

NOME:

COGNOME:

MATR.:

Ingegneria Aerospaziale. Analisi Matematica 2. Compito del 13 gennaio 2022

Istruzioni di compilazione: Si usi:

- lo slash per indicare la linea di frazione: $2/3$ per $\frac{2}{3}$;
- il carattere ^ per indicare la potenza: 2^3 per 2^3 ;
- le combinazioni $>=$ per il maggiore o eguale \geq e $<=$ per il minore o eguale \leq : $1<=2$ per $1 \leq 2$;
- il carattere _ per indicare l'indice: a_n per a_n ;
- sqrt (preferibile) oppure $^(1/2)$ per indicare la radice, dunque sqrt (2) oppure $2^(1/2)$ per $\sqrt{2}$;
- exp (preferibile) oppure $e^$ per indicare l'esponenziale, dunque exp (2) oppure $e^(2)$ per e^2 ;
- Pi per π ;
- le parentesi per dirimere tutti i casi di ordine tra le operazioni, per esempio $((1+x)/2)^((x+y)/(x-y))$;
- le parentesi anche per indicare punti e vettori, come in $(1, 2, 3)$;
- per indicare una sommatoria o una serie come $\sum_{n=0}^{\infty} a_n$ si può usare SUM(n=0, infinito) a_n

La somma dei punteggi degli esercizi fa 40.

ATTENZIONE ALLA SCADENZA DEL TEMPO (1 ora e 45 minuti)

Inizio Test

1. Si consideri la serie di potenze:

$$\sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \frac{x^n}{1+n^2}$$

1. Si calcoli il raggio di convergenza R della serie.
2. Si dica quale dei seguenti intervalli coincide con l'insieme su cui la serie converge puntualmente.
(a) $] -R, R[$;
(b) $[-R, R[$;
(c) $] -R, R]$;
(d) $[-R, R]$.
3. Si dica se la serie converge uniformemente su $] -R, R]$.
4. Indichiamo con $f(x)$ la somma della serie (per le x per cui la serie converge). Si trovi $f''(0)$.

(1) $R = \frac{1}{L}$ dove

$$L = \lim_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{\left| \frac{(-1)^n}{1+n^2} \right|} = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{\sqrt[n]{1+n^2}} = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{\sqrt[n]{n^2}} \frac{1}{\sqrt[n]{1+1/n^2}} =$$

$$\left(\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{\sqrt[n]{n}} \right)^2 \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{\sqrt[n]{1+1/n^2}} = \left(\frac{1}{2} \right)^2 \cdot 1 = 1 \Rightarrow L=1 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow R=1$$

② e ③ Se $|x| \leq 1$ si ha $\left| \frac{x^n}{1+n^2} \right| \leq \frac{1}{1+n^2}$ Dato che

$$\sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{1+n^2} < +\infty \Rightarrow \text{la serie converge totalmente su } [-1, 1]$$

\Rightarrow la serie converge uniformemente su $[-1, 1]$ (e a maggior ragione su $] -1, 1]$) e converge anche puntualmente su $[-1, 1]$

\Rightarrow la ② ha come risposta (d)
la ③ ha come risposta **Sì**

④ Se $f(x) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n \Rightarrow f''(0) = 2a_2$. Nel nostro caso

$$f''(0) = 2 \cdot \frac{(-1)^2}{1+2^2} = \boxed{\frac{2}{5}}$$

2. Si consideri la funzione $F : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ definita da:

$$F(x, y) := (x^2 - y^2, 2xy)$$

Si dia per buono che la restrizione di F all'insieme

$$\Omega := \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : (x-1)^2 + (y-1)^2 < 1\}$$

è bigettiva da Ω a un aperto W di \mathbb{R}^2 (notiamo che Ω è il disco di centro $(1, 1)$ e raggio 1). Dunque è ben definita la funzione inversa $G := F^{-1} : W \rightarrow \Omega$, che naturalmente ha due componenti: $G(u, v) = (G_1(u, v), G_2(u, v))$.

