v})$  è lineare in  $\vec{v}$ . In questo caso  
 $f'(0)(\vec{i} - \vec{j}) = f'(0)(\vec{i}) - f'(0)(\vec{j}) = \frac{\partial f}{\partial x}(0) - \frac{\partial f}{\partial y}(0) = 3 + (-1) = 4$

2. Dato l'insieme  $M := \{(x, y, z) : xyz = 1, 2x + 3y + z = 0\}$  in  $\mathbb{R}^3$  e il punto  $P_0 := (-1, 1, -1)$  si mostri che  $P_0 \in M$  e (usando il teorema delle funzioni implicite) che vicino al punto  $P_0$  è possibile descrivere  $M$  mediante due funzioni  $y(x)$  e  $z(x)$  (si possono esplicitare  $y$  e  $z$  in termini di  $x$ ) (3p.)

$M = \{(x, y, z) : g(x, y, z) = 0\}$  dove  $g(x, y, z) = \begin{pmatrix} xyz - 1 \\ 2x + 3y + z \end{pmatrix}$ . Dato che  $g(-1, 1, -1) = 0$   
è chiaro che  $P_0 = (-1, 1, -1) \in M$ . Calcoliamo lo Jacobiano di  $g$ :  
 $\frac{\partial g}{\partial (xyz)} = \begin{pmatrix} yz & xz & xy \\ 2 & 3 & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \frac{\partial g}{\partial (xyz)}(P_0) = \begin{pmatrix} -1 & 1 & -1 \\ 2 & 3 & 1 \end{pmatrix}$ . Dato che  
il minore  $\frac{\partial g}{\partial (yz)}(P_0) = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 3 & 1 \end{pmatrix}$  ha determinante  $\neq 0$ , per Dimi,  
vicino a  $P_0$ , si può esplicitare  $x$  in termini di  $(y, z)$

3. Si calcoli la lunghezza del grafico della funzione  $f : [-1, 1] \rightarrow \mathbb{R}$  definita da  $f(x) = 2x^2$  (un arco di parabola) (3p.)

Se  $\gamma$  è il grafico di  $f \Rightarrow \ell(\gamma) = \int_0^b \sqrt{1+f'(x)^2} dx$ . In questo caso

$$\int_{-1}^1 \sqrt{1+16x^2} dx = \frac{1}{4} \int_{-4}^4 \sqrt{1+y^2} dy = \frac{1}{2} \int_0^4 \sqrt{1+y^2} dy.$$

$$\int_0^4 \sqrt{1+y^2} dy = \int_0^4 \frac{1+y^2}{\sqrt{1+y^2}} dy = \int_0^4 \frac{1}{\sqrt{1+y^2}} dy + \int_0^4 y \frac{y}{\sqrt{1+y^2}} dy =$$

$$= \left[ \operatorname{arcsinh}(y) \right]_0^4 + \left[ y \sqrt{1+y^2} \right]_0^4 - \int_0^4 \sqrt{1+y^2} dy = \operatorname{arcsinh}(4) + 4\sqrt{17} - \int_0^4 \sqrt{1+y^2} dy$$

DUNQUE  $\int_0^4 \sqrt{1+y^2} dy = \frac{1}{2} \operatorname{arcsinh}(4) + 2\sqrt{17} \Rightarrow \ell(\gamma) = \frac{\operatorname{arcsinh}(4)}{4} + \sqrt{17}$

4. Si dica se il campo  $\vec{f} : \mathbb{R}^2 \setminus \{(0,0)\} \rightarrow \mathbb{R}^2$  definito da  $\vec{f}(x,y) := \frac{y}{x^2+y^2} \vec{i} - \frac{x}{x^2+y^2} \vec{j}$  è conservativo (2p.)

