

Claudio Saccon (\*)  
 Ingegneria Aerospaziale  
 Lezioni di Analisi Matematica 2 e Complementi

Lezione 14 29/10/19

(\*) ricevimento il venerdì alle ore 15.00  
 presso Dip. Matematica (edificio ex Albergo, secondo piano)  
 email: claudio.saccon@CHIOCCIOLA.unipi.it  
 web: <http://pagine.dm.unipi.it/csblog1/>

Punto di vista diverso riguardo alle curve:

PARTO DA UN INSIEME  $S \subset \mathbb{R}^N$

Def. Dico che  $S$  è "una curva" se esiste  $\gamma: I \rightarrow \mathbb{R}^N$

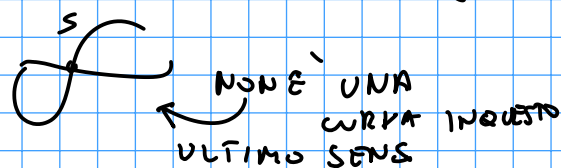
tale che

(a)  $\gamma$  è  $C^1$ ,  $\gamma'(t) \neq 0$

(b)  $\gamma(I) = S$

(c)  $\gamma$  è biiettivo su  $I$

$\forall t \in I$  }  $\gamma$  è una curva  
 con sostegno  $S$

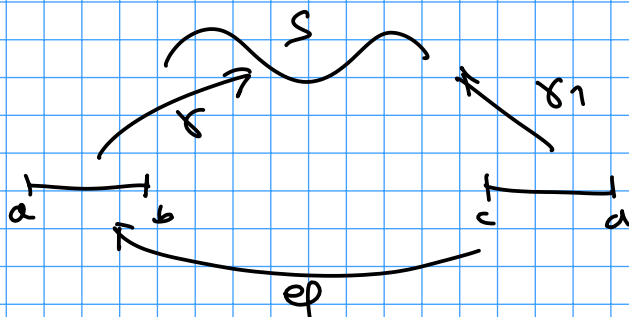


SE UTILIZZO QUESTA NOZIONE  $\rightarrow$  PROPRIETÀ

(1) Se  $\gamma_1$  e  $\gamma$  verificano le (a) (b) (c)  $\Rightarrow$

esiste un cambio di parametro che fa passare da  $\gamma_1$

$\gamma$  a  $\gamma_1$  con  $\phi' \neq 0$



$\gamma_1 = \gamma \circ \phi$

DUNQUE POSSO DEFINIRE GLI INTEGRALI CURVILINEI

(I / II special)  $\int_S f ds = \int_I f ds$  dove  $f$  verifica (a) (b) (c)

(2) Dato  $S$  come sopra risueta definiti:

(i) gli estremi di  $S$  - SE TROVO  $\gamma$  BIGETTIVE

$\gamma: [0, b] \rightarrow S$  . Gli estremi di  $S$  sono:

punti  $\gamma(a)$  e  $\gamma(b)$

NON E' possibile dire chi e l'estremo destro e quello sinistro - se cambio parametrizzazione  $\rightarrow$  gli estremi possono scambiarsi.

(ii) Se invece esiste  $\gamma: [0, b] \rightarrow S$   $\gamma(0) = \gamma(b)$  dico che  $S$  e' un arco chiuso (e non ha estremi)

(3) Dato  $S$  come sopra posso definire la RETTA TANGENTE

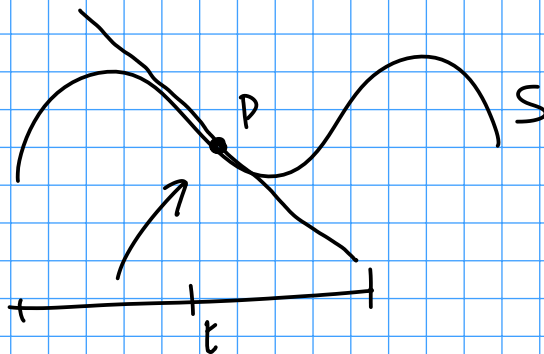
in ogni punto  $P \in S$ :

