

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

Lezione 52 13/04/21

email: claudio.sacconCHIOCCIOLAunipi.it
web: <http://pagine.dm.unipi.it/csblog1/>

Ricevimento su appuntamento da concordare per email

CAMPI VETTORIALI - CAMPI CONSERVATIVI

Def. Se $\Omega \subset \mathbb{R}^N$ chiamo "CAMPO DI VETTORI" su Ω uno $f: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^N$ (STESSO N in partenza e in arrivo!)
Dico che f è C^0 (continuo) / C^1 / ... / $C^{(k)}$ / C^∞ se tutte le sue "componenti" f_1, f_2, \dots, f_N sono C^0 / C^1 / ... / $C^{(k)}$ / ... / C^∞

Di solito considero $N=2$ / $N=3$. In questo caso scrivo

$$\vec{f}(x, y) = f_1(x, y) \vec{i} + f_2(x, y) \vec{j} \quad \left(\begin{array}{l} \vec{i} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ \vec{j} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \end{array} \right) \quad \left(\begin{array}{l} \vec{i} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \\ \vec{j} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ \vec{k} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \end{array} \right)$$

(oppure $\vec{i} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$ $\vec{j} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$)

$$\vec{f}(x, y, z) = f_1(x, y, z) \vec{i} + f_2(x, y, z) \vec{j} + f_3(x, y, z) \vec{k}$$

(N.B. $f_1 = \vec{f} \cdot \vec{i}$ / $f_2 = \vec{f} \cdot \vec{j}$ / $f_3 = \vec{f} \cdot \vec{k}$)

Def. $f: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^N$, f continuo. Dico che f è "CONSERVATIVO" se esiste $V: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ (V è SCALARE),

$$V \in C^1(\Omega) \text{ , tale che } \nabla V = \vec{f} \quad \left| \frac{\partial V}{\partial x_i} = f_i \right|$$

OSS. (CASO BANALE) Se $N=1$ ogni funzione continua è derivata di una F di classe C^1 (Ter. Fond. Calcol Int.)
 Se $N \geq 2$ ci sono campi non conservativi (B. cilindro)

ESEMPI $\vec{f}(x,y) = (ax+by)\vec{i} + (cx+dy)\vec{j} \quad (f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2)$

dove $a, b, c, d \in \mathbb{R}$. In altri termini

$$\vec{f}(P) = A \cdot P^T \quad \text{dove } P = (x, y)$$

$$A = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$$

Vediamo se \vec{f} è conservativo, se B. esiste $V: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ tale che

$$(a) \quad \frac{\partial V}{\partial x} = ax+by \quad (b) \quad \frac{\partial V}{\partial y} = cx+dy$$

Dalla (a) ricaviamo

$$V(x,y) = \int (ax+by) dx = \frac{a}{2}x^2 + bxy + \gamma(y)$$

(γ è una funzione della sola y).

Imponiamo che V verifichi (b). \Rightarrow

$$\frac{\partial V}{\partial y} = \frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{a}{2}x^2 + bxy + \gamma(y) \right) = cx+dy \Leftrightarrow$$

$$bx + \gamma'(y) = cx + dy$$

$$(b-c)x = dy - \gamma'(y)$$

di parole solo dx

di parole solo dy

L'unico modo di verificare la relazione sopra è che entrambi i termini ai lati di = siano costanti

$$(b-c)x = c_0 = dy - \gamma'(y) \quad \forall x$$

Se derivata in X è simmetrica $\Rightarrow b=c \Rightarrow C_0 \Rightarrow$

DUNQUE

$$b=c \quad \gamma'(y) = dy \leftrightarrow \gamma(y) = \frac{dy^2}{2} + \text{cost.}$$

(A è simmetrica)

IN DEFINITIVA \vec{f} è conservativo $\Leftrightarrow b=c \Leftrightarrow A$ è simmetrica

Se cioè avviene $V(x,y) = \frac{ax^2}{2} + bxy + \frac{d}{2}y^2 + \text{cost.}$

$\vec{f}(X) = AX$ è conservativo $\Leftrightarrow A$ è simmetrica

$V(X) = \frac{1}{2} X^t A X$ si può dimostrare anche per \mathbb{R}^N

$$\left((x \ y) \begin{bmatrix} a & b \\ b & d \end{bmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = ax^2 + 2bxy + dy^2 \right) \quad \#$$

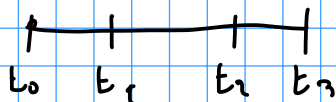
RICORDIAMO L'INTEGRALE CURVILINEO DI \mathbb{R}^n SPECIE