NON È CONSERVATIVO DATO CHE  $\int_{\gamma} \vec{f} \cdot d\vec{s} \neq 0$  e  $\gamma(t) = \cos(t) \vec{i} + \sin(t) \vec{j}$ ,  
 INFATTI  $\gamma'(t) = -\sin(t) \vec{i} + \cos(t) \vec{j}$  e  $(0 \leq t \leq 2\pi)$

$$\int_{\gamma} \vec{f} \cdot d\vec{s} = \int_0^{2\pi} \left( \frac{\sin(t)}{\cos^2(t) + \sin^2(t)} \vec{i} - \frac{\cos(t)}{\cos^2(t) + \sin^2(t)} \vec{j} \right) \cdot \left( -\sin(t) \vec{i} + \cos(t) \vec{j} \right) dt =$$

$$\int_0^{2\pi} (-\sin^2(t) - \cos^2(t)) dt = \int_0^{2\pi} (-1) dt = -2\pi \neq 0$$

5. Si risponda ai seguenti quesiti barrando la casella corretta (1 punto ciascuno)

- (a) Se un campo  $\vec{f}$  è solenoidale, allora  $\operatorname{div}(\vec{f}) = 0$ .  VERO  FALSO.
- (b) Se  $\Omega$  è un aperto di  $\mathbb{R}^2$ , se  $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  è differenziabile e se  $\nabla f$  è identicamente nullo su  $\Omega$ , allora  $f$  è costante in  $\Omega$ .  VERO  FALSO. (non è detto che  $\Omega$  sia connesso)
- (c) Se  $f$  è una funzione  $T$ -periodica avente derivata seconda continua, allora la serie di Fourier associata a  $f$  converge uniformemente a  $f$ .  VERO  FALSO.
- (d) Se  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  è una funzione integrabile in senso improprio sul disco  $B := \{x^2 + y^2 < 1\}$ , allora  $|f|$  è integrabile in senso improprio su  $B$ .  VERO  FALSO.

--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--

1. Si consideri  $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  definita da  $f(x, y) := 4x^4 + 4xy + 2y^2$  e l'insieme  $M := \{(x, y) : (x+y)^2 = 1\}$ .

(a) Si trovino tutti i punti stazionari di  $f$  e per ognuno di questi si dica se sono punti di massimo relativo/minimo relativo/sella (3p.).

$$(x, y) = (0, 0) \text{ punto di SELLA} \quad (x, y) = \text{ } \text{ punto di } \text{ } \\ (x, y) = \left(\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}\right) \text{ punto di MINIMO} \quad (x, y) = \left(-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right) \text{ punto di MINIMO}$$

(b) Si dica se  $M$  è regolare (0,5p.)  SI  NO e se è limitato (0,5p.)  SI  NO.

(c) Si dica se  $f$  ha massimo/minimo su  $M$  e in caso affermativo si calcolino tali valori (2p.):

$$\min_M f = \frac{7}{4} \text{ non esiste} \quad / \quad \max_M f = \text{ } \text{ non esiste}$$

Svolgimento

$$\frac{\partial f}{\partial x} = 16x^3 + 4y \quad \frac{\partial f}{\partial y} = 4x + 4y \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = 48x^2 \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = 4 \quad \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = 4$$

$$\text{PTI CRITICI } \begin{cases} 16x^3 + 4y = 0 \\ 4x + 4y = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} y = -x \\ 4x^3 - x = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} y = 0 \\ x = 0 \end{cases} \text{ oppure } \begin{cases} y = -x \\ 4x^2 = 1 \end{cases}$$

$$\text{DUNQUE HO TRE PTI: } (0, 0) \pm \left(\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}\right)$$

$$H_f(0, 0) = \begin{pmatrix} 0 & 4 \\ 4 & 4 \end{pmatrix} \text{ determinante } -16 < 0 \Rightarrow \text{SELLA}$$

$$H_f\left(\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}\right) = \begin{pmatrix} 12 & 4 \\ 4 & 4 \end{pmatrix} \text{ determinante } = 32 > 0, \quad \Delta_{11} = 12 > 0 \Rightarrow \text{MINIMI}$$

$$H_f\left(-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right)$$

$$\bullet M = \{g(x, y) = 0\} \text{ dove } g(x, y) = (x - y)^2 - 1 \Rightarrow \frac{\partial g}{\partial x} = 2(x - y) = \frac{\partial g}{\partial y}$$

$$\text{Allora } \nabla g(x, y) = 0 \Leftrightarrow x = y \quad \bullet \text{ Ma se } x = y \Rightarrow g(x, y) = -1 \neq 0$$

Dunque non ci sono punti in  $M$  con  $\nabla g = 0 \Rightarrow M$  è regolare

$M$  si può esplicitare:  $M = \{x - y = 1\} \cup \{x - y = -1\} =$  unione di due rette  $\Rightarrow M$  non è limitato (per esempio i punti  $(m, m-1) \in M$  e non sono limitati.

