

COGNOME:

NOME:

MATR.:

La somma dei punteggi degli esercizi fa 40. Il tempo a disposizione è 2 ore

Inizio Test

1. (9 p.) Consideriamo la seguente equazione differenziale lineare:

$$x(x-2)y'' - (4x-8)y' + 4y = 48x^2 \quad (E)$$

Cerchiamo soluzioni sviluppabili in serie di potenze vicino a zero, cioè  $y(x) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n$ .

1. Si trovi una relazione ricorsiva per i coefficienti  $a_n$ :

$$a_n(m-4)(m-1) - a_{m+1} 2(m+1)(m-4) = \begin{cases} 0 & \text{den} \neq 2 \\ 48 & \text{den} = 0 \end{cases}$$

OPPURE

$$a_0 + 2a_1 = 0, a_2 = 0, a_3 = 4, a_4 = 1 \quad e$$

$$a_{m+1} = \frac{a_m}{2} \frac{m-1}{m+1} \quad \forall m \geq 6$$

(2 pt.)   
 $den \neq 2$   
 $den = 0$   
 $x = m = 2$

2. Se aggiungiamo le condizioni iniziali  $y(0) = 1, y'(0) = 0$ , allora:

(1 pt.)

- a) esiste una e una sola soluzione di (E) con tali condizioni;
- b) esiste una soluzione di (E) con tali condizioni, ma non è unica;
- c) non esiste nessuna soluzione di (E) con tali condizioni.

3. Se aggiungiamo le condizioni iniziali  $y(0) = 0, y^{(2)}(0) = 0$ , allora:

(1 pt.)

- a) esiste una e una sola soluzione di (E) con tali condizioni;
- b) esiste una soluzione di (E) con tali condizioni, ma non è unica;
- c) non esiste nessuna soluzione di (E) con tali condizioni.

4. Si consideri una soluzione  $\tilde{y}$  verificante le condizioni iniziali  $\tilde{y}(0) = \tilde{y}'(0) = 0$ . Si trovi il valore di  $\tilde{y}''(0)$  oppure si barri una delle caselle sottostanti:

$\tilde{y}''(0) =$   /   $\tilde{y}$  non esiste /   $\tilde{y}''(0)$  non è univocamente determinato (2 pt.)

5. Si trovi la soluzione  $\tilde{y}$  di (E) verificante  $\tilde{y}(0) = -2, \tilde{y}^{(5)}(0) = 0$  (ammesso che esista e sia unica; altrimenti si barrino le caselle corrispondenti). (3 pt.)

$\tilde{y}(x) =$

/   $\tilde{y}$  non esiste /   $\tilde{y}$  non è unica

1

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

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

$$\Rightarrow x(x-2)y'' - (4x-8)y' + 4y = x^2 y'' - 2xy'' - 4xy' + 8y' + 4y =$$

$$\sum_0^{\infty} a_n n(n-1) x^n - 2 \sum_0^{\infty} a_{n+1} (n+1)n x^n - 4 \sum_0^{\infty} a_n n x^n + 8 \sum_0^{\infty} a_{n+1} (n+1) x^n + 4 \sum_0^{\infty} a_n x^n =$$

$$\sum_0^{\infty} \left\{ a_n (n^2 - n - 4n + 4) + a_{n+1} (-2(n+1)n + 8(n+1)) \right\} x^n =$$

$$\sum_0^{\infty} \left\{ a_n (n^2 - 5n + 4) - a_{n+1} 2(n+1)(n-4) \right\} x^n =$$

$$\sum_0^{\infty} \left\{ a_n (n-4)(n-1) - a_{n+1} 2(n+1)(n-4) \right\} x^n \Rightarrow$$

$$(R) \quad a_n (n-4)(n-1) - a_{n+1} 2(n+1)(n-4) = \begin{cases} 0 & n \neq 2 \\ 48 & n = 2 \end{cases}$$

Se mettis  $n=0 \Rightarrow a_0(-4)(-1) - a_1 2(1)(-4) = 0 \Leftrightarrow a_0 + 2a_1 = 0$