Def. Se $\gamma: [a,b] \rightarrow \mathbb{R}^n$ è una curva C^1

$$\int_{\gamma} \vec{f} \cdot d\vec{s} = \int_a^b \vec{f}(\gamma(t)) \cdot \gamma'(t) dt$$

Se poi γ è una curva C^1 a tratti (γ è C^0 !! e esiste $a=t_0 < t_1 < \dots < t_k = b$ tali che $\gamma|_{[t_{i-1}, t_i]}$ è C^1)

$(\gamma = \gamma_1 \vee \gamma_2 \vee \dots \vee \gamma_k)$



$$\Rightarrow \int_{\gamma} \vec{f} \cdot d\vec{s} = \sum_{i=1}^k \int_{\gamma_i} \vec{f} \cdot d\vec{s} \quad \text{dove } \gamma_i = \gamma|_{[t_{i-1}, t_i]}$$

#

OSS. Se $\vec{f}: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^N$ è conservativo, se $V: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ è un potenziale per \vec{f} , allora, per ogni oppo di punti $P_1, P_2 \in \Omega$ e per ogni curva $\gamma: [0, b] \rightarrow \Omega$ c'è tali, $\gamma(0) = P_1$ $\gamma(b) = P_2$ si ha:

$$\int_{\gamma} \vec{f} \cdot d\vec{s} = V(P_2) - V(P_1)$$

Dipende SOLO dagli estremi P_1 e P_2

Dim. Facciamo il caso $\gamma \in C^1$ (se no si sommano con pezzi)

$$\begin{aligned} \int_{\gamma} \vec{f} \cdot d\vec{s} &= \int_a^b \vec{f}(\gamma(t)) \cdot \gamma'(t) dt = \int_a^b \nabla V(\gamma(t)) \cdot \gamma'(t) dt \\ &= \int_a^b \frac{d}{dt} V(\gamma(t)) dt = \left[V(\gamma(t)) \right]_{t=0}^{t=b} = V(P_2) - V(P_1) \end{aligned}$$

#

Teorema (Caratterizzazione dei campi conservativi) Ω CONNESSO.

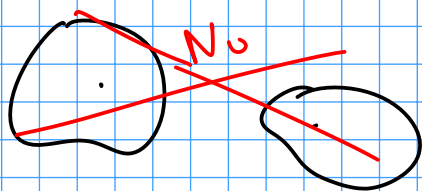
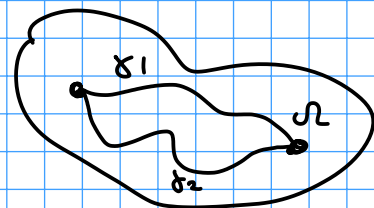
Se $\vec{f}: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^N$ CONTINUO. Le affermazioni seguenti sono tra loro equivalenti.

(a) \vec{f} è conservativo

(b) Date due curve $\gamma_1, \gamma_2: [0, b] \rightarrow \Omega$

C^1 e tali che $\gamma_1(0) = \gamma_2(0)$ $\gamma_1(b) = \gamma_2(b)$, si ha

$$\int_{\gamma_1} \vec{f} \cdot d\vec{s} = \int_{\gamma_2} \vec{f} \cdot d\vec{s}$$



(c) Date una curva chiusa $\gamma: [0, b] \rightarrow \Omega$ ($\gamma(0) = \gamma(b)$)

C^1 o tratti $\Rightarrow \int_{\gamma} \vec{f} \cdot d\vec{s} = 0$

Inoltre, se vale una qualunque h (a) - (b) - (c), si ha che i possibili potenziali di \vec{f} sono dati da

$$V(X) = \int_{\gamma} \vec{f} \cdot d\vec{s} + \text{costante} \quad \left(\begin{array}{l} \text{qui serve } \Omega \\ \text{connesso} \end{array} \right)$$

dove, ho fissato $X_0 \in \Omega$ (ell'inizio), e γ è una qualunque curva $\gamma: [0, b] \rightarrow \Omega$, C^1 a tratti, con $\gamma(0) = X_0$, $\gamma(b) = X$ (γ congiunge X_0 a X). V è ben definito e conso della (b).

