

COGNOME:

NOME:

MATR.:



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

**Esercizio 1** Si consideri  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  definita da

$$f(x, y) := \begin{cases} \frac{x^3 y}{x^2 + |y|^3} & \text{se } (x, y) \neq (0, 0), \\ 0 & \text{se } (x, y) = (0, 0). \end{cases}$$

(a) Dato un vettore  $\vec{v} = v_1 \vec{i} + v_2 \vec{j}$  si calcoli la derivata direzionale di  $f$  in  $(0, 0)$  nella direzione  $\vec{v}$ . (2 pt.)



$f'(0, 0)(\vec{v}) =$   non esiste per tutti i  $\vec{v}$

(b) Si dica se  $f$  è continua in  $(0, 0)$ :  SI  NO

(1 pt.)

(c) Si dica, motivando brevemente la risposta, se  $f$  è differenziabile in  $(0, 0)$ :  SI  NO perché:

(3 pt.)

$$\left| \frac{f(x, y)}{\|(x, y)\|} \right| = \frac{|x^3 y|}{\sqrt{x^2 + y^2} (x^2 + |y|^3)} = \frac{|x y|}{\sqrt{x^2 + y^2}} \frac{x^2}{x^2 + |y|^3} \leq$$

$$\frac{|x y|}{\sqrt{x^2 + y^2}} \leq \frac{x^2 + y^2}{2} \frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} = \frac{\sqrt{x^2 + y^2}}{2} \xrightarrow{(x, y) \rightarrow (0, 0)} 0$$

Ne segue che  $f$  è diff in  $(0, 0)$  e  $df(0, 0)(\vec{v}) = 0 \forall \vec{v}$  ( $df(0, 0) = 0$ )

$$f = \frac{x^3 y}{x^2 + |y|^3}$$

$$\vec{v} = (v_1, v_2)$$

$$(a) f'(0)(\vec{v}) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} (f(t v_1, t v_2) - f(0, 0)) =$$

$$\lim_{t \rightarrow 0} \frac{t^3 v_1^3 t v_2}{t (t^2 v_1^2 + |t|^3 |v_2|^3)} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{t v_1^3 v_2}{v_1^2 + |t| |v_2|^3} = 0 \text{ se } v_1 \neq 0$$

Ma se  $v_1 = 0$  viene zero perché il numeratore è zero  $\forall t$ .

$$\Rightarrow f'(0)(\vec{v}) = 0$$

$$(b) \left| \frac{x^3 y}{x^2 + |y|^3} \right| = |x y| \frac{x^2}{x^2 + |y|^3} \leq |x y| \xrightarrow{(x, y) \rightarrow (0, 0)} 0$$

$f$  è continuo in  $(0, 0)$

(c) Dato che  $f'(0)(\vec{v}) = 0$  il differenziale SE ESISTE è nullo. Dunque - usando la def. di differenziabile -  $f$  è differenziabile in  $(0, 0) \Leftrightarrow$

$$\lim_{(x, y) \rightarrow (0, 0)} \frac{|f(x, y)|}{\|(x, y)\|} \Rightarrow \Leftrightarrow \lim_{(x, y) \rightarrow (0, 0)} \frac{x^3 y}{\sqrt{x^2 + y^2} (x^2 + |y|^3)} = 0$$

USANDO LA STESSA DISUGUAGLIANZA DI PRIMA:

$$\left| \frac{x^3 y}{\sqrt{x^2 + y^2} (x^2 + |y|^3)} \right| \leq \frac{|x y|}{\sqrt{x^2 + y^2}} < \frac{1}{2} \frac{x^2 + y^2}{\sqrt{x^2 + y^2}} = \frac{\sqrt{x^2 + y^2}}{2} \rightarrow 0$$

$f$  è diff. in  $(0, 0)$  !!

**Esercizio 2** Si consideri la seguente equazione differenziale lineare del secondo ordine:

$$x(x+1)y'' - (4x+1)y' - 6y = 60x.$$

Diamo per buono che le soluzioni definite vicino a zero si possono esprimere come una serie di potenze:

$$y(x) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n.$$

(a) Si scriva una relazione ricorsiva per i coefficienti  $a_n$

(2 pt.)