Se mettis  $n=1 \Rightarrow 0 - a_2(2)(2)(-3) \Leftrightarrow a_2 = 0$

Se mettis  $n=2 \Rightarrow 0 - a_3(2)(3)(-2) = 48 \Leftrightarrow a_3 = 4$

Se mettis  $n=3 \Rightarrow 4(-1)(2) - a_4(2)(4)(-1) = 0 \Leftrightarrow a_4 = 1$

Se mettis  $n=4 \Rightarrow 0=0$  NESSUNA CONDIZIONE SU  $a_5$

Da  $n=6$  in avanti posso scrivere (semplificando  $n-4$ )

$$a_{n+1} = \frac{a_n(n-1)}{2(n+1)}$$

(2) Le condizioni  $y(0) = 1$   $y'(0) = 0$  non è compatibile con la condizione  $2a_0 + a_1 = 0 \Leftrightarrow 2y(0) + y'(0) = 0$

(3) Le condizioni  $y(0) = 0 \Rightarrow a_0 = 0 \Rightarrow a_1 = 0$ . La condizione  $y''(0) = 0 \Leftrightarrow a_2 = 0$  (TORNA). Dunque esiste la soluzione ma ce ne sono infinite

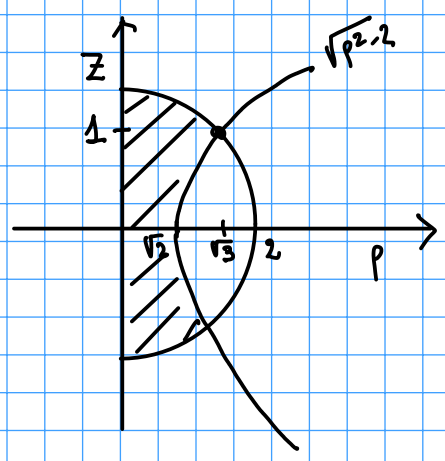
dato due per D e gli es come mi pare.

(4) Mett  $a_0 = a_1 = 0$  e  $a_2$  arbitrario  $\Rightarrow$  ha  $\infty$  soluzioni ma per  $a_0 = 0$

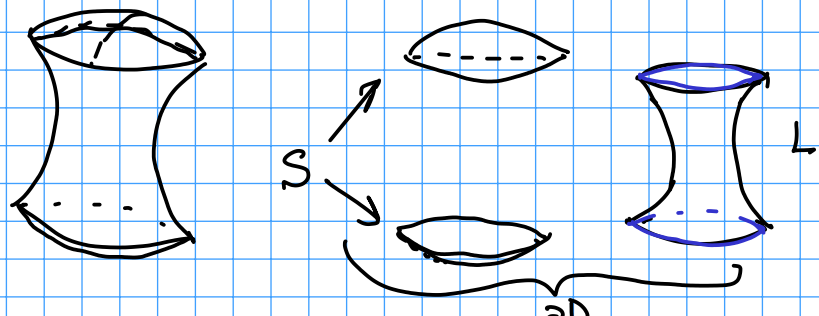
(5) Se impongo  $y(0) = -2 \Rightarrow a_0 = -2 \Rightarrow a_1 = 1$ . Inoltre  $a_2 = 0, a_3 = 4, a_4 = 1$  sono obbligatori. Da  $y^{(5)}(0) = 0$  allora es  $\Rightarrow$  da cui, per  $\mathbb{R}$ ,  $a_n = 0 \forall n \geq 5$

(2) Per visualizzare l'insieme partiamo volendo da, ponendo

$$g = \sqrt{x^2 + y^2} \quad \text{e} \quad \text{ha} \quad D = \{ p^2 + z^2 \leq 4, p^2 \leq z^2 + 2 \} \sim p = \sqrt{z^2 + 2}$$



$D$  è ottenuto ruotando lo spazio collegato attorno all'asse  $z$



$W$  sono le due circonferenze (blu) in cui  $S$  e  $L$  si incontrano

(1)  $W = \sum_i (\partial D)$  mentre  $\sum_i (\partial D) = 0$

(2) Il punto  $P_0 = (1, \sqrt{2}, -1)$  sta in  $W$ , come si vede subito,  $\Rightarrow \nabla \cdot f(P_0)$

(3) Il punto  $P_1 = (\frac{3}{2}, 0, -\frac{1}{2})$  sta in  $L$  e non in  $S$  ( $z^2 < 1$ ).