• Cerco i punti stazionari di  $f$  su  $M$ :

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} = \lambda \frac{\partial g}{\partial x} \\ \frac{\partial f}{\partial y} = \lambda \frac{\partial g}{\partial y} \\ g(x, y) = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 16x^3 + 4y = 2\lambda(x+y) \\ 4x + 4y = 2\lambda(x+y) \\ (x+y)^2 = 1 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \lambda = 2 \text{ (perché } x+y \neq 0) \\ 16x^3 + 4y = 4x + 4y \\ (x+y)^2 = 1 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \lambda = 2 \\ x = 0 / 16x^2 = 1 \\ (x+y)^2 = 1 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} \lambda = 2 \\ x = 0 \text{ oppure } \\ b = \pm 1 \end{cases} \begin{cases} \lambda = 2 \\ x = 1/2 \text{ oppure } \\ y = \pm 1 - \frac{1}{2} = \left\langle \begin{matrix} 1/2 \\ -3/2 \end{matrix} \right\rangle \end{cases} \begin{cases} \lambda = 2 \\ x = -1/2 \\ y = \pm 1 + \frac{1}{2} = \left\langle \begin{matrix} -1/2 \\ 3/2 \end{matrix} \right\rangle \end{cases}$$

$$\begin{matrix} \pm(0, 1) \rightarrow f \text{ vale } 2 \\ \pm\left(\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right) \rightarrow f \text{ vale } \frac{7}{4} \\ \pm\left(\frac{1}{2}, -\frac{3}{2}\right) \rightarrow f \text{ vale } \frac{7}{4} \end{matrix}$$

NOTIAMO CHE  $(x, y) \in M \Leftrightarrow y = -x \pm 1$  da cui  $(x, y) \in M \Rightarrow \| (x, y) \| \rightarrow \infty \Rightarrow x \rightarrow +\infty$

INOLTRE  $f(x, y) \geq 4x^4 - 2x^2 - 2y^2 + 2y^2 = 4x^4 - 2x^2$  e quindi

$$\lim_{\substack{(x, y) \in M \\ \| (x, y) \| \rightarrow \infty}} f(x, y) \geq \lim_{x \rightarrow +\infty} 4x^4 - 2x^2 = +\infty$$

NE SEGUE CHE  $f$  NON HA MASSIMO su  $M$  e  $f$  HA MINIMO su  $M$

$\Rightarrow$ : il punto di massimo è uno dei punti trovati sopra  $\Rightarrow$

$$\min_M f = \frac{7}{4}$$

2. Si considerino l'insieme  $S$  e il campo vettoriale  $\vec{f}$  definiti da:

$$S := \{(x, y, z) : x^2 - y^2 - z^2 = 1, 0 \leq x \leq 2\}, \quad \vec{f}(x, y, z) := x\sqrt{1+y^2+z^2}\vec{i} + x\sqrt{x^2+z^2}\vec{j} - x^2y^2\vec{k}$$

(a) Si trovi una parametrizzazione  $\Gamma$  che rende  $S$  (sostegno di) una superficie regolare avente normale  $\vec{v}$  concorde con il versore  $-\vec{i}$ . (1p.)

$$\Gamma(u, v) = (\sqrt{1+u^2+v^2}, v, u)$$

$$\text{per } (u, v) \in \{u^2 + v^2 \leq 3\}$$

(b) Si descriva il bordo di  $S$  con una curva regolare  $\gamma$  avente verso coerente con  $\vec{v}$  (1p.)