(R) 
$$(n+1) \left( 0 a_{n+1} (n-1) + 0 a_n (n-6) \right) = \begin{cases} 0 & n \neq 1 \\ 60 & n = 1 \end{cases}$$

(b) Si indichi quale delle seguenti affermazioni è corretta:

(1 pt.)

(b.1) Non esiste nessuna soluzione  $y$  con  $y(0) = -1$   VERO  FALSO;

(b.2) esiste un'unica soluzione  $y$  con  $y(0) = -1$   VERO  FALSO;

(b.3) esistono infinite soluzioni  $y$  con  $y(0) = -1$   VERO  FALSO;

(b.4)  nessuna delle precedenti.

(c) Si dica se esiste una soluzione  $y$  tale che  $y$  è un polinomio di primo grado e in caso affermativo si trovi  $y$ : (3 pt.)

$y(x) =$   $1 - 6x$   non esiste

(d) Si dica se esiste una soluzione  $y$  tale che  $y''(0) = 2$  in caso affermativo si trovi una tale  $y$ :

(3 pt.)

$y(x) =$   $1 - 6x + x^2 + 4x^3 + 6x^4 + 4x^5 + x^6$   non esiste.

$$\text{Se } y = \sum_{n \geq 0} a_n x^n \Rightarrow y' = \sum_{n \geq 0} a_{n+1} (n+1) x^n = \sum_{n \geq 0} a_{n+1} (n+1) x^n$$

$$y'' = \sum_{n \geq 0} a_{n+1} (n+1) n x^{n-1} = \sum_{n \geq 0} a_{n+1} (n+1) n x^n \Rightarrow$$

$$x(x+1)y'' - (4x+1)y' - 6y =$$

$$\sum_{n \geq 0} \left\{ a_n n(n-1) + a_{n+1} (n+1)n - 4a_n n - a_{n+1} (n+1) - 6a_n \right\} x^n$$

$$= \sum_{n \geq 0} \left\{ a_{n+1} (n+1)(n-1) + a_n \underbrace{(n^2 - n - 4n - 6)}_{(n+1)(n-6)} \right\} x^n =$$

$$= \sum_{n \geq 0} (n+1) \left\{ a_{n+1} (n-1) + a_n (n-6) \right\} x^n$$

DUNQUE TRAVIAMO

$$(R) \quad (n+1) \left( a_{n+1} (n-1) + a_n (n-6) \right) = b_n = \begin{cases} 60 & \text{se } n=0 \\ 0 & \text{se } n \neq 0 \end{cases}$$

$$\text{Se } n=0 \Rightarrow -a_1 - 6a_0 = 0 \Leftrightarrow \boxed{a_1 = -6a_0}$$

$$\text{Se } n=1 \Rightarrow -10a_1 = b_1 = 60 \Leftrightarrow \boxed{a_1 = -6} \quad \boxed{a_0 = 1}$$

$$\text{Se } n=2 \Rightarrow 3(a_3 - 4a_2) = 0 \quad \boxed{a_3 = 4a_2}$$

$$\text{Se } n=3 \Rightarrow 4(2a_4 - 3a_3) = 0 \quad \boxed{a_4 = 6a_2}$$

$$\text{Se } n=4 \Rightarrow 5(3a_5 - 2a_4) = 0 \quad \boxed{a_5 = 4a_2}$$

$$\text{Se } n=5 \Rightarrow 6(4a_6 - a_5) = 0 \quad \boxed{a_6 = a_2}$$

$$\text{Se } n=6 \Rightarrow 7(5a_7) = 0 \Rightarrow a_7 = 0 \Rightarrow a_n = 0 \quad \forall n \geq 7$$

DUNQUE  $y(x) = 1 - 6x + a_2(x^2 + 4x^3 + 6x^4 + 4x^5 + x^6)$ .

- se vede che  $y(1) = 1$  (non può essere -1)
- se  $a_2 = 0 \Rightarrow y(x) = 1 - 6x$  e di grado 1
- $y''(0) = 0 \Leftrightarrow a_2 = 1$

**Esercizio 3** Si considerino il sottoinsieme di  $\mathbb{R}^3$ :



$$D := \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 \leq 1, x^2 + y^2 + z^2 \leq 4, z \geq 0\}.$$

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

$$\vec{f}(x, y, z) := (1 - x^2 - y^2)(\vec{i} + \vec{j}) + z^2\vec{k}.$$

Diamo per buono che  $D$  è un dominio regolare a tratti. Indichiamo con  $\hat{\nu}$  la normale unitaria uscente da  $D$ .