Dunque devo considerare la funzione  $G(x, y, z) = x^2 + y^2 - z^2 - 2$  (due volte zero in  $P_1$ , e  $\leq 0$  in  $D$ ) e calcolerò

$$\hat{\nabla}(P_1) = \frac{\nabla G(P_1)}{|\nabla G(P_1)|} = \frac{1}{\sqrt{4x^2 + 4y^2 + 4z^2}} \begin{pmatrix} 2x \\ 2y \\ -2z \end{pmatrix} \Big|_{x=\frac{3}{2}, y=0, z=-\frac{1}{2}} = \frac{1}{\sqrt{10}} \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

(4)  $\vec{f}$  è irrotazionale! (5)  $\text{div } \vec{f} = 3 \neq 0$

(6) Su  $S$  si ha  $\vec{f}(x, y, z) \cdot \hat{\nabla}(x, y, z) = (x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}) \cdot \frac{(x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k})}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}} = \frac{4}{2} = 2$ . Dunque il flusso di  $\vec{f}$  attraverso  $S$  è semplicemente uguale a  $2 \text{ Area}(S) = 4 \text{ Area}(S^+)$

dove  $S^+ = \{x^2 + y^2 + z^2 = 4 \quad z \geq 1\}$ . Per calcolare l'area

vedendo  $S^+$  come grafico di  $f(x,y) = \sqrt{4-x^2-y^2}$  su

$B = \{x^2 + y^2 \leq 3\}$ . Allora  $\frac{\partial f}{\partial x} = \frac{-x}{\sqrt{4-x^2-y^2}}$   $\frac{\partial f}{\partial y} = \frac{-y}{\sqrt{4-x^2-y^2}}$

$|\nabla f| = \sqrt{\frac{x^2+y^2}{4-x^2-y^2}}$  e

$Area(S^+) = \iint_B \sqrt{1 + |\nabla f|^2(x,y)} dx dy = \iint_B \sqrt{\frac{4}{4-x^2-y^2}} dx dy$  (POLARI)

$\int_0^{2\pi} d\theta \int_0^{\sqrt{3}} \frac{2\rho d\rho}{\sqrt{4-\rho^2}} = 2\pi \int_0^{\sqrt{3}} \frac{2\rho d\rho}{\sqrt{4-\rho^2}} = 2\pi \int_0^3 \frac{ds}{\sqrt{4-s}} =$

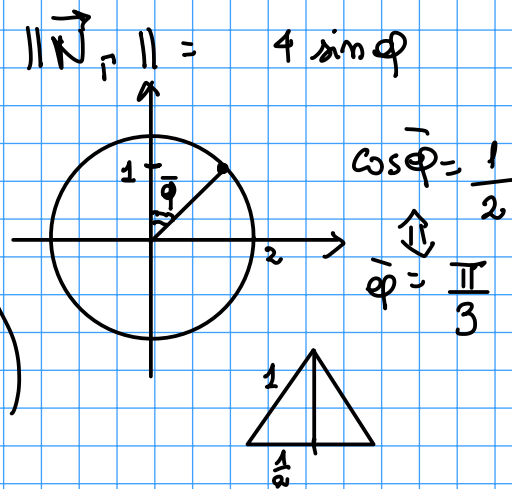
$2\pi \left[ -2\sqrt{4-s} \right]_0^3 = 2\pi (-2 + 2\sqrt{4}) = 4\pi$

$\Rightarrow$  Flusso =  $4 \cdot 4\pi = 16\pi$

OPPURE IN COORD. SFERICHE

$x = 2 \cos\theta \sin\varphi, y = 2 \sin\theta \sin\varphi, z = 2 \cos\varphi$   $\|\vec{N}_r\| = 4 \sin\varphi$

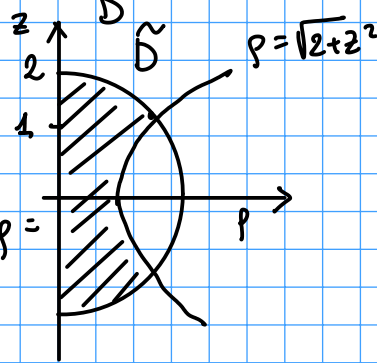
Area( $S^+$ ) =  $\int_0^{2\pi} d\theta \int_0^{\pi/3} 4 \sin\varphi d\varphi = 8\pi \int_0^{\pi/3} \sin\varphi d\varphi = 8\pi \left[ -\cos\varphi \right]_0^{\pi/3} = 8\pi \left( -\frac{1}{2} + 1 \right) = 4\pi$  (come sopra)



