

COGNOME:

NOME:

MATR.:

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

Inizio Test

1. Consideriamo la seguente equazione differenziale lineare:

$$x(x-1)y'' + 3y' - 6y = 3x^2$$

$1 + 2x + 3x^2 + 7x^3$
 $b_0=1 \quad b_1=2 \quad b_2=3 \quad b_3=7$ (E)
 $b_n=0 \quad n \geq 4$

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 :

(2 pt.)

$a_1 = 2a_0 \quad a_2 = 3a_0 \quad a_3 = 11a_0 \quad a_0, a_4 \text{ liberi}$

$a_{m+1} = \frac{m+2}{m+1} a_m \quad m \geq 4$

OPPURE

$(3-n)((m+1)a_{m+1} - (m+2)a_m) = \begin{cases} 0 & m \neq 2 \\ 3 & m = 2 \end{cases}$

$3x^2 = \sum_{n=0}^{\infty} b_n x^n \Leftrightarrow$
 $b_n = 0 \quad n \neq 2 \quad b_2 = 3$

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. Si consideri una soluzione \tilde{y} verificante $\tilde{y}(0) = 0, \tilde{y}^{(4)}(0) = 1$. Si trovi il raggio di convergenza R della serie che definisce \tilde{y} , oppure si barri una delle altre caselle.

$R =$ / / (2 pt.)

4. Si consideri una soluzione \tilde{y} verificante $\tilde{y}(0) = 2$. Si trovi $\tilde{y}''(0)$ (o si barri una delle caselle):

$\tilde{y}''(0) =$ / / (2 pt.)

5. Si trovi la soluzione \tilde{y} di (E) verificante $\tilde{y}(0) = 1, \tilde{y}^{(5)}(0) = 0$ (ammesso che esista e sia unica—altrimenti si barri le caselle corrispondenti).

(3 pt.)

$\tilde{y}(x) =$

/ /

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

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

Dunque

$$x(x-1)y'' + 3y' - 6y = x^2 \sum_0^{\infty} a_n n(n-1) x^{n-2} - x \sum_0^{\infty} a_{n+1} (n+1)n x^{n-1}$$

$$+ 3 \sum_0^{\infty} a_{n+1} (n+1) x^n - 6 \sum_0^{\infty} a_n x^n =$$

$$\sum_0^{\infty} \left\{ (n+1)(3-n) a_{n+1} + (n^2 - n - 6) a_n \right\} x^n =$$

$$\sum_0^{\infty} (3-n) \left\{ (n+1) a_{n+1} - (n+2) a_n \right\} x^n \quad \text{DUNQUE}$$

$$(R) \quad (3-n) \left((n+1) a_{n+1} - (n+2) a_n \right) = \begin{cases} 0 & \forall n \neq 2 \\ 3 & \forall n = 2 \end{cases}$$

Se $m=3$ TRIVIO $0=0$ (NO INFO: a_4 è libero)

Se $m=0$ $a_1 = 2a_0$ (a_0 è libero)

Se $m=1$ $2a_2 = 3a_1 = 3 \cdot 2a_0 \Leftrightarrow a_2 = 3a_0$

Se $m=2$ $3a_3 - 4a_2 = 3 \Leftrightarrow 3a_3 = 3 + 4 \cdot 3a_0 \Leftrightarrow a_3 = 1 + 4a_0$

Da $m=4$ in poi $a_{m+1} = \frac{m+1}{m+2} a_m$ e $a_4 = 4! \binom{4}{0} = 24$

(2) Se impongo $y(0) = 1 \Rightarrow a_0 = 1 \Rightarrow a_1 = 2$ MA ALLORA $y'(0) = 2$

e non può essere $y'(0) = 0$

($a_m \sqrt[n]{n} = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{a_{n+1}}{a_n} \times n \neq 0 \Rightarrow \exists \text{ limite } \frac{a_{n+1}}{a_n}$)

(3) La soluzione esiste (si veda R) e se $m \geq 5$ verif-62 $a_m > 0$ e

$$\frac{a_{m+1}}{a_m} = \frac{n+1}{m+2} \rightarrow 1. \quad \text{Dunque } \sqrt[n]{|a_n|} \rightarrow 1 \Rightarrow R = 1/1 = 1$$

(4) Da (R) segue $a_0 = 2, a_1 = 4, a_2 = 6, a_3 = 9$ (a_4 è libero quindi ci sono infinite soluzioni) In ogni caso $a_2 = \frac{\tilde{y}''(0)}{2} \Leftrightarrow \tilde{y}''(0) = 2a_2 = 12$