Consideriamo inoltre i tre insiemi:

$$S := \{x^2 + y^2 + z^2 = 4, z \geq \sqrt{3}\},$$

$$L := \{x^2 + y^2 = 1, 0 \leq z \leq \sqrt{3}\}, B := \{z = 0, x^2 + y^2 \leq 1\}$$

(a) Si ha:   $\partial D \subset (S \cup L)$  /   $\partial D = (S \cup L)$  /   $(S \cup L) \neq \partial D$

(1 pt.)

(b) Se  $P = (3/4, -\sqrt{6}/4, 7/4)$  si calcoli  $\hat{\nu}(P)$ :

(1 pt.)

$$\hat{\nu}(P) = \left[ \frac{3}{8} \right] \vec{i} + \left[ -\frac{\sqrt{6}}{8} \right] \vec{j} + \left[ \frac{7}{8} \right] \vec{k} / \text{non esiste}$$

(c) Se  $P = (\sqrt{2}/2, \sqrt{2}/2, 0)$  si calcoli  $\hat{\nu}(P)$ :

(1 pt.)

$$\hat{\nu}(P) = [ ] \vec{i} + [ ] \vec{j} + [ ] \vec{k} / \text{non esiste}$$

(d) Si calcoli il rotore di  $\vec{f}$ :

(1 pt.)

$$\vec{\nabla} \otimes \vec{f}(x, y, z) = [ 0 ] \vec{i} + [ 0 ] \vec{j} + [ 2(y-x) ] \vec{k} / \text{non esiste}$$

(e) Si calcolino i flussi di  $\vec{f}$  attraverso le superfici orientate  $(S, \hat{\nu})$  e  $(L, \hat{\nu})$ :

(6 pt.)

$$\iint_S \vec{f} \cdot \hat{\nu} d\sigma = \left[ \frac{64}{5} \pi \right] \quad \iint_L \vec{f} \cdot \hat{\nu} d\sigma = \left[ 0 \right]$$

$$D = \{g_1 \leq 0, g_2 \leq 0, g_3 \leq 0\} \quad \text{dove } g_1 = x^2 + y^2 - 1$$

$$g_2 = x^2 + y^2 + z^2 - 4, \quad g_3 = -z$$

Allora

$$\partial D = \{x^2 + y^2 + z^2 = 4, x^2 + y^2 \leq 1, z \geq 0\} \cup \{x^2 + y^2 + z^2 \leq 4, x^2 + y^2 = 1, z \geq 0\}$$

$$\cup \{x^2 + y^2 + z^2 \leq 4, x^2 + y^2 \leq 1, z = 0\} =$$

$$\underbrace{\{x^2 + y^2 + z^2 = 4, z \geq 3, z \geq 0\}}_S \cup \underbrace{\{x^2 + y^2 = 1, z^2 \leq 3, z \geq 0\}}_L \cup \underbrace{\{x^2 + y^2 \leq 1, z = 0\}}_B$$

$$(a) \Rightarrow \partial B = S \cup L \cup B \supset S \cup L$$

$$(b) \text{ se } P = \left(\frac{3}{4}, \frac{-\sqrt{3}}{4}, \frac{3}{4}\right) \Rightarrow g_1(P) = \frac{9}{16} + \frac{6}{16} + \frac{49}{16} = \frac{64}{16} = 4$$

$$g_2(P) = \frac{9}{16} + \frac{6}{16} - 1 = \frac{15}{16} - 1 < 0 \quad g_3(P) = \frac{3}{4} < 0$$