7) Usare teorema della divergenza per trovare il flusso su  $\partial D =$

$\iiint_D 3 dx dy dz = (\text{coord. polari } x,y) = 2\pi \iint_{\tilde{D}} 3\rho d\rho dz$  dove

$\tilde{D} = \{z^2 + \rho^2 \leq 4, \rho^2 \leq 2+z^2\}$



Dunque viene  $3\pi \int_0^1 dz \int_0^{\sqrt{2+z^2}} 2\rho d\rho + 3\pi \int_1^2 dz \int_0^{\sqrt{4-z^2}} 2\rho d\rho =$

$3\pi \int_0^1 (2+z^2) dz + 3\pi \int_1^2 (4-z^2) dz =$

$3\pi \left[ 2z + \frac{z^3}{3} \right]_0^1 + 3\pi \left[ 4z - \frac{z^3}{3} \right]_1^2 = 3\pi \left( 2 + \frac{1}{3} \right) + 3\pi \left( 8 - \frac{8}{3} - 4 + \frac{1}{3} \right) =$

$\pi(6 + 1 + 12 - 7) = 12\pi$

DUNQUE

$\iint_{\partial D} \hat{n} \cdot \vec{a} d\sigma = \iint_{\tilde{D}} \hat{n} \cdot \vec{a} d\tilde{\sigma} - \iint_S \hat{n} \cdot \vec{a} d\sigma = 12\pi - 16\pi = -4\pi$

2. (11 p.) Si considerino i seguenti insiemi (contenuti in  $\mathbb{R}^3$ ):

$$D := \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 + z^2 \leq 4, x^2 + y^2 \leq 2 + z^2\}$$

$$S := \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 + z^2 = 4, z^2 \geq 1\}$$

$$L := \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : 2 + z^2 = x^2 + y^2, z^2 \leq 1\}$$

$$W = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 = 3, z^2 = 1\}$$

e il campo vettoriale  $\vec{f}: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  definito da:

$$\vec{f}(x, y, z) := x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$$

Se  $P \in \partial_{reg}D$  (frontiera regolare di  $D$ ) indichiamo con  $\hat{\nu}(P)$  la normale unitaria a  $\partial D$  uscente da  $D$ , nel punto  $P$ . Ricordiamo anche che  $\partial D$  è una superficie (non parametrica) regolare a tratti.

1. Si dica quale delle seguenti affermazioni è corretta. (1 pt.)

- a)  $W \subset \Sigma(\partial D)$ , ma  $W \neq \Sigma(\partial D)$ ;
- b)  $W = \Sigma(\partial D) \neq \Sigma^*(\partial D)$ ;
- c)  $W \subset \Sigma^*(\partial D)$ ,  $W \neq \Sigma(\partial D)$ ,  $W \neq \Sigma^*(\partial D)$ ;
- d)  $W = \Sigma^*(\partial D) \neq \Sigma(\partial D)$ ;
- e) nessuna delle precedenti.

2. Si calcoli:  $\hat{\nu}(1, \sqrt{2}, -1) =$    $\vec{i} +$    $\vec{j} +$    $\vec{k}$  /  non esiste; (1 pt.)

3. Si calcoli:  $\hat{\nu}(3/2, 0, -1/2) =$    $\vec{i} +$    $\vec{j} +$    $\vec{k}$  /  non esiste; (1 pt.)

4. Si dica se  $\vec{f}$  è conservativo:  vero /  falso. (1 pt.)

5. Si dica se  $\vec{f}$  è solenoidale:  vero /  falso. (1 pt.)

6. Si calcoli il flusso di  $\vec{f}$  attraverso la superficie orientata  $(S, \hat{\nu})$ : (3 pt.)

$\Phi(\vec{f}, S, \hat{\nu}) =$

7. Si calcoli il flusso di  $\vec{f}$  attraverso la superficie orientata  $(L, \hat{\nu})$ : (3 pt.)

$\Phi(\vec{f}, L, \hat{\nu}) =$

3. (11 p.) Sia  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  definita da:

$$f(x, y) = 4x^2 + 2xy + y^2 + 2e^{6-3xy}$$

Sia inoltre

$$M := \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : 4x^2 + y^2 = 4\}.$$

1. Si trovino tutti i punti stazionari di  $f$  e per ognuno si dica se si tratta di massimi relativi, minimi relativi o altro. (le caselle di risposta possono essere più di quelle necessarie) (4 pt.)