(5) Si vede facilmente che $\tilde{y}(0) = 1 \Leftrightarrow a_0 = 1, \tilde{y}'(0) = 0 \Leftrightarrow a_1 = 0$

$$\Leftrightarrow a_4 = 0 \quad \left(a_5 = \frac{6}{5} a_4 \right) \Leftrightarrow a_m = 0 \quad \forall m \geq 5$$

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

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

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

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

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

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

$$\vec{f}(x, y, z) := (x^2 + y^2 + z^2)(x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k})$$

e la curva $\gamma: [0, 2\pi] \rightarrow \mathbb{R}^3$ definita da:

$$\gamma(t) := \cos(t)\vec{i} - \sin(t)\vec{j} + \vec{k}.$$

Diamo per buono che D è un dominio regolare a tratti e se $P \in \partial_{reg}D$ (frontiera regolare di D) indichiamo con $\hat{\nu}(P)$ la normale unitaria a ∂D uscente da D , nel punto P .

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

2. Si calcoli: $\hat{\nu}(3/2, 0, -1/2) = \boxed{-\frac{3}{\sqrt{10}}} \vec{i} + \boxed{0} \vec{j} + \boxed{\frac{-1}{\sqrt{10}}} \vec{k}$ / non esiste; (1 pt.)

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

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

5. Si calcoli il flusso di \vec{f} attraverso la superficie orientata $(S, \hat{\nu})$: (4 pt.)

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

$$64 \pi$$

6. Si calcoli il flusso di \vec{f} attraverso la superficie orientata $(L, \hat{\nu})$: (4 pt.)

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

$$\left(\frac{128}{3} - 64\right)\pi = -\frac{64}{3}\pi$$

(1) $P = (1, \sqrt{2}, -1)$ $P \in S \cap L$ dunque $P \notin \partial_{\text{reg}} D$
 $(\partial D = S \cup L, \partial_{\text{reg}} D = \partial D \setminus S \cap S \quad !!!)$

2 $P = (\frac{3}{2}, 0, -\frac{1}{2}) \Rightarrow P \in L \left(\left(\frac{3}{2}\right)^2 + 0^2 = 2 + \left(-\frac{1}{2}\right)^2 \right)$
 $\frac{9}{4} = \frac{9}{4}$

L è dato dalla funzione definita $G(x, y, z) = 2 + z^2 - x^2 - y^2$ (che è ≤ 0 su D)
 Dunque $\nabla G = \begin{pmatrix} -2x \\ -2y \\ 2z \end{pmatrix}$

$\nu(P) = \frac{\nabla G(P)}{|\nabla G(P)|} = \frac{1}{\sqrt{\left(\frac{3}{2}\right)^2 + 0^2 + \left(-\frac{1}{2}\right)^2}} \begin{pmatrix} -3/2 \\ 0 \\ -1/2 \end{pmatrix} = -\frac{1}{\sqrt{10}} \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

(3) \vec{f} è radiale \Rightarrow è conservativo

(4) $\text{div } \vec{f} = \frac{\partial}{\partial x} (x^2 + y^2 + z^2)x + \frac{\partial}{\partial y} (x^2 + y^2 + z^2)y + \frac{\partial}{\partial z} (x^2 + y^2 + z^2)z =$
 $2x^2 + (x^2 + y^2 + z^2) + 2y^2 + (x^2 + y^2 + z^2) + 2z^2 + (x^2 + y^2 + z^2) = 5(x^2 + y^2 + z^2) \neq 0$
 dunque non è solenoideale

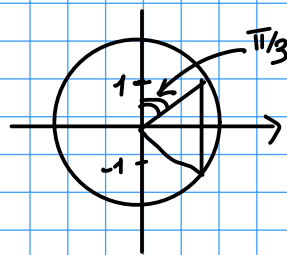
(5) Si può usare la definizione: Nota che su S $\hat{\nu}(x, y, z) = \frac{x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}$

$\phi(\vec{f}, S, \hat{\nu}) = \iint_S \vec{f} \cdot \hat{\nu} \, d\sigma = \iint_S (x^2 + y^2 + z^2) \frac{(x^2 + y^2 + z^2)}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}} \, d\sigma$
 $= \iint_S \left(\sqrt{x^2 + y^2 + z^2} \right)^3 \, d\sigma = 8 \iint_S \, d\sigma \quad (\text{per } P \in S \quad \|P\| = 2)$

$= 8 \int_0^{2\pi} d\theta \int_{\pi/3}^{\pi/2} 2 \sin \varphi \, d\varphi =$

$= 8 \cdot 2\pi \cdot 2 \cdot [-\cos \varphi]_{\pi/3}^{\pi/2} = 64\pi \left(\frac{1}{2} - \frac{1}{2} \right)$

