

Analisi Matematica II

prof. Claudio Saccon (*)

Lezione 09, 16 ottobre 2013

(*) Dipartimento di Matematica

email: sacson@dm.unipi.it

sito web: <http://sacson.blog.dma.unipi.it>

ricevimento: [il lunedì dalle 8.30 - via Buonarroti 1/c](#)

DUNQUE SE $x_0 \in A$ è stazionario per $f \Rightarrow$

$H_f(x_0) > 0$ (nel senso che $\phi(x) = (H_f x) \cdot x$ è def. p.s.)

$\Rightarrow x_0$ è pb di minimo

$H_f(x_0) < 0 \Rightarrow x_0$ è pb di max

$H_f(x_0)$ è indefinita (nel senso che tutti gli autovalori non sono $\neq 0$ ma non hanno tutti lo stesso segno)

$\Rightarrow x_0$ è "punto di sella" - IN QUESTO

CASO SI TROVANO X^+ e X^- sottospazi di

\mathbb{R}^N , $X^+ \neq \{0\}$, $X^- \neq \{0\}$, $X^+ \cap X^- = \{0\}$

$X^+ \oplus X^- = \mathbb{R}^N$ tali che $\phi(x) \geq 0$ su X^+

$\phi(x) < 0$ su X^- ($X^+ = \text{span}(e_1^+ \dots e_k^+)$)

$X^- = \text{span}(e_1^- \dots e_n^-)$ dove $e_1^+ \dots e_k^+$ autovett.

con autovalore > 0 / $e_1^- \dots e_n^-$ autovett. con autoval. < 0

ESEMPI

$$f(x, y) = x^2 + 2xy - 4x + 8y$$

È definita su tutto \mathbb{R}^2 .

Calcoliamo il gradiente

$$\nabla f(x, y) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x}(x, y) \\ \frac{\partial f}{\partial y}(x, y) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x + 2y - 4 \\ 2x + 8 \end{pmatrix}$$

$$\nabla f = 0 \Leftrightarrow x = -4 \quad \text{e} \quad y = 6$$

$$H_f(x, y) = \begin{pmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} & \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} & \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 2 \\ 2 & 0 \end{pmatrix}$$

Calcoliamo autovalori e autovettori di $H_f(-4, 6)$

Polinomio caratteristico: $P(\lambda) = \det \begin{pmatrix} 2 - \lambda & 2 \\ 2 & -\lambda \end{pmatrix} =$

$$\lambda(\lambda - 2) - 4 = \lambda^2 - 2\lambda - 4$$

$$\lambda_{1,2} = 1 \pm \sqrt{1+4} = 1 \pm \sqrt{5} \quad \begin{cases} 1 + \sqrt{5} > 0 \\ 1 - \sqrt{5} < 0 \end{cases}$$

DUNQUE $(-4, 6)$ è punto di sella

Calcoliam anche gli autovettori:

$$\text{Cerc } \begin{pmatrix} u_1 \\ v_1 \end{pmatrix} : \begin{pmatrix} 2 & 2 \\ 2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u_1 \\ v_1 \end{pmatrix} = (1 + \sqrt{5}) \begin{pmatrix} u_1 \\ v_1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} 2u_1 + 2v_1 = (1 + \sqrt{5})u_1 \\ 2u_1 = (1 + \sqrt{5})v_1 \end{cases} \quad \rightarrow \quad u_1 = \frac{1 + \sqrt{5}}{2} v_1$$

UN AUTOVETTORE \checkmark di autoval. $1 + \sqrt{5}$

$$e_1 = \begin{pmatrix} 1 + \sqrt{5} \\ 2 \end{pmatrix}$$

(se lo voglio di norma 1 devo dividerlo per $\sqrt{4 + (1 + \sqrt{5})^2}$)

Un autovettore relativo a $1 - \sqrt{5}$ è

$$e_2 = \begin{pmatrix} -2 \\ 1 + \sqrt{5} \end{pmatrix} \quad (\Leftarrow e_2 \perp e_1)$$