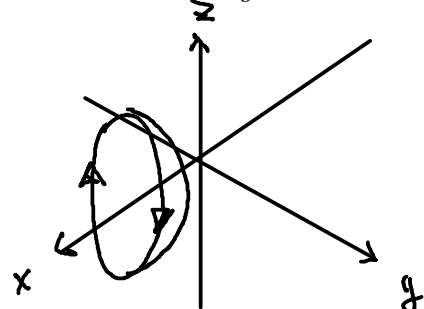
$$\gamma(t) = 2\vec{i} + \sqrt{3}\sin(t)\vec{j} + \sqrt{3}\cos(t)\vec{k}$$

$$\text{per } t \in [0, 2\pi]$$

(c) Si calcoli il flusso di  $\vec{f}$  attraverso  $S$  (con la normale detta sopra) (4p.)

$$\int_S \vec{f} \cdot \vec{v} \, d\sigma = -\frac{15}{2}\pi$$

Svolgimento



$$a) (x, y, z) \in S \Leftrightarrow x^2 = 1 + y^2 + z^2, 0 \leq x \leq 2 \Leftrightarrow$$

$$x = \pm \sqrt{1 + y^2 + z^2}, 0 \leq x \leq 2 \Leftrightarrow$$

$$x = \sqrt{1 + y^2 + z^2}, y^2 + z^2 \leq 3 \quad \text{Poss allora}$$

vedere  $S$  come grafico  $x = g(y, z)$  dove

$$g(u, v) = \sqrt{1 + u^2 + v^2} \quad \text{con } (u, v) \in B = \{u^2 + v^2 \leq 3\}$$

Con questo scelta la normale è  $(-\frac{1}{g}, \frac{u}{g}, \frac{v}{g})$  concorde con  $\vec{i}$ . Allo stesso modo  $u, v$

e prendo  $\Gamma(u,v) = \sqrt{1+u^2+v^2} \vec{i} + u \vec{j} + v \vec{k}$ .

b)  $\partial B$  è descritto dalla curva  $\gamma(t) = \sqrt{3}(\cos(t), \sin(t))$  (coerente con  $B$ )  $0 \leq t \leq 2\pi$ .  $\Rightarrow$  descivo  $\Sigma(s)$

con  $\Gamma(\gamma(t)) = \sqrt{1+3\cos^2(t)+3\sin^2(t)} \vec{i} + \sqrt{3}\sin(t) \vec{j} + \sqrt{3}\cos(t) \vec{k} = 2\vec{i} + \sqrt{3}\sin(t) \vec{j} + \sqrt{3}\cos(t) \vec{k}$

c) Voglio usare il teorema della divergenza su

$\Omega = \{y^2+z^2 \leq 1, \sqrt{1+y^2+z^2} \leq x \leq 2\}$  che ha come bordo  $S \cup B$ ,


dove  $B = \{(2, y, z) : y^2+z^2 \leq 3\}$ . NOTIAMO che la normale a  $\partial\Omega$

USCENTE è discorde da  $\vec{i}$  e quindi è quella detta sopra.

Si ha 
$$\text{div}(\vec{f}) = \frac{1}{\sqrt{1+y^2+z^2}} \Rightarrow \iiint_{\Omega} \text{div} \vec{f} = \iint_{\{y^2+z^2 \leq 3\}} \left( \int_{\sqrt{1+y^2+z^2}}^2 \frac{1}{\sqrt{1+y^2+z^2}} dx \right) dy dz =$$

$$\iint_{\{y^2+z^2 \leq 3\}} (2 - \sqrt{1+y^2+z^2}) \sqrt{1+y^2+z^2} dy dz = \int_0^{2\pi} d\theta \int_0^{\sqrt{3}} (2 - \sqrt{1+p^2}) \sqrt{1+p^2} p dp =$$

$$2\pi \int_0^{\sqrt{3}} (2\sqrt{1+p^2} - 1-p^2) p dp = \pi \int_0^3 (2\sqrt{1+s} - 1-s) ds = \pi \left[ \frac{4}{3}(1+s)^{3/2} - s - \frac{s^2}{2} \right]_0^3 =$$

$$\pi \left( \frac{4}{3} \cdot 8 - \frac{4}{3} - 3 - \frac{9}{2} \right) = \frac{\pi}{6} (64 - 8 - 18 - 27) = \frac{11}{6} \pi$$
 

