

Analisi Matematica II

Lezione 53

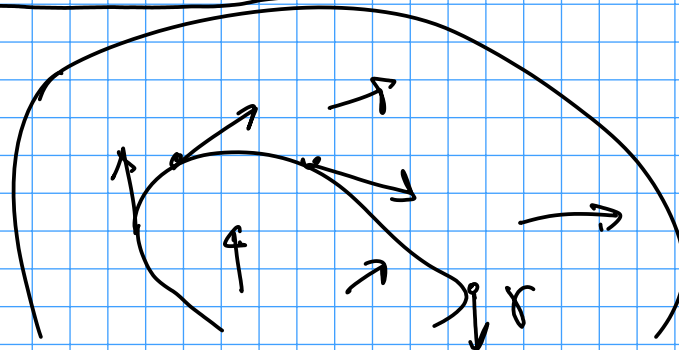
18 aprile 2016

LINEE DI CAMPO (di forza) relative a un campo
 di vettori $\vec{f}(x)$ $\vec{f}: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^N$ $\Omega \subset \mathbb{R}^N$

Def Una curva $\gamma: [0, 1] \rightarrow \Omega$ è una linea di campo per

$\vec{f}: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^N$ se per ogni $t \in [0, 1]$

$$\boxed{\gamma'(t) = \vec{f}(\gamma(t))}$$



ESEMPI

$$N = 2$$

$$\vec{f}(x, y) = \frac{-y}{x^2+y^2} \vec{i} + \frac{x}{x^2+y^2} \vec{j} \quad (x, y) \neq (0, 0)$$

Cerca la curva $\gamma: [0, 5] \rightarrow \mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$

$$\gamma = \gamma_1 \vec{i} + \gamma_2 \vec{j} \quad \text{con}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \gamma_1'(t) = \frac{-\gamma_2(t)}{\gamma_1^2(t) + \gamma_2^2(t)} \end{array} \right.$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \gamma_2'(t) = \frac{\gamma_1(t)}{\gamma_1^2(t) + \gamma_2^2(t)} \end{array} \right.$$

IN MODO PIÙ ESPRESSIVO

$$\gamma(t) = x(t) \vec{i} + y(t) \vec{j}$$

DEVO RISOLVERE

$$\left\{ \begin{array}{l} x' = \frac{-y}{x^2+y^2} \\ y' = \frac{x}{x^2+y^2} \end{array} \right.$$

SISTEMA DI EQ. DIFF. DEL
1° ORDINE NON LINEARE

+ condizioni iniziali: $x(0) = x_0$ $y(0) = y_0$

Moltiplico il primo per x e lo secondo per y e sommo:

$$x x' + y y' = -\frac{x y}{x^2 + y^2} + \frac{y x}{x^2 + y^2} = 0$$

Dunque $\frac{1}{2} \frac{d}{dt} (x^2 + y^2) = 0 \Rightarrow x^2 + y^2$ è costante.

Chiamo R^2 questa costante $(R^2 = x_0^2 + y_0^2)$, mette R nell'eq.

$$\begin{cases} x' = -\frac{y}{R^2} \\ y' = \frac{x}{R^2} \end{cases}$$

$x(0) = x_0 \quad y(0) = y_0$

derivo la I^a eq:

$$x'' = -\frac{y'}{R^2} = -\frac{x}{R^4}$$

$$x'' + \frac{x}{R^4} = 0 \Rightarrow x(t) = \alpha \cos\left(\frac{t}{R^2}\right) + \beta \sin\left(\frac{t}{R^2}\right)$$

$$y' = \frac{\alpha}{R^2} \sin\left(\frac{t}{R^2}\right) + \frac{\beta}{R^2} \cos\left(\frac{t}{R^2}\right) \Rightarrow$$

$$y(t) = \alpha \sin\left(\frac{t}{R^2}\right) - \beta \cos\left(\frac{t}{R^2}\right) + \gamma$$