(1) prendo  $\gamma: I \rightarrow S$  che verifica (a) (b) e (c)

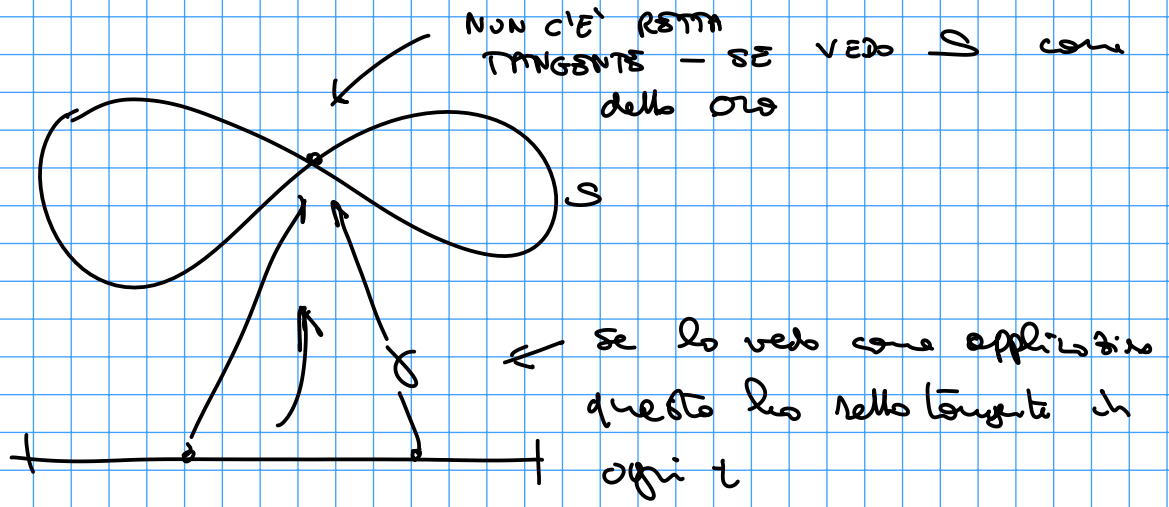
(2) prendo  $t \in I$  tale che  $\gamma(t) = P$  ( $t$  esiste unico)

(3) definisco la retta tangente in  $P$  ponendo

$$\{ \gamma(t) + \lambda \gamma'(t) : \lambda \in \mathbb{R} \}$$

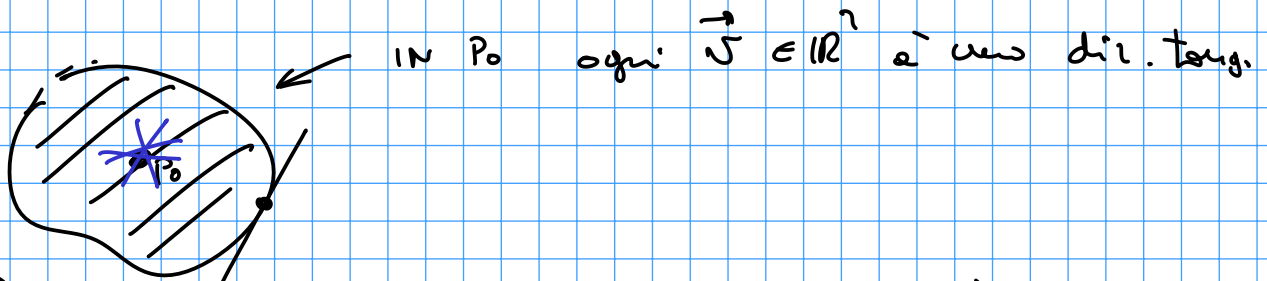


QUESTE DEF. NON DIPENDONO DA  $\gamma$



ci sarà utile:  
DEF. Dato un  $A \subset \mathbb{R}^n$  e un punto  $P \in A$   
 posso definire le "DIREZIONI TANGENTI" AD  $A$  in  $P$ :