INOLTRE 
$$\iint_B \vec{f} \cdot \vec{\nu} d\sigma = \iint_{\{y^2+z^2 \leq 3\}} f_1(2, y, z) dy dz = \iint_{\{y^2+z^2 \leq 3\}} 2\sqrt{1+y^2+z^2} dy dz =$$

$$\int_0^{2\pi} d\theta \int_0^{\sqrt{3}} 2\sqrt{1+p^2} p dp = 2\pi \int_0^3 \sqrt{1+s} ds = 2\pi \left[ \frac{2}{3}(1+s)^{3/2} \right]_0^3 = \frac{4\pi}{3} (8-1) = \frac{28}{3} \pi$$

$(\vec{N} = -\vec{\nu})$

DUNQUE

$$\frac{11}{6} \pi = \iint_B \vec{f} \cdot \vec{\nu} d\sigma + \iint_S \vec{f} \cdot \vec{N} d\sigma = \frac{28}{3} \pi + \iint_S \vec{f} \cdot \vec{N} d\sigma \Rightarrow$$

$$\iint_S \vec{f} \cdot \vec{N} d\sigma = \left( \frac{11}{6} - \frac{28}{3} \right) \pi = (11 - 56) \pi = -\frac{45}{6} \pi = -\frac{15}{2} \pi$$

3. (  scelgo di fare l'esercizio alternativo essendo iscritto prima dell'a.a. 2015-16 )

Si consideri il sistema di equazioni differenziali:

$$\begin{cases} x' = x + 2y \\ y' = 3y \\ z' = -2x + 3y + 3z \end{cases}$$

(a) Chiamiamo  $A$  la matrice associata al sistema e  $J$  la forma di Jordan di  $A$ . Si trovi il polinomio caratteristico  $p(\lambda)$  e si verifichi che  $p$  ha due radici  $\lambda_1$  e  $\lambda_2$  di cui  $\lambda_2 = 1$ . Si scrivano: (4p.):

$$p(\lambda) = (3-\lambda)^2(1-\lambda) = 9 - 15\lambda + 7\lambda^2 - \lambda^3 \quad \lambda_1 = 3$$

$$(A - \lambda_1 I) = \begin{pmatrix} -2 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ -2 & 3 & 0 \end{pmatrix}, \quad (A - \lambda_1 I)^2 = \begin{pmatrix} -4 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 4 & -4 & 0 \end{pmatrix},$$

$$J = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}, \quad e^{tJ} = \begin{pmatrix} e^t & 0 & 0 \\ 0 & e^{3t} & t e^{3t} \\ 0 & 0 & e^{3t} \end{pmatrix},$$

(b) Si scriva la soluzione del sistema con dato iniziale  $x(0) = 1, y(0) = 1, z(0) = 0$  (3p.)

$$x(t) = e^{3t}$$

$$y(t) = e^{3t}$$

$$z(t) = t e^{3t}$$

Svolgimento

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ -2 & 3 & 3 \end{pmatrix} \quad P(\lambda) = \det \begin{pmatrix} 1-\lambda & 2 & 0 \\ 0 & 3-\lambda & 0 \\ -2 & 3 & 3-\lambda \end{pmatrix} = (3-\lambda) \det \begin{pmatrix} 1-\lambda & 0 \\ -2 & 3-\lambda \end{pmatrix} = (3-\lambda)^2(1-\lambda)$$

$$B := A - 3I = \begin{pmatrix} -2 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ -2 & 3 & 0 \end{pmatrix} \quad (\text{ha rango } 2 \text{ e } \dim \ker = 1).$$

$$B^2 = \begin{pmatrix} -2 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ -2 & 3 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -2 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ -2 & 3 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -4 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 4 & -4 & 0 \end{pmatrix} \quad (\text{ha rango } 1 \text{ e } \dim \ker = 2)$$

la molteplicità geometrica di  $\lambda_1 = 3$  è 2

dato che la mult. algebrica di  $\lambda_1 = 3$  è 2  $\Rightarrow \dim \ker B^k = 2 \quad \forall k \geq 2$

Inoltre se  $B^1 = A - I$ , deve essere  $\dim \ker (B^1)^k = 1 \quad \forall k \geq 1$

Cerco  $e_3 \in \ker B^2 \setminus \ker B$ . Se  $e_3 = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$  la condizione  $e_3 \in \ker B^2$

significa  $\begin{cases} -4x + 4y = 0 \\ -4x + 4y = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \ker B^2 = \{x=y\} = \left\{ \begin{pmatrix} \alpha \\ \alpha \\ \beta \end{pmatrix} \mid \alpha, \beta \in \mathbb{R} \right\}$  (HA DIMENS. 2)