$(x, y) =$	$(0, 0)$	punto di <u>SELLA</u>
$(x, y) =$	$(1, 2)$	punto di <u>MINIMO</u>
$(x, y) =$	$(-1, -2)$	punto di <u>MINIMO</u>
$(x, y) =$		punto di _____
$(x, y) =$		punto di _____

2. Si calcolino (oppure si scriva "non esiste"):

(3 pt.)

$$\min_{(x,y) \in M} xy = \boxed{-1}, \quad \max_{(x,y) \in M} xy = \boxed{1}.$$

3. Si calcolino (oppure si scriva "non esiste"):

(4 pt.)

$$\min_{(x,y) \in M} f(x, y) = \boxed{6 + 2e^3}, \quad \max_{(x,y) \in M} f(x, y) = \boxed{2 + 2e^9}.$$

(potrebbe essere utile la risposta data nel punto precedente).

$f(x, y) = 4x^2 + 2xy + y^2 + 2e^{6-3xy}$ ;  
 $\frac{\partial f}{\partial x} = 8x + 2y - 6y e^{6-3xy}$ ,  $\frac{\partial f}{\partial y} = 2x + 2y - 6x e^{6-3xy}$   
 $\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = 8 + 18y^2 e^{6-3xy}$ ,  $\frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = 2 + 18x^2 e^{6-3xy}$   
 $\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = 2 - 6e^{6-3xy} + 18xy e^{6-3xy}$

Pti critici  $\begin{cases} 4x = y(-1 + 3e^{6-3xy}) \\ y = x(-1 + 3e^{6-3xy}) \end{cases} \Rightarrow 4x = x(-1 + 3e^{6-3xy})$

Dunque si ha  $x=0$  oppure  $4 = (3e^{6-3xy} - 1)^2 = 0$ .

La prima condizione messo nel sistema produce  $Q = \pm (0, 0)$

La seconda condizione equivale a  $3e^{6-3xy} - 1 = \pm 2$  cioè  
 $3e^{6-3xy} = \begin{cases} 3 \\ -1 \end{cases} \Leftrightarrow e^{6-3xy} = 1 \Leftrightarrow 6-3xy=0 \Leftrightarrow xy=2$   
 $-1 \leftarrow$  IMPOSSIBILE

Se mettiamo  $xy=2$  nel sistema

$\begin{cases} xy=2 \\ y=2x \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} y=2x \\ 2x^2=2 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} y=\pm 2 \\ x=\pm 1 \end{cases} \Rightarrow$  trova  $\pm (1, 2)$

• Calcolo gli Hesseiani

(\*)  $H_f(0, 0) = \begin{bmatrix} 8 & 2-6e^6 \\ 2-6e^6 & 2 \end{bmatrix}$   $\Delta \det = 16 - (2-6e^6)^2 < 0$  SELLA

(\*)  $H_f(\pm(1, 2)) = \begin{bmatrix} 8+18 \cdot 4 & 2-6 \\ 2-6 & 2+18 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 80 & -4 \\ -4 & 20 \end{bmatrix}$   $\det > 0$   
 $011 > 0$   
 MINIMI

• Se  $g(x, y) = 4x^2 + y^2 - 4 \Rightarrow \nabla g = \begin{pmatrix} 8x \\ 2y \end{pmatrix}$ ;  $h(x) = xy \Rightarrow \nabla h = \begin{pmatrix} y \\ x \end{pmatrix}$