1. Si giustifichi il fatto che il punto $(0, 2)$ appartiene a W .

2. Si calcoli

$$\frac{\partial}{\partial u} G_2(0, 2).$$

① $(0, 2) = F(1, 1)$ dunque $(0, 2) \in W$

② Calcoliamo $J_F(x, y)$:

$$\frac{\partial F_1}{\partial x} = 2x \quad \frac{\partial F_1}{\partial y} = -2y$$

$$\frac{\partial F_2}{\partial x} = 2y \quad \frac{\partial F_2}{\partial y} = 2x$$

$$\Rightarrow J_F(1, 1) = \begin{bmatrix} 2 & -2 \\ 2 & 2 \end{bmatrix}$$

Si vede che J_F ha determinante $8 \neq 0 \Rightarrow$ posso prendere $J_F(1, 1)^{-1}$

$$J_F(1, 1)^{-1} = \frac{1}{8} \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ -2 & 2 \end{bmatrix} = \frac{1}{4} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}$$

Per la teoria so che $J_G(0, 2) = J_F(1, 1)^{-1} = \frac{1}{4} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}$

$$\Rightarrow \frac{\partial G_2}{\partial u}(0, 2) = \boxed{-\frac{1}{4}}$$

3. Si consideri il campo $\vec{f}: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ definito da:

$$\vec{f}(x, y, z) := (2x + y + 2z, x - y + 3z, 2x + 3y - z)$$

1. \vec{f} ammette potenziale.

SI

NO

2. \vec{f} ammette potenziale vettore.

SI

NO

$$\textcircled{1} \quad \text{rot } \vec{f} = \det \begin{bmatrix} i & D_x & 2x+y+z \\ j & D_y & x-y+3z \\ k & D_z & 2x+3y-z \end{bmatrix} = i(3-3) - j(2-2) + k(1-1) = 0$$

e \vec{f} è definito su \mathbb{R}^3 ed è sempre conservato \Rightarrow SI

CI SI POTEVA RICORDARE CHE SE A È UNO MATRICE
ALLORA $\vec{f}(X) = AX$ È CONSERVATIVO $\Leftrightarrow A$ È SIMMETRICA

$$\textcircled{2} \quad \text{div } \vec{f} = 2 - 1 - 1 = 0 \Rightarrow \vec{f} \text{ è solenoide}$$

su $\mathbb{R}^3 \Rightarrow$ esiste pot. vettore

$$(\vec{f}(X) = AX \text{ solenoide} \Leftrightarrow \text{traccia}(A) = 0)$$

4. Si considerino il dominio D in \mathbb{R}^3 e il campo vettoriale $\vec{f}: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ definiti da:

$$D := \{(x, y, z) : x^2 + y^2 + z^2 \leq 9, x^2 + y^2 \geq 5, z \geq 0\} \quad , \quad \vec{f}(x, y, z) := (y, -x, z).$$

Consideriamo inoltre:

$$S := \{(x, y, z) : x^2 + y^2 + z^2 = 9, x^2 + y^2 \geq 5, z \geq 0\}$$

e i punti:

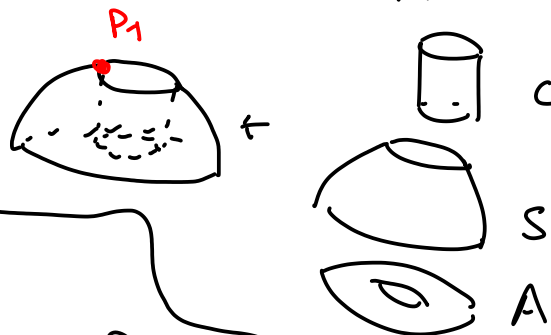
$$P_1 := (2, 1, 2) \quad , \quad P_2 := (2, 1, 1) \quad , \quad P_3 := (2, 2, 0).$$