Dunque  $\hat{\nu}(P) = \frac{\nabla g_1(P)}{\|\nabla g_1(P)\|} = \frac{P}{\|P\|} = \frac{1}{2} P$  (si è visto sopra)

$$(c) \text{ se } P = \left(\frac{\sqrt{2}}{2}, \frac{\sqrt{2}}{2}, 0\right)$$

$$\Rightarrow g_1(P) = 1 - 4 < 0 \quad \underbrace{g_2(P) = 0 \quad g_3(P) = 0}_{\text{non } \exists \hat{\nu}(P)}$$

$$(d) \vec{\nabla} \otimes \vec{f} = \det \begin{bmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ 1-x^2-y^2 & 1-x^2-y^2 & z^2 \end{bmatrix} = (-2x + 2y) \vec{k}$$

$$(e) \text{ Notiamo che su } B \quad \vec{f} = (1-x^2-y^2)(\vec{i} + \vec{j})$$

$$\text{mentre } \hat{\nu} = -\vec{k} \Rightarrow \vec{f} \cdot \hat{\nu} = 0 \Rightarrow \int_B \vec{f} \cdot \hat{\nu} \, d\sigma = 0$$

$$\text{Inoltre su } L \quad x^2 + y^2 = 1 \Rightarrow \vec{f}(x, y, z) = z^2 \vec{k}$$

$$\text{mentre } \hat{\nu}(x, y, z) = x \vec{i} + y \vec{j} \Rightarrow \int \vec{f} \cdot \hat{\nu} \, d\sigma = \int 0 \, d\sigma = 0$$

Per trovare  $\int_S \vec{f} \, d\sigma$  posso usare il teorema di Gauss della divergenza:

$$\int_S \vec{f} \, d\sigma = \int_S \vec{f} \, d\sigma = \int_D \text{div } \vec{f} \, dx \, dy \, dz = \int_D (-2x - 2y + 2z) \, dx \, dy \, dz$$

$$= \int_{\{x^2+y^2 \leq 1\}} \left( \int_0^{\sqrt{4-x^2-y^2}} (-2x-2y+2z) \, dz \right) dx \, dy = \int_{\{x^2+y^2 \leq 1\}} (-2(x+y)\sqrt{4-x^2-y^2} + 4-x^2-y^2) \, dx \, dy$$

$$= \int_0^{2\pi} \int_0^2 (4-p^2 - 2p(\cos\theta + \sin\theta)\sqrt{4-p^2}) p \, dp \, d\theta =$$

$$\begin{aligned}
& 2\pi \int_0^2 (4-p^2) p \sqrt{4-p^2} dp - 2 \int_0^2 p \sqrt{4-p^2} dp \int_0^{2\pi} (\cos \theta + \sin \theta) d\theta \\
&= \pi \int_0^4 (4-s) \sqrt{4-s} ds = \pi \int_0^4 (4-s)^{\frac{3}{2}} ds \quad \Rightarrow 0 \\
&= \left[ \pi \frac{2}{5} (4-s)^{\frac{5}{2}} (-1) \right]_0^4 = \frac{2}{5} \pi 4^{\frac{5}{2}} = \frac{2\pi}{5} 2^5 = \frac{64}{5} \pi
\end{aligned}$$

**Esercizio 4** Sia  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  definita da:  $f(x, y) = xy + x - y$  e sia

$$B := \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 \leq 2, 2y \geq 1\}.$$

(a) Si trovino tutti i punti stazionari **vincolati** per  $f$  su  $B$  (possono essere meno di otto):

(6 pt.)

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

$$(x, y) =$$

$$(x, y) = \left(\frac{\sqrt{7}}{2}, \frac{1}{2}\right)$$

$$(x, y) = \left(-\frac{\sqrt{7}}{2}, \frac{1}{2}\right)$$

$$(x, y) =$$

$$(x, y) =$$

$$(x, y) =$$

$$(x, y) =$$

(b) Si calcoli il minimo di  $f$  su  $B$  (oppure si scriva “non esiste”):

(1 pt.)

$$\min_{(x,y) \in B} f(x, y) = -\frac{3\sqrt{7}}{4} - \frac{1}{2}$$

(c) Si trovi un punto di massimo (assoluto) per  $f$  su  $B$  (oppure si scriva “non esiste”):

(1 pt.)