Cerco pti crit. vincolati per  $h$  su  $M = \{g=0\}$ . Usa i moltiplicatori

$\begin{cases} y = 8\lambda x \\ x = 2\lambda y \\ 4x^2 + y^2 = 4 \end{cases} \Rightarrow x = 2\lambda(8\lambda x) = 16\lambda^2 x \Leftrightarrow x=0$  oppure  $\lambda = \pm 1/4$   
 MA SE  $x=0$  dallo primo nigo  $\Rightarrow y=0$  IMPOSSIBILE

Dunque  $\lambda = \pm 1/4$ . Trovo ALLORA

$\begin{cases} y = 2x \\ x = y/2 \\ 4x^2 + y^2 = 4 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} y = 2x \\ 8x^2 = 4 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} y = \pm \sqrt{2} \\ x = \pm \sqrt{2}/2 \end{cases}$  /  $\lambda = \pm 1/4$  trova  $y = \pm \sqrt{2}$   $x = \pm \frac{\sqrt{2}}{2}$

IN DEFINITIVA HO 4 pti crit. e vincolati  $(\pm \frac{\sqrt{2}}{2}, \pm \sqrt{2})$ . Se ci

calcolo  $h$  trova  $\pm 1 \Rightarrow \max_M xy = 1$   $\min_M xy = -1$

• Per l'ultimo punto max do,  $4x^2 + y^2 = 4 \Rightarrow f(x, y) = 4 + 2xy + 2e^{6-3xy}$   
 e  $xy$  varia da  $-1$  a  $1$  per il punto precedente. DUNQUE

$\max_{(x,y) \in M} f(x, y) = \max_{-1 \leq t \leq 1} \underbrace{4 + 2t + 2e^{6-3t}}_{\varphi(t)}$ . Ma  $\varphi'(t) = 2 - 6e^{6-3t}$  e  $\varphi' \geq 0 \Leftrightarrow$

$$\frac{1}{3} \geq e^{6-3t} \Leftrightarrow 6-3t \leq -\ln(3) \Leftrightarrow t \geq 2 + \frac{\ln(3)}{3} =: \bar{t}. \text{ Mo } \bar{t} > 0 \Rightarrow \varphi \text{ decresce su } [-1, \bar{t}].$$

Dunque  $\max_{[-1, \bar{t}]} \varphi = \varphi(-1) = 2 + e^9$        $\min_{[\bar{t}, 1]} \varphi = \varphi(1) = 6 + e^3$

4. (9 p.) Consideriamo il sistema di equazioni differenziali:

$$\begin{cases} x' = y - 1 \\ y' = -x + 2y - t \\ z' = y + z + 1 - t \end{cases} \quad (\text{Sys})$$

che si può scrivere in forma vettoriale come

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

dove:

$$Y(t) = \begin{bmatrix} x(t) \\ y(t) \\ z(t) \end{bmatrix}, \quad A := \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}, \quad B(t) := \begin{bmatrix} -1 \\ -t \\ 1-t \end{bmatrix}.$$

1. Si trovino gli autovalori di  $A$  e le rispettive molteplicità algebrica e geometrica: (2 pt.)

$\lambda_1 =$ <input style="width: 100px; height: 30px;" type="text" value="1"/>	$m_A(\lambda_1) =$ <input style="width: 100px; height: 30px;" type="text" value="3"/>	$m_G(\lambda_1) =$ <input style="width: 100px; height: 30px;" type="text" value="1"/>	;
$\lambda_2 =$ <input style="width: 100px; height: 30px;" type="text"/>	$m_A(\lambda_2) =$ <input style="width: 100px; height: 30px;" type="text"/>	$m_G(\lambda_2) =$ <input style="width: 100px; height: 30px;" type="text"/>	;
$\lambda_3 =$ <input style="width: 100px; height: 30px;" type="text"/>	$m_A(\lambda_3) =$ <input style="width: 100px; height: 30px;" type="text"/>	$m_G(\lambda_3) =$ <input style="width: 100px; height: 30px;" type="text"/>	

(non occorre riempire tutte le caselle se gli autovalori sono uno o due).

2. Si trovi una soluzione  $\bar{Y}$  di (Sys) del tipo  $\bar{x}(t) = at$ ,  $\bar{y}(t) = bt$ ,  $\bar{z}(t) = ct$  con  $a, b, c$  numeri reali da determinare, oppure si scriva "non esiste": (3 pt.)