Diamo per buono che S è una superficie parametrica e che $S \subset \partial D$

1. Si scriva la normale unitaria uscente da D in P_1 , se questa ha senso, oppure si scriva "non esiste".
2. Si scriva la normale unitaria uscente da D in P_2 , se questa ha senso, oppure si scriva "non esiste".
3. Si scriva la normale unitaria uscente da D in P_3 , se questa ha senso, oppure si scriva "non esiste".
4. Si dica se qualcuno tra P_1, P_2 e P_3 si trova nel bordo $\Sigma(S)$, indicando quale tra le seguenti affermazioni è vera.
 - (a) $P_1 \in \Sigma(S), P_2 \notin \Sigma(S), P_3 \notin \Sigma(S)$,
 - (b) $P_1 \notin \Sigma(S), P_2 \in \Sigma(S), P_3 \notin \Sigma(S)$,
 - (c) $P_1 \notin \Sigma(S), P_2 \notin \Sigma(S), P_3 \in \Sigma(S)$,
 - (d) $P_1 \in \Sigma(S), P_2 \in \Sigma(S), P_3 \notin \Sigma(S)$,
 - (e) $P_1 \in \Sigma(S), P_2 \notin \Sigma(S), P_3 \in \Sigma(S)$,
 - (f) $P_1 \notin \Sigma(S), P_2 \in \Sigma(S), P_3 \in \Sigma(S)$,
 - (g) $P_1 \in \Sigma(S), P_2 \in \Sigma(S), P_3 \in \Sigma(S)$ (tutti tre) ,
 - (h) $P_1 \notin \Sigma(S), P_2 \notin \Sigma(S), P_3 \notin \Sigma(S)$ (nessuno dei tre).
5. Si calcoli il flusso $\Phi(\vec{f}, S, \hat{\nu})$ di \vec{f} attraverso S orientata tramite la normale $\hat{\nu}$ uscente da D .

si ha che $\partial D = \{x^2 + y^2 + z^2 = 9, x^2 + y^2 \geq 5, z \geq 0\} \cup$
 $\{x^2 + y^2 + z^2 \leq 9, x^2 + y^2 = 5, z \geq 0\} \cup$
 $\{x^2 + y^2 + z^2 \leq 9, x^2 + y^2 \geq 5, z = 0\} =$
 $S \cup \underbrace{\{x^2 + y^2 = 5, 0 \leq z \leq 2\}}_C \cup \underbrace{\{z = 0, 5 \leq x^2 + y^2 \leq 9\}}_A$

SI VEDI ALLORA CHE



$P_1 = (2, 1, 2) \in S \cap C \Rightarrow$

non si può prendere la normale in P_1

$P_2 = (2, 1, 1) \in C, P_2 \notin A, P_2 \notin S \Leftrightarrow$

P_2 annulla solo $-x^2 - y^2 + 1 =: G_c(x, y, z) \Rightarrow$

$$\hat{v}(P_2) = \frac{\nabla G_c(2,1,1)}{\|\nabla G_c(2,1,1)\|} = \frac{(-2x, -2y, 0)}{\sqrt{4x^2 + 4y^2}} \Big|_{(2,1,1)} = \frac{(-2, -1, 0)}{\sqrt{5}}$$

• $P_3 = (2, 2, 0) \in A$ $P_3 \notin C$ $P_3 \notin S \Rightarrow$

$$\hat{v}(P_3) = (0, 0, -1)$$

SI HA CHE

$$\Sigma(S) = \{x^2 + y^2 + z^2 = 9, x^2 + y^2 = 5, z \geq 0\} \cup$$

$$\{x^2 + y^2 + z^2 = 9, x^2 + y^2 \geq 5, z = 0\} \cup$$

$$\{x^2 + y^2 + z^2 \leq 9, x^2 + y^2 = 5, z = 0\} =$$

$$\{x^2 + y^2 = 5, z = 2\} \cup \{x^2 + y^2 = 9, z = 0\} \cup \{x^2 + y^2 = 5, z = 0\}$$