$\vec{v} \in \mathbb{R}^n$   
 $\vec{v}$  è una dir. tang. ad  $A$  in  $P$  SE  
 esiste  $\gamma: ]-\epsilon, \epsilon[ \rightarrow A$   $\epsilon > 0$   $\gamma \in C^1$  t.c.  
 $\gamma(0) = P$   $\gamma'(0) = \vec{v}$



Note •  $\vec{v} = 0$  sempre tangente ( $\gamma(t) = P \forall t$ )

• se  $\vec{v}$  è tangente  $\Rightarrow \lambda \vec{v}$  è tangente

(se  $\gamma(0) = P$   $\gamma'(0) = \vec{v}$  prendi

$\gamma_1(t) = \gamma(\lambda t) \Rightarrow \gamma_1(0) = P$   
 $\gamma_1'(0) = \lambda \gamma'(0) = \lambda \vec{v}$

NON È DETTO che le direzioni tangenti sono uno spazio vettoriale  $\neq$  CI VUOLE QUALCOSA SU  $A$

# DERIVATE

# DI FUNZIONI DI PIÙ VARIABILI

??

## INGREDIENTI

$$A \subset \mathbb{R}^N$$

$$f: A \rightarrow \mathbb{R}^M \quad x_0 \in A$$

A opens



Voglio poter arrivare a  $x_0$  da tutte le direzioni



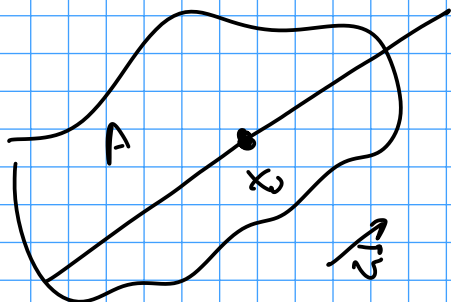
Def. (derivato direzionale) Dato un vettore  $\vec{v} \in \mathbb{R}^N$  dire che  $f$  è derivabile in  $x_0$  nella direzione  $\vec{v}$  se esiste il limite

$$\lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + t\vec{v}) - f(x_0)}{t}$$

$$\left( =: f'(x_0)(\vec{v}) \right)$$

derivato d.  $f$  in  $x_0$   
lungo  $\vec{v}$

$(f'(x_0)(\vec{v}))$  è lo derivato in  $t=0$  della funzione  $\varphi(t) = f(x_0 + t\vec{v})$  cioè la "sezione" di  $f$  sullo retto passante per  $x_0$  con direzione  $\vec{v}$



oss  $f$  è sempre derivabile lungo il vettore  $\vec{v} = \vec{0}$  e  $f'(x_0)(\vec{0}) = 0$

Def. Chiamo derivate parziali le derivato direzionali rispetto ai vettori  $\hat{e}_1 \dots \hat{e}_N$  della base canonica e indico

$$\frac{\partial f(x)}{\partial x_i} = f'(x_0)(\hat{e}_i) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + t\hat{e}_i) - f(x_0)}{t}$$

$$\left( \hat{e}_i = (0 \dots 1 \dots 0) \right)$$

= derivato di  $f(x_0, 1, \dots, x_{q,N})$  rispetto alle variabile  $x_i$

PER ESEMPIO

$$f(x, y) = x^2 - 3y^2 + 2xy$$

$$\& \nu = \begin{pmatrix} \nu_x \\ \nu_y \end{pmatrix}$$

$$x_0 = (1, 1)$$

$$f'(x_0)(\vec{\nu}) = \left. \frac{d}{dt} \left( f(x_0 + t\vec{\nu}) \right) \right|_{t=0} =$$

$$\left. \frac{d}{dt} \left( (1 + t\nu_x)^2 - 3(1 + t\nu_y)^2 + 2(1 + t\nu_x)(1 + t\nu_y) \right) \right|_{t=0}$$