Derivo x e impongo la prima eq.

$$x^1 = -\frac{\alpha}{R^2} \sin(t/R^2) + \frac{\beta}{R^2} \cos(t/R^2) = -\left(\frac{\alpha \cos(t/R^2)}{R^2} + \frac{\beta \sin(t/R^2)}{R^2} + t\right)$$

$$\Rightarrow \boxed{\delta = 0}$$

$$\text{Molto } t \rightarrow \infty \Rightarrow x_0 = \alpha \quad y_0 = -\beta$$

Dunque

$$\gamma(t) = x(t) \vec{i} + y(t) \vec{j} =$$

$$\left[x_0 \cos\left(\frac{t}{x_0^2 + y_0^2}\right) + y_0 \sin\left(\frac{t}{x_0^2 + y_0^2}\right) \right] \vec{i} +$$

$$\left[-y_0 \cos\left(\frac{t}{x_0^2 + y_0^2}\right) + x_0 \sin\left(\frac{t}{x_0^2 + y_0^2}\right) \right] \vec{j}$$

SI CAPISCE CHE γ descrive una circonferenza

percorsa con vel. costante $= R = \sqrt{x_0^2 + y_0^2}$

SI POTREVA FARE "USANDO LE COORD. POLARI"

Dato un angolo θ . Definisci

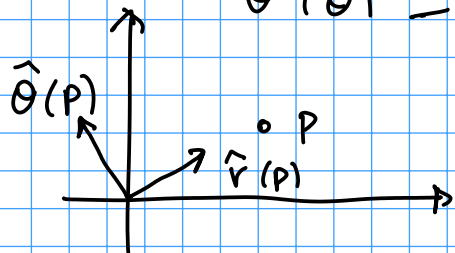
$$\hat{r}(\theta) = \cos \theta \vec{i} + \sin \theta \vec{j}$$

$$\hat{\theta}(\theta) = -\sin \theta \vec{i} + \cos \theta \vec{j}$$

Allora se $(x, y) \in \mathbb{R}^2$ con $x = \rho \cos \theta$ e $y = \rho \sin \theta$

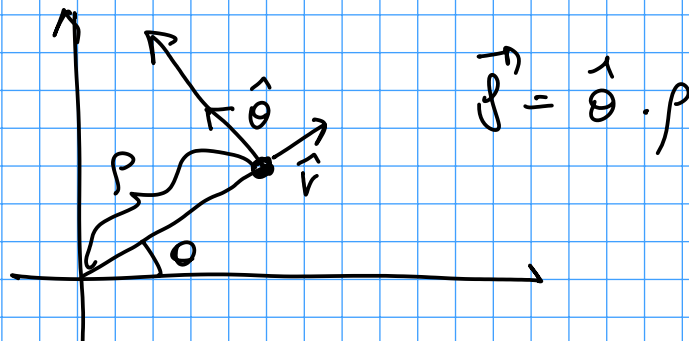
$$\Rightarrow \hat{r}(\theta) = \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}} \vec{i} + \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}} \vec{j}$$

$$\hat{\theta}(\theta) = \frac{-y}{\sqrt{x^2 + y^2}} \vec{i} + \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}} \vec{j}$$



Scrivo il comp \vec{j} in termini di \hat{r} e $\hat{\theta}$

$$\vec{j}(p, \theta) = \frac{\hat{\theta}}{\rho}$$



CERCO LA LINEA DI FORZA \vec{j} IN COORD POLARI (CORS)

$$\gamma(t) = p(t) \hat{r}(\theta(t)) \Rightarrow$$

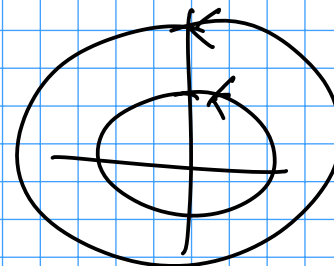
$$\left[\begin{aligned} \dot{\gamma}(t) &= p'(t) \hat{r}(\theta(t)) + p(t) \hat{\theta}(\theta(t)) \theta'(t) \\ &= \hat{p}(p, \theta) = \frac{\hat{\theta}(t)}{p} \end{aligned} \right]$$