DUNQUE $P_1 \in \Sigma(S)$ $P_2 \notin \Sigma(S)$ $P_3 \notin \Sigma(S)$

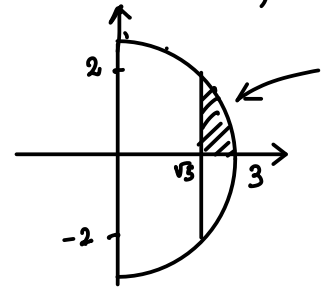
(è giusta la (a) di 4)

• Si vede che $\text{div } \vec{f} = 0 - 0 + 1 = 1 \Rightarrow$

$$\phi(\vec{f}, \partial D, \hat{v}) = \iiint_D dx dy dz = (\text{coordinate cilindriche})$$

$$\iiint_{\tilde{D}} p \, d\theta \, dr \quad \text{dove } \tilde{D} = \{0 \leq \theta \leq 2\pi, \sqrt{5} \leq r \leq 3, z^2 + r^2 \leq 9\}$$

$$= \int_0^{2\pi} d\theta \int_{\sqrt{5}}^3 p \, dr \int_0^{\sqrt{9-r^2}} dz =$$



$$2\pi \int_{\sqrt{5}}^3 p \sqrt{9-r^2} \, dr = \pi \int_5^9 \sqrt{9-s} \, ds =$$

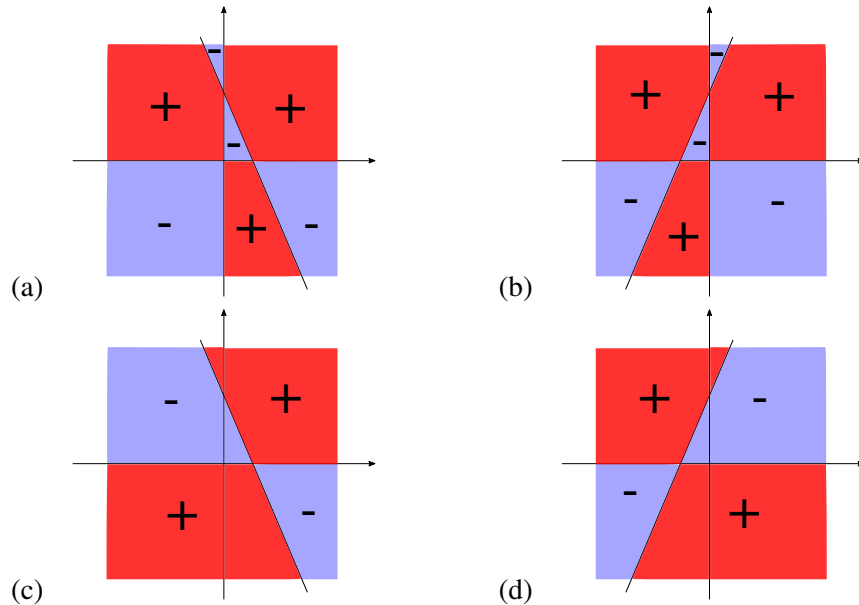
$$\pi \left[-\frac{2}{3} (9-s)^{\frac{3}{2}} \right]_5^9 = \pi \cdot \frac{2}{3} \cdot 4^{\frac{3}{2}} = \boxed{\frac{16\pi}{3}}$$

5. Si consideri la funzione $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ definita da:

$$f(x, y) := x^2 y (2x + y - 8)$$

Per rispondere ai seguenti quesiti conviene trovare tutti i punti critici di f e catalogarli.

1. Quale delle seguenti figure rappresenta il segno di f (indicando in rosso le zone in cui $f(x, y) > 0$ e in blu le zone in cui $f(x, y) < 0$).