NELLA DIREZIONE DI e_1 f ha minimo
NELLA DIREZIONE DI e_2 f ha max

PROVIAMO A DISSEGNARE LE LINEE DI LIVELLO
 DI $f(x, y)$. CONVIENE CONSIDERARE

$$f_1(h, k) = f((-4, 6) + h e_1 + k e_2)$$

(ho fatto un cambio di variabili da modo

$$\left(\begin{array}{l} e_1 \rightarrow \hat{e}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad e_2 \rightarrow \hat{e}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \\ (-4, 6) \rightarrow (0, 0) \end{array} \right)$$

(NON SI MANTIENENDO LA "SCALA" perché $\|e_1\| \neq 1$
 $\|e_2\| \neq 2$)

ALLORA $f((-4, 6) + h e_1 + k e_2)$

$$f_1(h, k) = f(-4 + h(1 + \sqrt{5}) - 2k, 6 + 2h + (1 + \sqrt{5})k)$$

$$= (-4 + (1 + \sqrt{5})h - 2k)^2 +$$

$$2(-4 + (1 + \sqrt{5})h - 2k)(6 + 2h + (1 + \sqrt{5})k)$$

$$- 4(-4 + (1 + \sqrt{5})h - 2k) + 8(6 + 2h + (1 + \sqrt{5})k) =$$

$$\begin{aligned} & 16 + (1 + \sqrt{5})^2 h^2 + 4k^2 - 8(1 + \sqrt{5})h + 16k - 4(1 + \sqrt{5})h k \\ & - 48 - 16h - 8(1 + \sqrt{5})k + 12(1 + \sqrt{5})h + 4(1 + \sqrt{5})h^2 \end{aligned}$$

$$+ 2(1+\sqrt{5})^2 h k - 24k - 8hk - 4(1+\sqrt{5})k^2$$

$$+ 16 - 4(1+\sqrt{5})h + 8k + 48 + 16h + 8(1+\sqrt{5})k$$

TERMINI IN $hk \rightarrow -4(1+\sqrt{5}) + 2(1+5+2\sqrt{5}) - 8 =$
 $-4 - 4\sqrt{5} + 12 + 4\sqrt{5} - 8 = 0$

TERMINI IN $h \rightarrow -8 - 8\sqrt{5} - 16 + 12 + 12\sqrt{5} - 4 - 4\sqrt{5} + 16 = 0$

TERMINI IN k VIENE ZERO ANCHE LUI

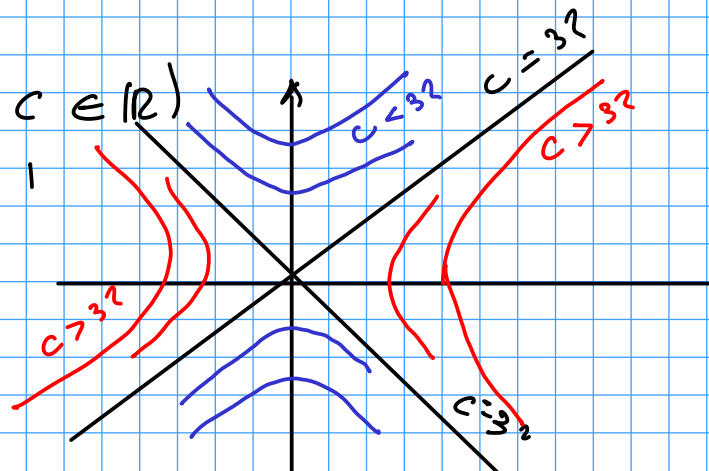
$$f_1(h, k) = 32 + (1+\sqrt{5})(1+\sqrt{5}+4)h^2 + 4(1-1-\sqrt{5})k^2$$