$$(x_{max}, y_{max}) = \left(\frac{\sqrt{7}}{2}, \frac{1}{2}\right)$$

$$f = x^2 + y - 1 \quad B = \{x^2 + y^2 \leq 2, 2x \geq 1\}$$

$$\frac{\partial f}{\partial x} = 2x \quad \frac{\partial f}{\partial y} = 1 \quad \nabla f = \begin{pmatrix} 2x \\ 1 \end{pmatrix}$$

Abbiamo due "funzioni di vincolo"  $g_1(x, y) = x^2 + y^2 - 2$ ,  $g_2(x, y) = 1 - 2x$

$$\nabla g_1 = \begin{pmatrix} 2x \\ 2y \end{pmatrix} \quad \nabla g_2 = \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

① Nessuna disuguaglianza:  $\nabla f = 0$

$$\begin{cases} 2x = 0 \\ 1 = 0 \\ x^2 + y^2 < 2, 2x > 1 \end{cases} \Rightarrow x=0, y=-1 \text{ MA } x^2 + y^2 = 1 \text{ No (per ora)}$$

② Una disuguaglianza:  $\nabla f = \lambda \nabla g_1 / \lambda \nabla g_2$

$$(2e) \begin{cases} 2x = 2\lambda x \\ 1 = 2\lambda y \\ x^2 + y^2 = 2, 2x > 1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} y = -1 + 2\lambda x \\ x = 1 + 2\lambda(-1 + 2\lambda x) = 1 - 2\lambda + 4\lambda^2 x \\ \Leftrightarrow x(1 - 4\lambda^2) = 1 - 2\lambda \\ x(1 - 2\lambda)(1 + 2\lambda) = 1 - 2\lambda \end{cases}$$

Se  $2\lambda = 1$  allora  $0=0$ . Allora  $y = -1 + x$  che insieme a  $x^2 + y^2 = 2$  mi dà  $x^2 + (-1+x)^2 = 2 \Leftrightarrow$

$$2x^2 - 2x - 1 = 0 \Leftrightarrow x = \frac{1 \pm \sqrt{3}}{2} \text{ e } y = -\frac{1 \pm \sqrt{3}}{2}$$

Ma che deve essere  $y > \frac{1}{2}$  posso scartare il segno meno. Vedo che

$$-\frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2} > \frac{1}{2} \Leftrightarrow \frac{\sqrt{3}}{2} > 1 \Leftrightarrow \sqrt{3} > 2 \text{ No. Dunque NON TROVO NIENTE QUI$$

$$\text{se } 2\lambda \neq 1 \text{ allora } x = \frac{1}{2\lambda+1} \Rightarrow y = \frac{2\lambda}{2\lambda+1} - 1 = -\frac{1}{2\lambda+1}$$

$$\text{se impongo } x^2 + y^2 = 2 \Rightarrow \frac{1}{(2\lambda+1)^2} + \frac{1}{(2\lambda+1)^2} = 2 \Leftrightarrow$$

$$(2\lambda+1)^2 = 1 \Leftrightarrow 2\lambda+1 = \pm 1 \Leftrightarrow 2\lambda = \begin{cases} 0 \\ -2 \end{cases}$$

Con questi  $\lambda$  ho  $x = \pm 1$  e  $y = \mp 1$ . SOLO  $y=1$  VA BENE

$$\boxed{(-1, 1)}$$

$$(2b) \begin{cases} M+1 = 0 \\ x-1 = 2x \\ x^2+y^2 > 2 \quad M = -1/2 \end{cases} \quad \text{IMPOSSIBILE}$$

(3) Due equazioni

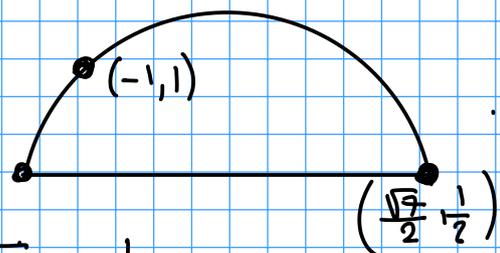
$$x^2 + y^2 = 2 \quad M = 1/2$$

⇒ Trovo i punti

$$\left( \pm \frac{\sqrt{7}}{2}, \frac{1}{2} \right)$$

$$\left( \frac{\sqrt{7}}{2}, \frac{1}{2} \right) \quad \left( -\frac{\sqrt{7}}{2}, \frac{1}{2} \right)$$