DUNQUE

$$\begin{cases} p' = 0 \\ p(t) \theta'(t) = p(t) \end{cases} \quad \begin{aligned} p &= \text{costante} = p_0 \\ \theta' &= \frac{1}{p_0^2} \end{aligned}$$

$$p(t) = R \quad \theta(t) = \frac{t}{R_0^2} + \theta_0$$

(abbiamo il centro e il raggio di primo.)



ALTRO ESEMPIO

$$\vec{f}(x, y) = \frac{x-y}{\sqrt{x^2+y^2}} \vec{e} + \frac{x+y}{\sqrt{x^2+y^2}} \vec{f}$$

\hat{R} (pointing to the denominator $\sqrt{x^2+y^2}$)
 $\hat{\theta}$ (pointing to the vectors \vec{e} and \vec{f})

PASSO IN WORD POLARI

$$\begin{aligned}x \vec{i} + y \vec{j} &= \rho \hat{r}(\theta) \\ -y \vec{i} + x \vec{j} &= \rho \hat{\theta}(\theta)\end{aligned}$$

$$\begin{pmatrix} x \vec{i} + y \vec{j} \\ -y \vec{i} + x \vec{j} \end{pmatrix} = \rho$$

$$\Rightarrow \vec{\rho} = \hat{r}(\theta) + \hat{\theta}(\theta)$$

Se $\gamma(t) = \rho(t) \hat{r}(\theta(t))$ (COME PRIMA)

$$\gamma'(t) = \rho'(t) \hat{r}(\theta(t)) + \rho(t) \dot{\theta}(t) \hat{\theta}(\theta(t))$$

e dunque $(\gamma' = \vec{\rho}(\gamma(t)))$

$$\begin{cases} \rho' = 1 \\ \rho \theta' = 1 \end{cases}$$

\Leftrightarrow

$$\begin{aligned}\rho(t) &= t + \rho_0 \quad (\rho_0 = \rho(0)) \\ (t + \rho_0) \theta' &= 1\end{aligned}$$

$$\theta' = \frac{1}{t + \rho_0}$$

$$\theta(t) = \ln(t + \rho_0) + c$$

$t = 0 \quad \theta_0 = \ln(\rho_0) + c \quad c = \theta_0 - \ln(\rho_0) \Rightarrow$

$$\theta(t) = \ln(t + \rho_0) + \theta_0 - \ln(\rho_0) = \theta_0 + \ln\left(\frac{t + \rho_0}{\rho_0}\right)$$

$$\rho(t) = t + \rho_0$$

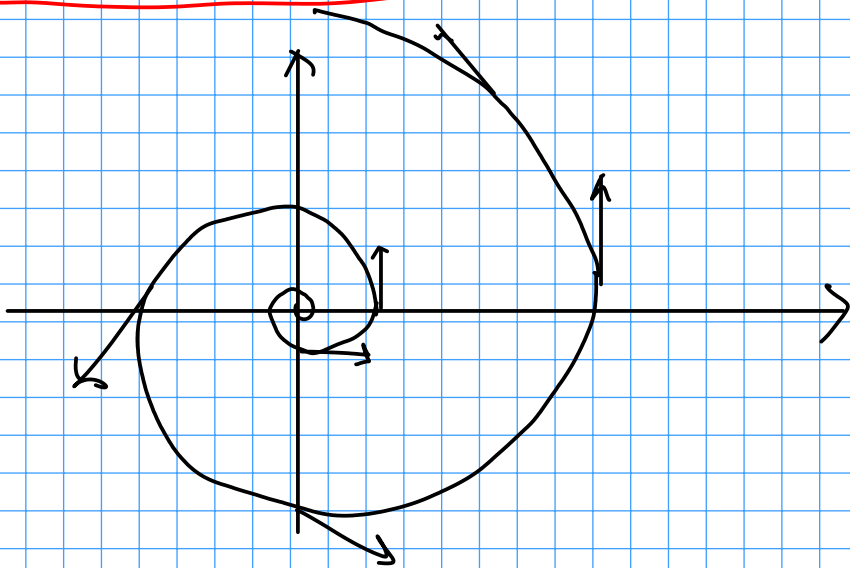
$$\theta(t) = \theta_0 + \ln\left(\frac{t + \rho_0}{\rho_0}\right)$$