D.I.M. (a) \Rightarrow (b) Questo è di fatto l'osservazione precedente data da

$$\int_{\gamma_1} \vec{f} \cdot d\vec{s} = V(\gamma_1(b)) - V(\gamma_1(0))$$

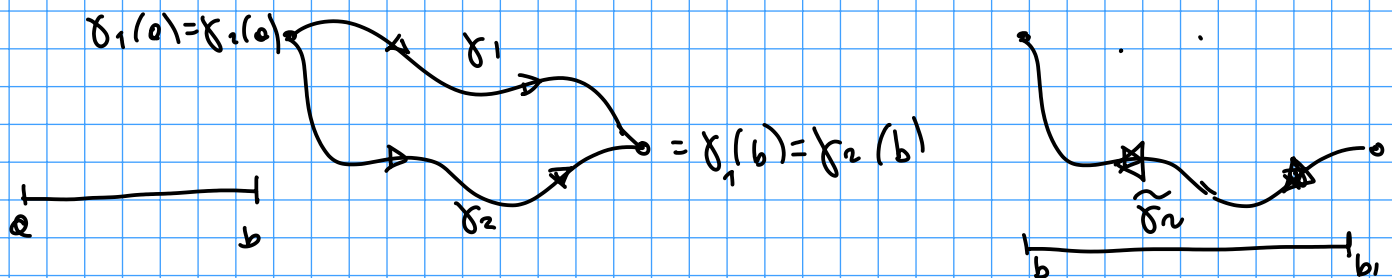
$$\int_{\gamma_2} \vec{f} \cdot d\vec{s} = V(\gamma_2(b)) - V(\gamma_2(0))$$

(b) \Rightarrow (c) Se $\gamma: [0, b] \rightarrow \Omega$ è una curva chiusa, posso considerare $\gamma_0: [0, b] \rightarrow \Omega$ ponendo $\gamma_0(t) = \gamma(b) = \gamma(0)$

γ_0 ha gli stessi estremi di γ . Per (b)

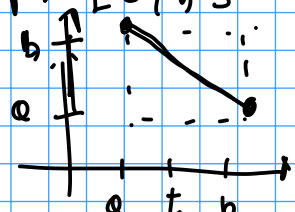
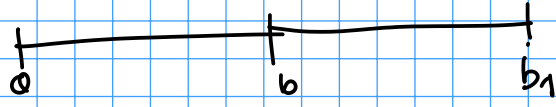
$$\int_{\gamma} \vec{f} \cdot d\vec{s} = \int_{\gamma_0} \vec{f} \cdot d\vec{s} = 0 \quad \left(\begin{array}{l} \text{si vede subito che } \times \text{ } \gamma_0 \text{ è} \\ \text{costante} \Rightarrow \gamma'_0(t) = 0 \Rightarrow \text{integrale} = 0 \end{array} \right)$$

(c) \Rightarrow (b) Siano γ_1 e γ_2 aventi gli stessi estremi



costruisco una $\gamma: [a_1, b_1]$ chiusa ponendo $\gamma = \gamma_1 \vee \tilde{\gamma}_2$

dove $\tilde{\gamma}_2$ è γ_2 percorso in senso opposto. In altri termini

$$\gamma_1: [0, b] \rightarrow \Omega, \quad \tilde{\gamma}_2: [0, b] \rightarrow \Omega \quad \tilde{\gamma}_2(t) = (a+b-t)$$



TRASLALO $\tilde{\gamma}_2$ in modo da definirlo su $[b, 2b+a]$.

IN QUESTO MODO HO $\gamma_1: [0, b] \rightarrow \Omega$ $\tilde{\gamma}_2: [b, b_1]$

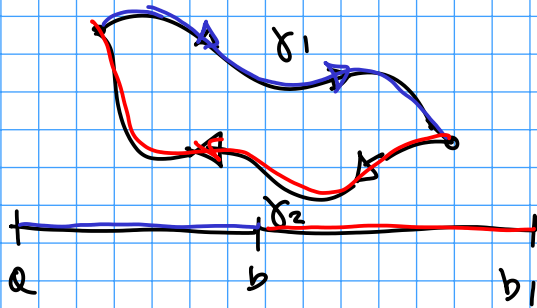
$$\gamma_1(b) = \tilde{\gamma}_2(b) = \gamma_2(b)$$

posso definire $\gamma = \gamma_1 \vee \tilde{\gamma}_2$

$$\gamma: [0, b_1]$$

γ è chiuso perché

$$\gamma(0) = \gamma_1(0) \quad \gamma(b_1) = \tilde{\gamma}_2(b_1) = \gamma_1(0) = \gamma(0)$$