$$\left( \frac{1}{2}, \frac{\sqrt{6}}{6} \right)$$



$$f\left(\pm \frac{\sqrt{7}}{2}, \frac{1}{2}\right) = \pm \frac{\sqrt{7}}{4} \pm \frac{\sqrt{7}}{2} - \frac{1}{2} = \pm \frac{3\sqrt{7}}{4} - \frac{1}{2}$$

$$f(-1, 1) = -1 - 1 + 1 = -1$$

Nota che  $-\frac{3\sqrt{7}}{4} - \frac{1}{2} < -1 \Leftrightarrow \frac{3\sqrt{7}}{4} > \frac{1}{2} \Leftrightarrow 3\sqrt{7} > 2$  VERO

e  $-1 < \frac{3\sqrt{7}}{4} - \frac{1}{2} \Leftrightarrow -\frac{1}{2} < \frac{3\sqrt{7}}{4}$

$$f\left(-\frac{\sqrt{7}}{2}, \frac{1}{2}\right) < f(-1, 1) < f\left(\frac{\sqrt{7}}{2}, \frac{1}{2}\right)$$

$$\underbrace{-\frac{3\sqrt{7}}{4} - \frac{1}{2}}_{\text{MIN}} \quad \quad \quad -1 \quad \quad \quad \underbrace{\frac{3\sqrt{7}}{4} - \frac{1}{2}}_{\text{MAX}}$$

**Esercizio 5** Consideriamo il sistema di equazioni differenziali:

$$\begin{cases} x' = 4x - 2y - 3z + 2 \\ y' = 2x - y - 2z + 1 \\ z' = 3x - 2y - 2z + 1 \end{cases} .$$

(Sys)

che si può scrivere in forma vettoriale come

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

dove:

$$Y(t) = \begin{bmatrix} x(t) \\ y(t) \\ z(t) \end{bmatrix}, \quad A := \begin{bmatrix} 4 & -2 & -3 \\ 2 & -1 & -2 \\ 3 & -2 & -2 \end{bmatrix}, \quad B(t) := \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} .$$

(a) Si trovino gli autovalori di  $A$  e le rispettive molteplicità algebrica e geometrica:

(1 pt.)

$\lambda_1 =$	$1$	$m_A(\lambda_1) =$	$2$	$m_G(\lambda_1) =$	$1$	;
$\lambda_2 =$	$-1$	$m_A(\lambda_2) =$	$1$	$m_G(\lambda_2) =$	$1$	;
$\lambda_3 =$		$m_A(\lambda_3) =$		$m_G(\lambda_3) =$		

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

(b) Si trovi una soluzione  $\bar{Y}$  di (Sys) del tipo  $\bar{x}(t) = a$ ,  $\bar{y}(t) = b$ ,  $\bar{z}(t) = c$ , con  $a, b, c \in \mathbb{R}$ , oppure si scriva “non esiste”:

(2 pt.)

$\bar{x}(t) =$	$-1$
$\bar{y}(t) =$	$-1$
$\bar{z}(t) =$	$0$

(c) Si trovi la soluzione  $Y(t)$  di (Sys) verificante le condizioni iniziali nulle:

$$x(0) = 0, y(0) = 0, z(0) = 0:$$

(4 pt.)

$x(t) =$	$e^t (t+1) - 1$
$y(t) =$	$e^t - 1$
$z(t) =$	$t e^t$

(a) Pol. caratteristico  $\det(A - \lambda I) =$

$$\det \begin{bmatrix} 4-\lambda & -2 & -3 \\ 2 & -1-\lambda & -2 \\ 3 & -2 & -2-\lambda \end{bmatrix} = (4-\lambda)(1+\lambda)(2+\lambda) + 12$$

$$+ 12 - ((4-\lambda)4 + (1+\lambda)9 + (2+\lambda)4)$$

$$= (4-\lambda)(2+3\lambda+\lambda^2) + 24 - (16 - 4\lambda + 9 + 9\lambda + 8 + 4\lambda)$$

$$= 8 + 12\lambda + 4\lambda^2 - 2\lambda - 3\lambda^2 - \lambda^3 + 24 - 33 - 9\lambda =$$