RICAVIAMO UN'EQUAZIONE PER IL SOSTEGNO DI $\gamma(t)$

$$\rho - \rho_0 = t \Rightarrow \theta - \theta_0 = \ln\left(\frac{\rho}{\rho_0}\right) \Leftrightarrow$$

$$\rho = \rho_0 e^{\theta - \theta_0}$$

SPIRALE LOGARITMICA



OSSERVAZIONE

Sia \vec{d}_0 \vec{d}_0 un comp $\vec{f}(x)$

Supponiamo che γ sia una linea di forza per \vec{f}

$$\text{cioè } \begin{cases} \dot{\gamma}(t) = f(\gamma(t)) \\ \gamma(0) = X_0 \end{cases} \quad (X \in \mathbb{R}^N)$$

Se $\lambda(X) > 0$ è una funzione ^{continua} scalare λ , considero

$$\begin{cases} \dot{\gamma}_1(x) = \lambda(x) f(x) \\ \gamma_1(0) = X_0 \end{cases}$$

e se γ_1 è linea di tratto per f_1 .

ALLORA γ_1 è un riparametrizzato di γ
(in particolare hanno lo stesso sostegno, anche se velocità diverse)

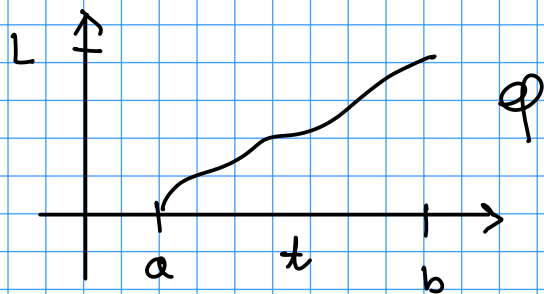
DIM. Sia dato $\gamma: [0, b] \rightarrow \mathbb{R}^N$

$$\dot{\gamma}(t) = f(\gamma(t))$$

Poniamo
$$\varphi(t) = \int_a^t \frac{d\tau}{\lambda(\gamma(\tau))}$$

(ben definita se $\lambda > 0$
strett. crescente in t)

$$\varphi(a) = 0 \quad \varphi(b) = \int_0^b \frac{d\tau}{\lambda(\gamma(\tau))} = L \quad \left(\varphi'(t) = \frac{1}{\lambda(\gamma(t))} \right)$$