Per la (c) $\Rightarrow \int_{\gamma} \vec{f} \cdot d\vec{s} = 0$

$$\int_{\gamma_1} \vec{f} \cdot d\vec{s} + \int_{\gamma_2} \vec{f} \cdot d\vec{s} = \int_{\gamma_1} \vec{f} \cdot d\vec{s} - \int_{\gamma_2} \vec{f} \cdot d\vec{s}$$

$$\Rightarrow \int_{\gamma_1} \vec{f} \cdot d\vec{s} = \int_{\gamma_2} \vec{f} \cdot d\vec{s} \quad (\text{vale (b)})$$

DUNQUE (a) \Rightarrow (b) \Leftrightarrow (c)

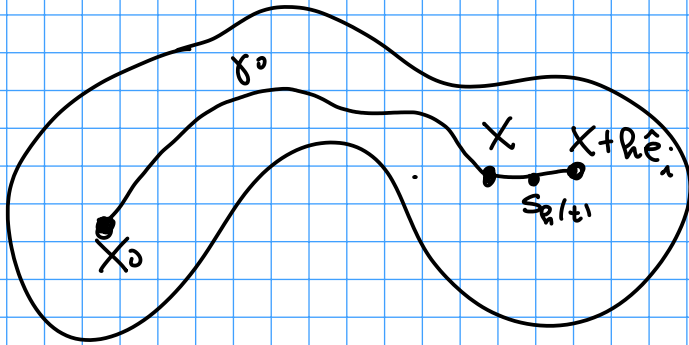
PAUSA FINO ALL'12.45

MOSTRIAMO CHE (b) \Rightarrow (a) mostrando che, fissato $x_0 \in \Omega$

$$V(x) = \int_{\gamma_{x_0, x}} \vec{f} \cdot d\vec{s} \quad \left(\text{dove con } \gamma_{x_0, x} \text{ indichiamo} \right. \\ \left. \text{(qualunque) arco da } x_0 \text{ a } x \right)$$

è un potenziale per \vec{f} (V è ben definito a causa di (b)).

(Seve Ω connesso per dire che ci sono curve da X_0 a X)
 DEVO DIMOSTRARE che V è C^1 e che $\frac{\partial V}{\partial x_i} = f_i \quad i=1 \dots N$



So che c'è $\gamma_0: [0, b] \rightarrow \Omega$ che congiunge X_0 a X
 e quindi.

$$V(X) = \int_{\gamma_0} \vec{f} \cdot d\vec{s}$$

Prendo $h \in \mathbb{R}$, h piccolo. Voglio calcolare $V(X + h\hat{e}_i)$
 (per di voglio calcolare lo derivato parziale i -esimo)

Mi serve una curva γ_h tra X_0 e $X + h\hat{e}_i$. Definisco

$$\gamma_h = \gamma_0 \vee S_h$$

dove S_h è il segmento
 tra X e $X + h\hat{e}_i$

$$\text{cioè } S_h(t) = X + th\hat{e}_i \quad (S_h(0) = X \quad S_h(1) = X + h\hat{e}_i)$$

$$0 \leq t \leq 1$$

$$S_h'(t) = h\hat{e}_i$$

ALLORA

$$V(X + h\hat{e}_i) = \int_{\gamma_h} \vec{f} \cdot d\vec{s} = \underbrace{\int_{\gamma_0} \vec{f} \cdot d\vec{s}}_{V(X)} + \int_{S_h} \vec{f} \cdot d\vec{s}$$

$$= V(X) + \int_0^1 \vec{f}(S_h(t)) \cdot S_h'(t) dt =$$

$$V(X) + \int_0^1 \vec{f}(X + th\hat{e}_i) \cdot h\hat{e}_i dt \quad (\Leftrightarrow)$$

$$\frac{V(x+h\hat{e}_i) - V(x)}{h} = \int_0^1 f_i(x + t h \hat{e}_i) dt$$

$$(\tau = ht \Rightarrow d\tau = h dt) = \frac{1}{h} \int_0^h f_i(x + \tau \hat{e}_i) d\tau$$

Se fissio tendere $h \rightarrow 0$ allora \leftarrow (USO IL TEOR. FOND. C. 7)

$$\frac{\partial V}{\partial x_i}(x) = f_i(x + \tau \hat{e}_i) \Big|_{\tau=0} = f_i(x)$$

Dunque $\forall x \in \Omega \quad \forall i=1 \dots N$

$$\frac{\partial V}{\partial x_i}(x) = f_i(x) \quad \leftarrow \text{CONTINUO IN } x$$

$$\Rightarrow V \text{ è } C^1 \text{ e } \nabla V = \vec{f}$$

° Ci sarebbe ancora da dire che ogni altro potenziale differisce da quello scritto sopra per una costante.