$= 64\pi$



$x = 2 \cos \theta \sin \varphi$
 $y = 2 \sin \theta \sin \varphi$
 $z = 2 \cos \varphi$
 $|z| \leq 1 \Leftrightarrow$
 $|\cos \varphi| \leq 1/2$

(6) Calcoliamo $\iiint_D \text{div } \vec{f} \, dx \, dy \, dz = 5 \iiint_D (x^2 + y^2 + z^2) \, dx \, dy \, dz =$

coordinate cilindriche $x = \rho \cos \theta \quad y = \rho \sin \theta \quad z = z$

$5 \int_0^{2\pi} d\theta \iint_C (p^2 + z^2) p \, dp \, dz$ dove $C = \{ p^2 + z^2 \leq 4, p^2 \geq 2 + z^2 \} = \{ |z| \leq 1, \sqrt{2+z^2} \leq p \leq \sqrt{4-z^2} \}$

$= 10\pi \int_{-1}^1 dz \int_{\sqrt{2+z^2}}^{\sqrt{4-z^2}} (p^3 + z^2 p) \, dp = 20\pi \int_0^1 \left[\frac{p^4}{4} + \frac{z^2 p^2}{2} \right]_{\sqrt{2+z^2}}^{\sqrt{4-z^2}} dz =$

$5\pi \int_0^1 \left[(4-z^2)^2 - (2+z^2)^2 + 2z^2 \left((4-z^2) - (2+z^2) \right) \right] dz = 5\pi \int_0^1 (12 - 12z^2 + z^2 - z^4) dz$

$= 5\pi \int_0^1 (12 - 8z^2 - z^4) dz = 5\pi \left(12 - \frac{8}{3} - \frac{4}{5} \right) = \pi \left(60 - \frac{40}{3} - 4 \right) = \pi (56 \cdot 3 - 40) = \frac{128\pi}{3}$

3. Sia $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ definita da: $f(x, y) = x^2 - y^2$ e sia $D := \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 \leq 4, x \geq 1\}$.

1. Si trovino tutti i punti stazionari **vincolati** per f su D (possono essere meno di sei):

(7 pt.)

$$(x, y) = (2, 0)$$

$$(x, y) = (1, 0)$$

$$(x, y) = (1, \sqrt{3})$$

$$(x, y) = (1, -\sqrt{3})$$

$$(x, y) =$$

$$(x, y) =$$

2. Si calcoli (oppure si scriva “non esiste”):

(1 pt.)

$$\min_{(x,y) \in D} f(x, y) = -2$$

3. Si calcoli (oppure si scriva “non esiste”):

(1 pt.)

$$\max_{(x,y) \in D} f(x, y) = 4$$

1

Dobbiamo usare i moltiplicatori. Abbiamo

$$f(x,y) = x^2 - y^2 \Rightarrow \nabla f(x,y) = 2 \begin{pmatrix} x \\ -y \end{pmatrix}; D = \{G_1 \leq 0, G_2 \leq 0\}$$

$$\text{dove } G_1(x,y) = x^2 + y^2 - 4 \quad G_2(x,y) = 1 - x$$

$$\text{da cui } \nabla G_1 = 2 \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \quad \nabla G_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Ci sono vari casi

$$(I) \text{ Pti critiche liberi: } \nabla f = 0 \Leftrightarrow x=y=0 \quad (0,0) \notin D !!$$

No sol.

$$(II.A) \text{ Moltiplicatori con } G_1: \nabla f = \lambda \nabla G_1, G_1 = 0, G_2 < 0$$

$$\begin{cases} 2x = 2\lambda x \\ -2y = 2\lambda y \\ x^2 + y^2 = 4, x > 1 \end{cases}$$

$$\text{Dato che } x \neq 0 \text{ dalla prima } \lambda = 1 \Rightarrow -2y = 2y \Leftrightarrow y = 0$$

$$\text{TROVO } \boxed{(2, 0)} \quad (-2, 0) \text{ non verifico } x > 1$$

$$(II.B) \text{ Moltiplicatori con } G_2: \nabla f = \lambda \nabla G_2, G_1 < 0, G_2 = 0$$

$$\begin{cases} 2x = -\lambda \\ -2y = 0 \\ x^2 + y^2 < 4, x = 1 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \text{TROVO } \boxed{(1, 0)}$$

$$(III) \text{ Due moltiplicatori } \nabla f = \lambda \nabla G_1 + \mu \nabla G_2 \quad G_1 = G_2 = 0$$

$$\text{TROVO i due punti } \boxed{(1, \pm\sqrt{3})}$$

Calcolo f sui punti trovati sopra:

$$f(2, 0) = 4$$

↑
MAX

$$f(1, 0) = 1$$

$$f(1 \pm \sqrt{3}) = 1 - 3 = -2$$

↑
MIN

4. Consideriamo il sistema di equazioni differenziali:

$$\begin{cases} x' = y - 2 \\ y' = -x + 2y - 1 \\ z' = y + z - 3 \end{cases} \quad (\text{Sys})$$

che si può scrivere in forma vettoriale come

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

dove:

$$Y(t) = \begin{bmatrix} x(t) \\ y(t) \\ z(t) \end{bmatrix}, \quad A := \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}, \quad B(t) := \begin{bmatrix} -2 \\ -1 \\ -3 \end{bmatrix}.$$

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 **costante** di (Sys), oppure si scriva “non esiste”: (3 pt.)

| | |
|----------|--|
| $x(t) =$ | <input style="width: 90%; height: 30px;" type="text" value="3"/> |
| $y(t) =$ | <input style="width: 90%; height: 30px;" type="text" value="2"/> |
| $z(t) =$ | <input style="width: 90%; height: 30px;" type="text" value="1"/> |

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

| | |
|----------------|--|
| $\bar{x}(t) =$ | <input style="width: 90%; height: 30px;" type="text" value="e^t(1-2t) + 3"/> |
| $\bar{y}(t) =$ | <input style="width: 90%; height: 30px;" type="text" value="-e^t(2t+1) + 2"/> |
| $\bar{z}(t) =$ | <input style="width: 90%; height: 30px;" type="text" value="-e^t t(t+1) + 1"/> |

Fine Test

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

Cerco il pol. caratteristico:

$$\det(A - \lambda I) = \det \begin{bmatrix} -\lambda & 1 & 0 \\ -1 & 2-\lambda & 0 \\ 0 & 1 & 1-\lambda \end{bmatrix} = (1-\lambda) \det \begin{bmatrix} -\lambda & 1 \\ -1 & 2-\lambda \end{bmatrix} =$$

$$(1-\lambda)(\lambda(\lambda-2)+1) = (1-\lambda)(\lambda^2-2\lambda+1) = (1-\lambda)^3$$

Dunque il solo sol. $\lambda = 1$ e $m_A(1) = 3$

Pongo $B = A - I = \begin{bmatrix} -1 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$. Vediamo che

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

Dunque $B^2 \neq 0 \Rightarrow m_B(1) = 1$. NOTIAMO che (serve dopo)

possiamo prendere $e_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow B^2 e_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix} =: e_1$, $Be_3 = \begin{pmatrix} -2 \\ -2 \\ -1 \end{pmatrix} =: e_2$

POSTO $M = [e_1 | e_2 | e_3] = \begin{bmatrix} 0 & -2 & -1 \\ 0 & -2 & 1 \\ -2 & -1 & 0 \end{bmatrix}$, $J = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$

si ha $A = MJM^{-1}$.

(2) Se $\bar{Y} = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$ allora per il \bar{Y} sol. deve essere $0 = A\bar{Y} + B$

$$\Leftrightarrow \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a \\ b \\ c \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 3 \end{bmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} b = 2 \\ -a + 2b = 1 \\ b + c = 3 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} b = 2 \\ a = 3 \\ c = 1 \end{cases}$$

(3) Cerco $Y(t) = Y_0(t) + \bar{Y}$. Dunque $Y_0(t)$ è sol. di $Y_0' = AY_0'$

(sol. dell'omogenea). In alto $\begin{pmatrix} 4 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = Y(0) = Y_0(0) + \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \Leftrightarrow Y_0(0) = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$

Allora $Y_0(t) = e^{tA} Y_0(0) = M e^{tJ} M^{-1} Y_0(0)$. NOTO che $Y_0(0) = e_3$

e dunque $M^{-1} Y_0(0) = \hat{e}_3 \Rightarrow$

$$Y_0(t) = M e^{tJ} \hat{e}_3 = e^{tJ} M \begin{bmatrix} 1 & t & t^2/2 \\ 0 & 1 & t \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = e^{tJ} M \begin{bmatrix} t^2/2 \\ t \\ 1 \end{bmatrix} =$$

$$e^{tJ} \begin{bmatrix} 0 & -2 & 1 \\ 0 & -2 & -1 \\ -2 & -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t^2/2 \\ t \\ 1 \end{bmatrix} = e^{tJ} \begin{bmatrix} 1-2t \\ -1-2t \\ -t^2-t \end{bmatrix} = -e^{tJ} \begin{pmatrix} 2t-1 \\ 2t+1 \\ t^2+t \end{pmatrix}$$