$$= 2(1 + t\nu_x)\nu_x - 3 \cdot 2(1 + t\nu_y)\nu_y + 2\nu_x(1 + t\nu_y) + 2(1 + t\nu_x)\nu_y \Big|_{t=0}$$

$$= 2\nu_x - 6\nu_y + 2\nu_x + 2\nu_y = 4\nu_x - 4\nu_y \quad \otimes$$

$$f'(1, 1)(\nu_x, \nu_y) = 4\nu_x - 4\nu_y$$

IN PARTICOLARE

$$\frac{\partial f}{\partial x}(1, 1) = f'(x_0)(\hat{e}_x) = 4$$
$$\frac{\partial f}{\partial y}(1, 1) = -4$$

POSSO ANCHE CALCOLARE  $\frac{\partial f}{\partial x}$  e  $\frac{\partial f}{\partial y}$  derivando  $f$

rispetto a  $x$  e rispetto a  $y$   $\rightarrow$

$$\left[ \begin{array}{l} \frac{\partial}{\partial x} (x^2 - 3y^2 + 2xy) = 2x + 2y \xrightarrow{x=1, y=1} \frac{\partial}{\partial x} f(1, 1) = 4 \\ \frac{\partial}{\partial y} (x^2 - 3y^2 + 2xy) = -6y + 2x \xrightarrow{x=1, y=1} \frac{\partial}{\partial y} f(1, 1) = -4 \end{array} \right]$$

NELL'ESEMPIO VEDO CHE

$$f'(x_0)(\vec{\nu}_1 + \vec{\nu}_2) = f'(x_0)(\vec{\nu}_1) + f'(x_0)(\vec{\nu}_2)$$

$\otimes$   $4\nu_x - 4\nu_y$  è LINEARE RISPETTO A  $\begin{pmatrix} \nu_x \\ \nu_y \end{pmatrix}$   
PERÒ QUESTA PROPRIETÀ NON È SEMPRE VERA

ESEMPIO

$$f(x, y) = \frac{xy}{x^2 + y^2}$$

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

VEDIAMO LE DERIVATE PARZIALI IN  $(0, 0) \rightarrow$

dato che  $f(0, y) \approx 0$ ,  $f(x, 0) \approx 0 \Rightarrow$

$$\frac{\partial f}{\partial x}(0, 0) = \frac{\partial f}{\partial y}(0, 0) = 0$$

MA

$f$  ammette derivate parziali in  $(0, 0)$   
obbiamo però visto che  $f$  NON È CONTINUA  
IN  $(0, 0)$

ESEMPIO

$$\frac{xy^2}{x^2 + y^4} = f(x, y)$$

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

$$x = t v_x \quad y = t v_y$$

CERCHIAMO

$$f'(\vec{0})(\vec{v}) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(t\vec{v})}{t} =$$

$$\begin{pmatrix} v_x \\ v_y \end{pmatrix} \neq \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} \frac{t^3 v_x v_y^2}{t^2 v_x^2 + t^4 v_y^4} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{v_x v_y^2}{v_x^2 + t^2 v_y^4}$$

$$\frac{v_x v_y^2}{v_x^2 + t^2 v_y^4}$$

$$= \begin{cases} \frac{v_y^2}{v_x} & \wedge v_x \neq 0 \\ 0 & \wedge v_x = 0 \end{cases}$$

IN QUESTO CASO

NON È LINEARE  
RISPETTO A  
 $\begin{pmatrix} v_x \\ v_y \end{pmatrix}$

$$f(t \cdot 0, t v_y) = 0 \quad \forall t > 0$$

e caso del numeratore

$$\Rightarrow \exists f'(\vec{0})(\vec{v}) \quad \forall \vec{v} \in \mathbb{R}^2$$

MA ANCHE IN QUESTO CASO  $f$  NON È  
CONTINUA IN  $(0, 0)$  !!!