2. Se $P_0 = (0, 0)$ si dica quale tra le seguenti affermazioni è corretta.

- (a) P_0 non è critico.
- (b) P_0 è critico ed è di massimo relativo.
- (c) P_0 è critico ed è di minimo relativo.
- (d) P_0 è critico ma non è né di massimo né di minimo relativo.

3. Se $P_1 = (8, 0)$ si dica quale tra le seguenti affermazioni è corretta.

- (a) P_1 non è critico.
- (b) P_1 è critico ed è di massimo relativo.
- (c) P_1 è critico ed è di minimo relativo.
- (d) P_1 è critico ma non è né di massimo né di minimo relativo.

4. Se $P_2 = (0, 8)$ si dica quale tra le seguenti affermazioni è corretta.

- (a) P_2 non è critico.
- (b) P_2 è critico ed è di massimo relativo.
- (c) P_2 è critico ed è di minimo relativo.
- (d) P_2 è critico ma non è né di massimo né di minimo relativo.

5. Si dica quale tra le seguenti affermazioni - ANCHE PIÙ D'UNA - è corretta.

- (a) Non ci sono altri punti critici fuori da quelli elencati sopra.
- (b) esistono punti critici P diversi da P_0, P_1 ma nessuno di questi è di massimo o di minimo relativo.
- (c) esiste almeno un P critico diverso da P_0, P_1 e P_2 che sia di massimo relativo.
- (d) esiste almeno un P critico diverso da P_0, P_1 e P_2 che sia di minimo relativo.

6. Si trovi il massimo di f nell'insieme $T := \{(x, y) : x \geq 0, y \geq 0, y \leq 8 - 2x\}$.

7. Si trovi il minimo di f nell'insieme $T := \{(x, y) : x \geq 0, y \geq 0, y \leq 8 - 2x\}$.

(1) INCROCIANDO I SEGNI DI x^2, y e $2x+y-8$ si vede che la figura corretta è la (c)

NOTIAMO che $f=0$ sulle tre rette $x=0$, $y=0$, $2x+y=8$ che si intersecano nei tre punti $P_0=(0,0)$, $P_1=(0,8)$ e $Q=(4,0)$ ($Q \neq P_3!$). Dato che f non cambia segno quando attraversa l'asse y (e parte vicino al punto P_1) si vede che tutti i punti $(0,y)$ con $0 < y < 8$ sono pts di massimi relativi e i punti $(0,y)$ con $y > 0$ o $y < 0$ sono dei pts di minimo relativo. Lo stesso dice anche che $(0,0)$, $(0,8)$ e $(4,0)$ sono dei pts di sella.

Facciamo i conti e trova

$$\frac{\partial f}{\partial x} = 2xy(2x+y-8) + x^2y(2) = 2xy(3x+y-8)$$

$$\frac{\partial f}{\partial y} = x^2(2x+y-8) + x^2y(1) = x^2(2x+2y-8) = 2x^2(x+y-4)$$

$$\text{Se eguagliamo a zero} \Rightarrow \begin{cases} 2xy(4x+y-8) = 0 \\ 2x^2(x+y-4) = 0 \end{cases}$$

VERO ALLORA CHE I PTS CRITICI SONO:

$$(A) (0,y) \text{ per ogni } y. \quad (B) (4,0) \quad (C) \begin{cases} 3x+y=8 \\ x+y=4 \end{cases} \Leftrightarrow (2,2)$$

Facciamo le derivate seconde e trova

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = 2y(6x+y-8) \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = 2x(3x+2y-8) \quad \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = 2x^2 \quad \text{da cui}$$

$$H_f(2,2) = \begin{bmatrix} 4(12+2-8) & 4(6+4-8) \\ 4(6+4-8) & 8 \end{bmatrix} = 4 \begin{bmatrix} 6 & 2 \\ 2 & 4 \end{bmatrix} \quad \begin{matrix} \det > 0 \\ \Delta_{11} > 0 \end{matrix}$$

$\Rightarrow (2,2)$ pts di minimo

Da tutto ciò si vede che le risposte corrette sono

2 (a) 3 (a) 4 (d) 5 (c)