Se  $e_3 = \begin{pmatrix} \alpha \\ \alpha \\ \beta \end{pmatrix}$   $Be_3 = \begin{pmatrix} -2\alpha + 2\alpha \\ 0 \\ -2\alpha + 3\alpha \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \alpha \end{pmatrix}$ , se voglio  $Be_3 \neq 0$  posso prendere  $e_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$

do cui  $e_2 = Be_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ . Quindi  $e_2$  è un autovettore rispetto a  $\lambda = 3$  ed  $e_3$  è l'autovettore generalizzato con  $(A-3I)e_3 = e_2$ .

Infine cerco  $e_1$  con  $Be_1 = 0$  (cioè un autovettore rispetto a  $\lambda_1 = 1$ )  $\Rightarrow$

$$(A-I)\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 0 & 2 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ -2 & 3 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} 2y=0 \\ 2y=0 \\ -2x+3y+2z=0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} y=0 \\ x=z \end{cases}$$

posso prendere  $e_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ . IN QUESTO MODO prendo  $M = (e_1, e_2, e_3)$ , cioè

$$M = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \quad (\text{vale che } M\hat{e}_1 = e_1, M\hat{e}_2 = e_2, M\hat{e}_3 = e_3, \hat{e}_i \leftarrow \text{BASE CANONICA})$$

e si ha  $A = MJM^{-1}$  con  $J = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} \Rightarrow e^{tJ} = \begin{pmatrix} e^t & 0 & 0 \\ 0 & e^{3t} & te^{3t} \\ 0 & 0 & e^{3t} \end{pmatrix}$   
*(se scambio gli autovettori: trova  $J = \begin{pmatrix} 3 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$  e  $M = \dots$  - VA BENE LO STESSO)*

Se cerco la soluzione con  $Y(0) = Y_0 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  noto che  $Y_0 = e_3$ .

Dato che  $M\hat{e}_3 = e_3$  ho  $M^{-1}Y_0 = M^{-1}e_3 = \hat{e}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ . Per la formula

$$Y(t) = e^{tA}Y_0 = M e^{tJ} M^{-1}Y_0 = M e^{tJ} \hat{e}_3 = M \begin{pmatrix} 0 \\ te^{3t} \\ e^{3t} \end{pmatrix} = e^{3t} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ t \\ 1 \end{pmatrix} = e^{3t} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} e^{3t} \\ e^{3t} \\ te^{3t} \end{pmatrix}$$

4. Si consideri l'equazione differenziale

$$xy'' - y' - y = 0$$

Si cerchino le soluzioni definite su tutto  $\mathbb{R}$  mediante una serie di potenze  $y(x) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n$ .

Si risponda in particolare ai seguenti quesiti.

(a) Si scriva una formula ricorsiva per i coefficienti  $a_n$  (2p.)

$$\boxed{\begin{aligned} (n^2-1)a_{n+1} &= a_n \quad \forall n \geq 0 && \text{oppure} \\ a_0 = a_1 = 0 & \quad a_{n+1} = \frac{a_n}{n^2-1} \quad \forall n \geq 2 \end{aligned}} \quad (\mathcal{R})$$

(b) Esiste una soluzione  $y$  con  $y(0) = 1$   SI  NO (1p.).

(c) Esiste un'unica soluzione  $y$  con  $y''(0) = 4$   SI  NO (1p.).

(d) Se la risposta al punto c) è positiva si trovi il raggio di convergenza della serie che definisce  $y(x)$ :

$R = \boxed{+\infty}$  (1p.) e si dica quanto fa  $y'''(0) = \boxed{4}$  (1p.).