$$-\lambda^3 + \lambda^2 + \lambda - 1 \quad \leftarrow \text{Vero che ha le radici } \lambda=1$$

$$\text{(e anche } \lambda=-1)$$

$$\begin{array}{ccc|c} -1 & 1 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & 0 & 4 \\ \hline -1 & 0 & 1 & 0 \end{array}$$

$$\Rightarrow P(\lambda) = (\lambda-1)(-\lambda^2+1) =$$

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

AUTOVALORI  $\lambda=1$   $m_A=2$        $\lambda=-1$   $m_A=1$

Vediamo la mat. geometrica di  $\lambda=1$ :

$$B_1 := A - I = \begin{bmatrix} 3 & -2 & -3 \\ 2 & -2 & -2 \\ 3 & -2 & -3 \end{bmatrix} \quad \text{e di rango 2 !}$$

$$\Rightarrow m_G = 1$$

(b) Cerco  $\bar{Y} = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \Rightarrow 0 = \bar{Y}' = A\bar{Y} + B \Leftrightarrow$

$$\begin{cases} 4a - 2b - 3c = -2 \\ 2a - b - 2c = -1 \\ 3a - 2b - 2c = -1 \end{cases} \quad \begin{matrix} \nearrow \\ \leftarrow \end{matrix} \quad 0 - b = 0 \Leftrightarrow a = b$$

$$\begin{cases} b = a \\ 2a - 3c = -2 \\ a - 2c = -1 \end{cases} \quad \begin{cases} b = a = 2c - 1 \\ 4c - 2 - 3c = -2 \rightarrow c = 0 \end{cases}$$

$$a = b = -1$$

$$\Rightarrow \bar{Y} = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

(c) Cerco  $Y(t) = \bar{Y} + Y_0(t)$  Se metto  $t=0$   
 $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = Y(0) = \bar{Y} + Y_0(t) \Leftrightarrow \underline{\underline{Y_0(t) = -\bar{Y} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}}}$

Devo avere una forma di Jordan per A.

- Trovo un autovettore  $e_1$  per  $\lambda = -1$ :

$$\begin{bmatrix} 4 & -2 & -3 \\ 2 & -1 & -2 \\ 3 & -2 & -2 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = - \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} 5x - 2y - 3z = 0 \\ 2x \quad \quad - 2z = 0 \\ 3x - 2y + z = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} z = x \\ 2x - 2x = 0 \\ 4x - 2y = 0 \end{cases} \quad x = y = z \quad \text{posso prendere } e_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

- Prendo  $B_1 = A - I$  (quindi  $\lambda = 1$ ), cioè

$$B_1 = \begin{bmatrix} 3 & -2 & -3 \\ 2 & -2 & -2 \\ 3 & -2 & -3 \end{bmatrix}$$

(che ha rango 2, come già visto)

$$B_1^2 = \begin{bmatrix} -4 & 4 & 4 \\ -4 & 4 & 4 \\ -4 & 4 & 4 \end{bmatrix}$$

Mi serve  $e_3 \in \text{Ker } B_1^2$   
 ma  $B_1 e_3 \neq 0$

Dalla forma di  $B_1^2$  ho che  $\text{Ker } B_1^2 = \{x = y + z\}$

quindi  $e_3 = \begin{pmatrix} \alpha + \beta \\ \alpha \\ \beta \end{pmatrix}$

Guardando il vettore  $Y_0(0) = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  vedo che è di questo tipo e

che  $B_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

Allora posso

$$e_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad e_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = B_1 e_3 \quad (e_2 \text{ è autovettore per } \lambda = 1)$$

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

Per la teoria  $A = M J M^{-1}$   $e^{tA} = M e^{tJ} M^{-1}$

Allora  $Y_0(t) = e^{tA} Y_0(0) =$

$$M e^{tJ} M^{-1} e_3 = M e^{tJ} \hat{1} e_3 = (\text{perché } M \hat{e}_3 = e_3)$$

$$M \begin{bmatrix} e^{-t} & 0 & 0 \\ 0 & e^t & t e^t \\ 0 & 0 & e^t \end{bmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = e^t M \begin{bmatrix} 0 \\ t \\ 1 \end{bmatrix} =$$

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