$\bar{x}(t) =$	<input style="width: 90%; height: 30px;" type="text" value="-t"/>
$\bar{y}(t) =$	<input style="width: 90%; height: 30px;" type="text" value="0"/>
$\bar{z}(t) =$	<input style="width: 90%; height: 30px;" type="text" value="t"/>

3. Si trovi la soluzione  $Y(t)$  di (Sys) verificante le condizioni iniziali  $x(0) = -1$ ,  $y(0) = 0$ ,  $z(0) = 1$ : (4 pt.)

$x(t) =$	<input style="width: 90%; height: 30px;" type="text" value="-t + (-1+t)e^t"/>
$y(t) =$	<input style="width: 90%; height: 30px;" type="text" value="t e^t"/>
$z(t) =$	<input style="width: 90%; height: 30px;" type="text" value="t + (1+t^2/2)e^t"/>

**Fine Test**

$$Y(t) = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} t + e^t \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + t e^t \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \frac{t^2}{2} e^t \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$



$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \bullet \text{ pd. cond.}$$

$$\rightarrow p(\lambda) = \det \begin{bmatrix} -\lambda & 1 & 0 \\ -1 & 2-\lambda & 0 \\ 0 & 1 & 1-\lambda \end{bmatrix} = -\lambda(2-\lambda)(1-\lambda) + (1-\lambda) =$$

$$(1-\lambda)(-2\lambda + \lambda^2 + 1) = (1-\lambda)^3 \Rightarrow \text{UN SOLO AUTOVALORE } \boxed{\lambda=1}$$

$$\bullet B := A - I = \begin{bmatrix} -1 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \quad \text{ha rango } 2 \Rightarrow \dim \ker B = 1$$

$$\Rightarrow \dim \ker B^2 = 2 \quad \text{e} \quad \dim \ker B^3 = 3 \quad \Rightarrow \boxed{M_G(1) = 1}$$

• Calcoler  $B^2$  (per dopo)

$$B^2 = \begin{bmatrix} -1 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

• Cerco  $e_3$  tale che  $B^2 e_3 \neq 0$  Se  $e_3 = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix}$  allora  
 $B e_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ -x+y \end{bmatrix}$  dunque  $x \neq y$ . Possa prendere  $e_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$

oppure (torna meglio con l'ultima domanda)  $e_3 = \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$

Con questa seconda scelta ho

$$e_2 = B e_3 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad e_1 = B^2 e_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix} \Rightarrow$$

$$\bullet M = \begin{bmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad J = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \Rightarrow A = M J M^{-1}$$

• Cerco  $\bar{Y}(t) = \begin{pmatrix} p \\ b \\ c \end{pmatrix} t$ . Se impongo l'equazione ho  $\bar{Y}'(t) = \begin{pmatrix} p \\ b \\ c \end{pmatrix}$

$$\begin{pmatrix} p \\ b \\ c \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} p \\ b \\ c \end{pmatrix} t + \underbrace{\begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix} t}_{B(t)} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} p \\ b \\ c \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ e}$$

si vede che la seconda equazione vale !!  $\rightarrow \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = 0$

$$\text{Dunque } \bar{Y}(t) = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} t$$

- Cerco  $Y(t) = \bar{Y}(t) + Y_0(t)$  dove  $Y_0$  è una sol. dell'omogenea  
Dato che  $\bar{Y}(0) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$  lo  $Y_0$  deve verificare le condizioni  $Y_0(0) = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

(che coincide con  $e_3$  dopo segno). Per la formula risolutiva:

$$Y_0(t) = e^{tA} Y_0(0) = M e^{tJ} M^{-1} e_3 = M e^{tJ} \hat{e}_3 \quad \left( \hat{e}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$$
$$= M e^t \begin{bmatrix} 1 & t & t^2/2 \\ 0 & 1 & t \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = e^t \begin{bmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t^2/2 \\ t \\ 1 \end{bmatrix} =$$

$$e^t \begin{bmatrix} t-1 \\ t \\ t^2/2+1 \end{bmatrix} \Rightarrow$$

$$Y(t) = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} t + e^t \begin{pmatrix} -1+t \\ 1+t \\ t^2/2 \end{pmatrix}$$