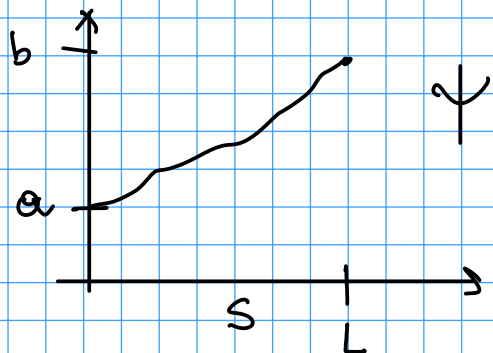
considera $\psi = \varphi^{-1}$

$$\psi: [0, L] \rightarrow [a, b]$$

Per i teoremi sulle derivate

$$\psi' = \frac{d}{ds} \psi(s) = \frac{d}{ds} \varphi^{-1}(s) =$$

$$\psi' = \frac{1}{\varphi'(\varphi^{-1}(s))} = \frac{1}{\varphi'(\psi(s))}$$



chiamo $\gamma_1(s) = \gamma(\psi(s))$

TROVO

$$\begin{aligned} \frac{d}{ds} \gamma_1(s) &= \gamma'(\psi(s)) \psi'(s) = \gamma'(\psi(s)) \cdot \frac{1}{\varphi'(\psi(s))} \rightarrow \gamma'(\gamma_1(s)) \\ &= \gamma'(\gamma_1(s)) \cdot \frac{1}{\varphi'(\psi(s))} \end{aligned}$$

DUNQUE $\gamma_1 = \gamma \circ \psi$ è una linea di forza
 per $\gamma(x) \vec{p}(x)$

RICAPITOLANDO: Se sono dati $\vec{f} = \gamma: [0, 5] \rightarrow \mathbb{R}^n$
linee di forza per \vec{f} .

Se $\lambda(x) > 0$ continuo

Esiste una funzione $\psi: [0, L] \rightarrow [0, 5]$ tale che,
posto $\gamma_1(s) = \gamma(\psi(s)) \Rightarrow \gamma_1$ è linee di forza
per $\lambda(x) \vec{f}(x)$.

DATO CHE VALE IL TEOREMA DI UNIQUITA' PER
LE E.Q. DIFF. (\vec{f} LIPSCHITZIANO, PER ES C^1)

\Rightarrow TUTTE LE LINEE DI FORZA SONO DI QUESTO TIPO.

LE LINEE DI FORZA PER $\lambda \vec{f}$ SI OTTENGONO
RIPARAMETRIZZANDO LE LINEE DI FORZA di \vec{f}

PER ESEMPIO

$$\vec{f}(x, y) = \frac{x-y}{\sqrt{x^2+y^2}} \vec{i} + \frac{x+y}{\sqrt{x^2+y^2}} \vec{j}$$

poss prendere

$$\vec{f}_1(x, y) = (x-y) \vec{i} + (x+y) \vec{j}$$

CERCHIAMO LE LINEE DI FORZA DI \vec{f}_1

$$\gamma_1 = x(t) \vec{i} + y(t) \vec{j} \quad \Rightarrow$$

$$\begin{cases} \dot{x} = x - y \\ \dot{y} = x + y \end{cases}$$

DERIVO LA PRIMA

$$\ddot{x} = \dot{x} - \dot{y} = x - y - x - y$$

$$\ddot{x} = -2y = 2\dot{x} - 2x$$

$$y = \frac{-\dot{x} + y}{2} = \frac{-\dot{x} + x + y}{2} \Leftrightarrow \frac{y}{2} = -\frac{\dot{x} + x}{2}$$

$$\ddot{x} - 2\dot{x} + 2x = 0$$

POLINOMIO CARATTERISTICO

$$P(z) = z^2 - 2z + 2$$

RADICI

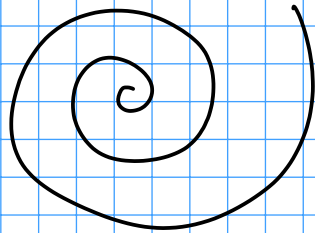
$$+1 \pm \sqrt{1-2} = +1 \pm i$$

$$\Rightarrow x(t) = e^{+t} (2 \cos(t) + \beta \sin(t))$$

ANALOGAMENTE

$$y(t) = e^{+t} (\gamma \cos(t) + \delta \sin(t))$$

SE TORNO AL SISTEMA RITROVO CHE γ e δ si esprimono
in termini di α e β .
IN OGNI CASO RITROVO LA SPIRALE LOGARITMICA



$|y(t)|$ giro a velocità 1 e
si espande in modo esponenziale