Per l'ultimo quesito notiamo che T è il triangolo i cui lati si trovano sulle tre rette $x=0$, $y=0$, $2x+y=8$ su cui $f=0$. Dato che T è limitato e chiuso esistono

$\max_T f$ e $\min_T f$. Dato che $f \leq 0$ su T (per il punto 1)

$\Rightarrow \max_T f = 0$ mentre il punto di minimo non può che essere $(2,2) \Rightarrow$

$$\min_{\mathbb{T}} f = f(2,2) = 4 \cdot 2 (4 + 2 - 8) = \boxed{-16}$$

6. Si consideri il sistema di equazioni differenziali

$$\begin{cases} x' = x - y + z - 3 \\ y' = y - 1 \\ z' = y + z \end{cases}$$

che può essere scritto nella forma

$$Y' = AY + B(t)$$

dove

$$Y(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \\ z(t) \end{pmatrix} \quad A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \quad B(t) = \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Diamo per buono che il polinomio caratteristico di A è $p(\lambda) = (1 - \lambda)^3$.

1. Si dica quanto fa la molteplicità geometrica dell'autovalore $\lambda = 1$.
2. Si trovi una soluzione COSTANTE \bar{Y} per il sistema, oppure si scriva "non esiste"
3. Si trovi la soluzione del sistema con condizione iniziale $x(0) = 1, y(0) = 0, z(0) = 1$.

Fine Test

• Cominciamo dal punto 2. Se $\bar{Y}(t) = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$ deve essere

$$\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = \bar{Y}'(t) = \begin{bmatrix} a - b + c - 3 \\ b \\ b + c + 1 \end{bmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} b = -1 \\ c = 1 \\ a = 1 \end{cases}$$

$$\bar{Y}(t) = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

• Per il punto 3 prendo $Y(t) = \bar{Y}(t) + Y_0(t)$ dove $Y_0' = AY_0$
 Se mettiamo $t=0$ ho $\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = Y(0) = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} + Y_0(0) \Rightarrow Y_0(0) = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$.

Dunque Y_0 deve risolvere $Y_0' = AY_0$ $Y_0(0) = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$

• Cerchiamo ora la forma di Jordan di A . Possa $B = A - I$ e ha

$$B = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \left\{ \begin{array}{l} \leftarrow \text{HA RANGO 2 !!} \\ \Rightarrow \dim \text{Ker}(B) = 1 \\ \Rightarrow \dim \text{Ker } B^2 = 2 \quad \text{e} \quad \dim \text{Ker } B^3 = 3 \end{array} \right\} \Rightarrow \boxed{m_g(1) = 1}$$

$$B^2 = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \quad (B^3 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix})$$

scelgo e_3 con $B^2 e_3 \neq 0$; per esempio $e_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$ (Nota che $e_3 = Y_0(0)$)

$$e_2 = B e_3 = \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, e_1 = B e_2 = B^2 e_3 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Allora $A = M J M^{-1}$ dove

$$M = [e_1 | e_2 | e_3] = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \quad e \quad J = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow Y(t) &= e^{tA} Y_0(t) = M e^{tJ} M^{-1} e_3 = M e^{tJ} \hat{e}_3 = e^t M \begin{bmatrix} 1 & t & t^2/2 \\ 0 & 1 & t \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \\ &= e^t \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t^2/2 \\ t \\ 1 \end{bmatrix} = e^t \begin{bmatrix} t^2/2 - t \\ t \\ t \end{bmatrix} \end{aligned}$$

$$x_0(t) = \frac{t^2 - 2t}{2} e^t \quad y_0(t) = e^t \quad z_0(t) = t e^t$$

$$\begin{aligned} X(t) &= \frac{t^2 - 2t}{2} e^t + 1 \\ Y(t) &= e^t - 1 \\ Z(t) &= t e^t + 1 \end{aligned}$$