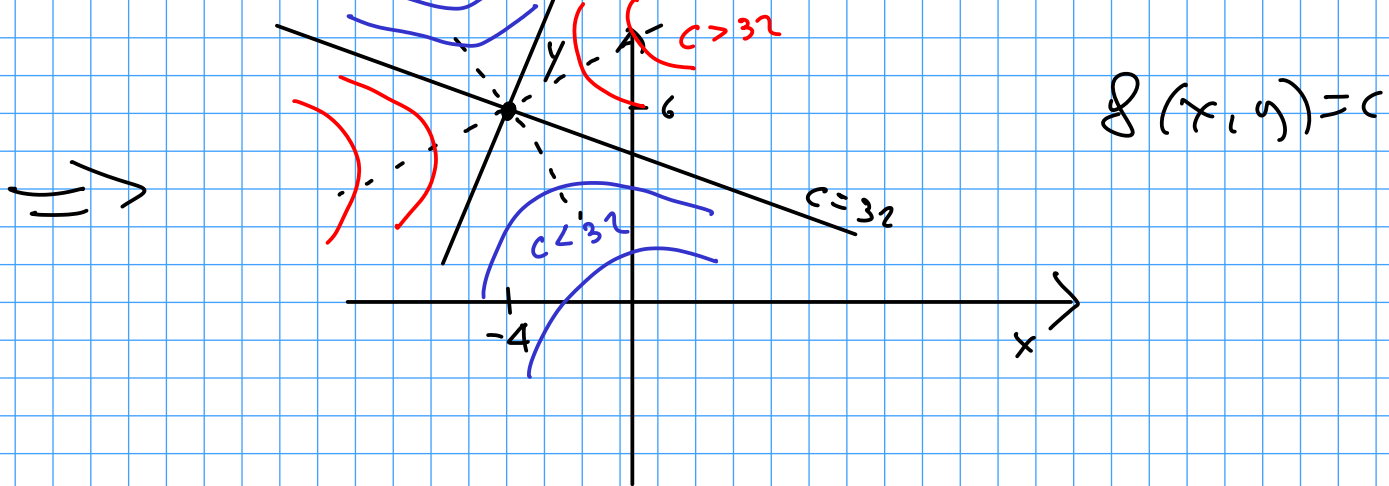
$$= 32 + 5(1+\sqrt{5})(1+\sqrt{5})h^2 - 4\sqrt{5}k^2$$

$$\Rightarrow f_1(h, k) = -c$$

SO NO IPERBOLI

$$a^2 h^2 - b^2 k^2 = c - 32$$





$$32 = f(-4, 6) = \text{VALORE DI SCELTA}$$

$$f(x, y) = 2x^3 - 6xy + 3x^2 \quad (\text{DA } \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R})$$

GRADIENTE

$$\nabla f(x, y) = \begin{pmatrix} 6x^2 - 6y + 6x \\ -6x \end{pmatrix}$$

PTI STA ZIOWARI $\rightarrow \begin{cases} 6x^2 - 6y + 6x = 0 \\ -6x = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x=0 \\ y=0 \end{cases}$

$$H_f(x, y) = \begin{pmatrix} 12x + 6 & -6 \\ -6 & 0 \end{pmatrix}$$

$$H_f(0,0) = \begin{pmatrix} 6 & -6 \\ -6 & 0 \end{pmatrix} = 6 \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{Polinomio caratteristico} = 36 (\lambda(\lambda-1) - 1) = 36(\lambda^2 - \lambda - 1)$$

$$\lambda_{1,2} = 1 \pm \sqrt{1+4} = \begin{cases} \frac{1+\sqrt{5}}{2} > 0 \\ \frac{1-\sqrt{5}}{2} < 0 \end{cases}$$

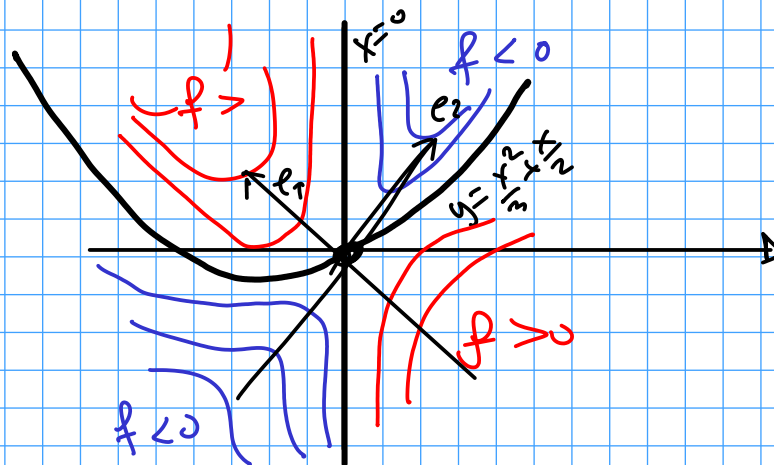
$(0,0)$ È UNA SELLA

AUTOVETTURE REL. A $1+\sqrt{5}$

$$\begin{cases} R - K = \frac{1+\sqrt{5}}{2} R \\ -R = \frac{1+\sqrt{5}}{2} K \end{cases} \leftarrow e_1 = \begin{pmatrix} 1+\sqrt{5} \\ -2 \end{pmatrix}$$