Svolgimento

$$\text{Se } y = \sum_0^{\infty} a_n x^n \Rightarrow y' = \sum_1^{\infty} a_n n x^{n-1} = \sum_1^{\infty} a_{n+1} (n+1) x^n,$$

$$y'' = \sum_2^{\infty} a_n n(n-1) x^{n-1} \Rightarrow x y'' = \sum_2^{\infty} a_n n(n-1) x^{n-1} = \sum_{1 \leftarrow \text{indice}}^{\infty} a_{n+1} (n+1) n x^n$$

$$0 = x y'' - y' - y = \sum_0^{\infty} [a_{n+1} n(n+1) - a_{n+1} (n+1) - a_n] x^n = \sum_0^{\infty} (a_{n+1} (n^2-1) - a_n) x^n$$

Ne ricavo  $a_{m+1} (m^2-1) = a_m \quad \forall m \in \mathbb{N}$

Se mettiamo  $m=1$  troviamo  $a_2 - 0 = a_1 \Rightarrow \boxed{a_1 = 0}$ ; se mettiamo  $m=0$

troviamo  $a_1 \cdot (-1) = a_0 \Rightarrow a_0 = 0$ . DUNQUE  $a_0 = a_1 = 0$

Ne segue che le soluzioni devono avere  $y(0) = y'(0) = 0$

(non esiste sol. con  $y(0) = 1$ ) e sotto queste condizioni ricavo

$a_{m+1} = \frac{a_m}{m^2-1} \quad \forall m \geq 2$ . Se fissiamo  $a_2 = \frac{y''(0)}{2}$  la relazione

individua univocamente  $y(x)$

Se partiamo da  $y''(0) = 4$  deve essere  $a_2 = \frac{4}{2} = 2$  da cui

$$a_3 = \frac{a_2}{4-1} = \frac{a_2}{3} = \frac{2}{3} \quad \text{e quindi } y'''(0) = 3! a_3 = 6 \cdot \frac{2}{3} = 4$$

Per trovare il raggio di convergenza basta risolvere

$$L = \lim_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{|a_n|} = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{|a_{n+1}|}{|a_n|} = \lim_{n \rightarrow \infty} \left| \frac{1}{n^2-1} \right| = 0 \Rightarrow R = \frac{1}{L} = +\infty$$

↑  
uso R





$$A(x, y) = 0 \Leftrightarrow y = 0 \text{ oppure } y = \frac{20}{3}x^2 \quad (\text{linea blu})$$

$$B(x, y) = 0 \Leftrightarrow x = 0 \text{ oppure } y = \frac{3}{3}x^2 \quad (\text{linea rosso})$$

Cerco il fattore integrante  $\lambda(x, y) = \lambda(x, y)$ . Deve essere

$$\frac{\partial \lambda(x, y)}{\partial y} A(x, y) = \frac{\partial}{\partial x} A(x, y) B(x, y) \Leftrightarrow x \lambda'(x, y) y (3y - 20x^2) + \lambda(x, y) (6y - 20x^2) =$$

$$y \lambda'(x, y) 4x (y - 3x^2) + \lambda(x, y) (4y - 36x^2) \Leftrightarrow$$

$$x y \lambda'(x, y) (-y - 8x^2) = \lambda(x, y) (2y + 16x^2) \Leftrightarrow x y \lambda'(x, y) = 2 \lambda(x, y)$$

Da cui  $\lambda'(t) = \frac{2}{t} \lambda(t) \Leftrightarrow \lambda(t) = c t^2$ . Possiamo prendere  $c = 1$  e

$$\lambda(x, y) = x^2 y^2. \quad \text{Cerco } \phi:$$

$$\frac{\partial}{\partial x} \phi = x^2 y^2 A(x, y) = 3x^2 y^4 - 20x^4 y^3 \Rightarrow \phi = x^3 y^4 - 4x^5 y^3 + c(y)$$

$$\Rightarrow \frac{\partial}{\partial y} \phi = 4x^3 y^3 - 12x^5 y^2 + c'(y) \text{ che deve essere } x^2 y^2 B(x, y) = 4x^3 y^3 - 12x^5 y^2$$

e quindi  $c' = 0$ ,  $c = \text{costante}$  possiamo prendere  $c = 0$  e

$$\phi(x, y) = x^3 y^4 - 4x^5 y^3 = x^3 y^3 (y - 4x^2)$$

c) se posto da  $(1, 4)$  ho  $\phi(1, 4) = 1^3 4^3 (4 - 1) = 0$

da cui  $\phi(x, y(x)) = 0 \Leftrightarrow x^3 y(x)^3 (y(x) - 4x^2) = 0$  da cui

$$y(x) = 4x^2$$