In effetti se V_1 è un altro potenziale \Rightarrow

$$\nabla(V_1 - V) = \vec{f} - \vec{f} = 0$$

id est che Ω è connesso $\Rightarrow V_1 - V = \text{costante}$ ~~≠~~

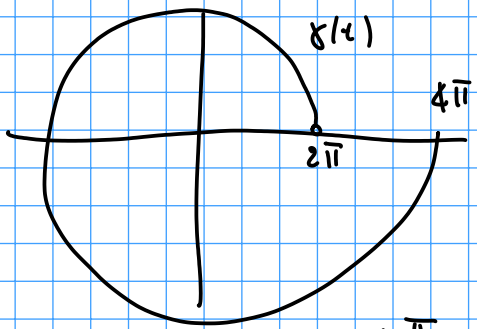
ESEMPIO Prendiamo un campo lineare come quell'inizio

$$\vec{f}(x,y) = (3x + 2y)\vec{i} + (2x - y)\vec{j} = \begin{bmatrix} 3 & 2 \\ 2 & -1 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

(CONSERVATIVO - V potenziale $\Rightarrow V(x,y) = \frac{1}{2}(3x^2 + 4xy - y^2)$)

Proviamo a calcolare $\int_{\gamma} \vec{f} \cdot d\vec{s}$ dove

$$\gamma(t) = \begin{pmatrix} t \cos(t) \\ t \sin(t) \end{pmatrix} \quad t \in [2\pi, 4\pi]$$



USIAMO LA DEFINIZIONE
DI INTEGRALE CURVILINEO.

$$\gamma'(t) = u_0'(t) + t u_0''$$

$$u_0(t) = (\cos(t), \sin(t)) \quad u_0' = (-\sin t, \cos t)$$

$$\int_{\gamma} \vec{f} \cdot d\vec{s} = \int_{2\pi}^{4\pi} \vec{f}(t \cos(t), t \sin(t)) \cdot \left(\vec{u}_0'(t) + t \vec{u}_0''(t) \right) dt =$$

$$\int_{2\pi}^{4\pi} t \left(\left((3 \cos(t) + 2 \sin(t)) \vec{i} + (2 \cos(t) - \sin(t)) \vec{j} \right) \cdot \left(\cos(t) \vec{i} + \sin(t) \vec{j} \right) - t (\sin(t) \vec{i} + \cos(t) \vec{j}) \right) dt$$

$$\int_{2\pi}^{4\pi} t \left((3 \cos(t) + 2 \sin(t)) (\cos(t) - t \sin(t)) + (2 \cos(t) - \sin(t)) (\sin(t) + t \cos(t)) \right) dt =$$

$$\int_{2\pi}^{4\pi} \left\{ t \left(3 \cos^2(t) + (2 - 3t) \sin(t) \cos(t) - 2t \sin^2(t) \right) + t \left(2t \cos^2(t) + (2 - t) \sin(t) \cos(t) - \sin^2(t) \right) \right\} dt$$

$$\int_{2\pi}^{4\pi} t \left((3 + 2t) \cos^2(t) + (4 - 4t) \sin(t) \cos(t) - (2t + 1) \sin^2(t) \right) dt$$

⊗ ANDREBBE FATTO PER PARTI ...

VICEVERSA, CONOSCENDO IL POTENZIALE V , SO CHE

$$\otimes = V(4\pi, 0) - V(2\pi, 0) = \frac{1}{2} 3 (16\pi^2 - 4\pi^2) = 18\pi^2$$

$$V(x, y) = \frac{1}{2} (3x^2 + 4xy - y^2)$$

(i seni si annullano, i coseni fanno 1)

$$= 16\pi^2 - 4\pi^2 = 12\pi^2$$

DUNQUE $\textcircled{1} + \textcircled{2} = 18\pi^2$ come !!

In effetti abbiamo derivato

$$\frac{d}{dt} (t^2 \cos(2t) + t^2 \sin(2t)) =$$

$$2t \cos(2t) + 2t \sin(2t) - 2t^2 \sin(2t) + 2t^2 \cos(2t) =$$
$$(2t + 2t^2) \cos(2t) + (-2t^2 + 2t) \sin(2t)$$

= INTEGRANDO IN $\textcircled{2}$