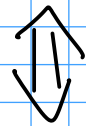
$$e_2 = \begin{pmatrix} +2 \\ 1+\sqrt{5} \end{pmatrix}$$

VICINO A ZERO \rightsquigarrow



condizione $f(x, y) = 0 \Leftrightarrow$

$$2x^3 + 3x^2 = 6xy$$



$$x=0 \quad \text{oppure} \quad y = \frac{2x^2 + 3x}{6}$$

$$f(x, y) = x^3 + y^3 - (1+x+y)^3$$

(se si sviluppa i cubi spariscono x^3 e y^3 !!)

$$\nabla f(x, y) = \begin{pmatrix} 3x^2 - 3(1+x+y)^2 \\ 3y^2 - 3(1+x+y)^2 \end{pmatrix}$$

PUNTI STAZIONARI:

$$\begin{cases} x^2 - (1+x+y)^2 = 0 \\ y^2 - (1+x+y)^2 = 0 \end{cases} \Rightarrow x^2 = y^2 \Leftrightarrow \begin{matrix} x=y \\ x=-y \end{matrix}$$

$$\text{se } x=y \Rightarrow x^2 - (1+2x)^2 = 0 \Leftrightarrow x^2 - (1+4x+4x^2) = 0$$

$$x^2 - 1 - 4x - 4x^2 = 0 \Leftrightarrow 3x^2 + 4x + 1 = 0$$

$$x_{1,2} = \frac{-2 \pm \sqrt{4-3}}{3} = \frac{-2 \pm 1}{3} = \begin{cases} -1 \\ -1/3 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \end{pmatrix}; \begin{pmatrix} -1/3 \\ -1/3 \end{pmatrix}$$

STAZIONARI

$$\text{so } x = -y \Rightarrow x^2 - 1 = 0 \quad x = \pm 1$$

$$\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

STAZIONARI

$$H_f(x, y) = \begin{pmatrix} 6x - 6(1+x+y), & -6(1+x+y) \\ -6(1+x+y), & 6y - 6(1+x+y) \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} -6 - 6y, & -6 - 6x - 6y \\ -6 - 6x - 6y, & -6 - 6x \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -6(1+y), & -6(1+x+y) \\ -6(1+x+y), & -6(1+x) \end{pmatrix}$$

$$H_f \begin{pmatrix} 1, -1 \\ \uparrow \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -6 \\ -6 & -12 \end{pmatrix}; \quad H_f \begin{pmatrix} -1, 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -12 & -6 \\ -6 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\det. J = -36 \Rightarrow \lambda_1 \cdot \lambda_2 < 0 \Rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} \text{ SELLA}$$

Traccia = -12

ANALOGAMENTE IN $\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$ $H_f = \begin{pmatrix} -12 & -6 \\ -6 & 0 \end{pmatrix}$

$$\det = -36 < 0 \Rightarrow \lambda_1 \cdot \lambda_2 < 0 \Rightarrow \text{SELLA}$$

$$\begin{pmatrix} -1 \\ -1 \end{pmatrix} \rightarrow H_f = \begin{pmatrix} 0 & 6 \\ 6 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\det = -36 < 0 \Rightarrow \text{SELLA}$$

$$\begin{pmatrix} -\frac{1}{3} \\ -\frac{1}{3} \end{pmatrix} \rightarrow H_f = \begin{pmatrix} -4 & -2 \\ -2 & -4 \end{pmatrix}$$

determinante $\rightarrow 16 - 4 = 12 > 0$ $\lambda_1 \cdot \lambda_2 > 0$
Traccia = -8 $\lambda_1 + \lambda_2 < 0 \Rightarrow \lambda_1$ o $\lambda_2 < 0$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} -1/3 \\ -1/3 \end{pmatrix} \text{ E' PUNTO DI MAX (LOCALE)}$$