

Claudio Saccon (\*)

Ingegneria Aerospaziale

Lezioni di Analisi Matematica 2 e Complementi

Lezione 06 04/10/2023

email: [claudio.sacconCHIOCCIOLAunipi.it](mailto:claudio.sacconCHIOCCIOLAunipi.it)

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

Ricevimento su appuntamento da concordare per email

PROPRIETÀ DEI LIMITI  $\infty$  (soltanto  $x \rightarrow x_0$ )

•  $+\infty + (+\infty) = +\infty$  /  $-\infty + (-\infty) = -\infty$

(se  $f \rightarrow +\infty$ ,  $g \rightarrow +\infty \Rightarrow f+g \rightarrow +\infty$  - lo stesso per  $-\infty$ )

*l anche  $\pm\infty$*   
•  $l > 0 \Rightarrow l \cdot (+\infty) = +\infty$ ,  $l \cdot (-\infty) = -\infty$   
 $l < 0 \Rightarrow l \cdot (+\infty) = -\infty$ ,  $l \cdot (-\infty) = +\infty$

•  $\frac{1}{0^+} = +\infty$      $\frac{1}{0^-} = -\infty$     ( $f \rightarrow l^-$ )

Qui uso la convenzione che  $f \rightarrow l^+$  se  $f \rightarrow l$   
e  $f > l$  in un intorno di  $x_0$   
( $f < l$ )

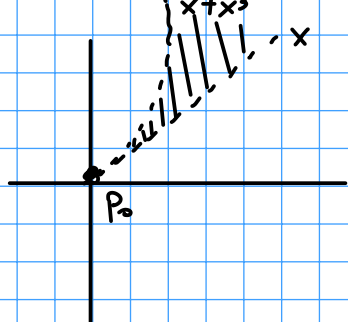
•  $\frac{1}{+\infty} = 0^+$      $\frac{1}{-\infty} = 0^-$     ( $\frac{1}{0}$  non è detto che abbia limite)

• Se  $f(x) \geq g(x)$  allora  
 $g(x) \rightarrow +\infty \Rightarrow f(x) \rightarrow +\infty$   
 $g(x) \rightarrow -\infty \Rightarrow f(x) \rightarrow -\infty$

## ALTRO ESEMPIO

Stessa espressione di ieri  $f(x,y) = \frac{(x+y)^2}{y-x}$

sull'insieme  $A = \{(x,y) : x > 0, x < y < x + x^3\}$



$$P_0 = (0,0)$$

$P_0$  è di acc. per  $A$ . Se  $r > 0$  prendi  $P_r = (r, r+r^3/2)$

Si vede che  $P_r \in A$  e  $P_r$  lo può prendere vicino quanto voglio a  $P_0$  pur di prendere  $r > 0$  piccolo

$$\|P_r - P_0\| = \|P_r\| = \sqrt{r^2 + (r+r^3/2)^2} = r \sqrt{1 + (1+r^2/2)^2}$$

$\xrightarrow[r \rightarrow 0]{\frac{1}{r}}$

Dico che  $\lim_{\substack{(x,y) \rightarrow (0,0) \\ (x,y) \in A}} f(x,y) = +\infty$

In fatti se  $(x,y) \in A$

$$0 < y - x \leq x + x^3 - x = x^3 \Rightarrow$$
$$2x + x^3 \geq x + y \geq 2x$$

$$(x > 0)$$

$$f(x,y) > \frac{(2x)^2}{x^3} = \frac{4}{x}$$

So che  $\lim_{\substack{(x,y) \rightarrow (0,0) \\ (x,y) \in A}} x = 0^+ \Rightarrow \lim_{\substack{(x,y) \rightarrow (0,0) \\ (x,y) \in A}} \frac{4}{x} = +\infty$

DUNQUE, per il confronto, anche  $\lim_{\substack{(x,y) \rightarrow (0,0) \\ (x,y) \in A}} f(x,y) = +\infty$

## ESEMPIO (TEORICO - DA RICORDARE)

Sia  $A$  matrice  $N \times N$  SIMMETRICA

So dal "teorema spettrale" che  $\exists M$  invertibile, con  $M^{-1} = M^t$ ,  
esiste  $\lambda_1 \dots \lambda_N \in \mathbb{R}$  (non necessariamente distinti) T.C.

$$A = M D M^{-1}$$

$$e \quad D = \text{diag}(\lambda_1 \dots \lambda_N) = \begin{bmatrix} \lambda_1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & \lambda_N \end{bmatrix}$$

Ne segue che  $\lambda_i$  sono autovalori di  $A$  e  $e_i = M \hat{e}_i$   
( $\hat{e}_i = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \leftarrow \text{posto } i$ ) sono corrispondenti autovettori

INFATTI

$$A e_i = (M D M^{-1}) M \hat{e}_i = M D \hat{e}_i = M (\lambda_i \hat{e}_i) = \lambda_i M \hat{e}_i = \lambda_i e_i$$

$D$  ha autovalori  $\lambda_1 \dots \lambda_N$   
ha autovettori  $\hat{e}_1 \dots \hat{e}_N$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 4 \end{bmatrix}$$

Cerco gli autovalori come radici del pol. caratteristico

$$P(\lambda) = (1-\lambda)(4-\lambda) - 1 = \lambda^2 - 5\lambda + 3$$

$$\lambda_{1,2} = \frac{5 \pm \sqrt{25-12}}{2} = \frac{5 \pm \sqrt{13}}{2}$$

Cerco gli autovettori.  $\lambda = \lambda_1$  mi serve  $e_1 = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$  tale che

$$A e_1 = \lambda_1 e_1 \Leftrightarrow \begin{cases} x + y = (5 + \sqrt{13})x/2 \\ x + 4y = (5 + \sqrt{13})y/2 \end{cases}$$

$$\begin{cases} (2 - 5 - \sqrt{13})x + 2y = 0 \\ 2x + (4 - 5 - \sqrt{13})y = 0 \end{cases} \quad \begin{cases} -(3 + \sqrt{13})x + 2y = 0 \\ 2x - (1 + \sqrt{13})y = 0 \end{cases}$$

so che il sistema ha "una retta" di sol: DALLA 1° riga:

$$y = \frac{(3 + \sqrt{13})x}{2}$$

un possibile  $\tilde{e}_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 + \sqrt{13} \end{pmatrix}$  NORMALIZZAZIONE  $e_1 = \frac{\tilde{e}_1}{\|\tilde{e}_1\|} = \frac{1}{\sqrt{26 + 6\sqrt{13}}} \tilde{e}_1$

$$\|\tilde{e}_1\|^2 = 4 + (3 + \sqrt{13})^2 = 4 + 9 + 6\sqrt{13} + 13 = 26 + 6\sqrt{13}$$

Dovrei rifare il calcolo per  $\lambda_2$  - però so che gli autovettori sono ortogonali: posso prender (sino a un  $\sqrt{2}$ )

$$e_2 = \begin{pmatrix} 3 + \sqrt{13} \\ -2 \end{pmatrix}$$

Prendiamo  $M = [e_1 | e_2] = \begin{bmatrix} \frac{2}{\sqrt{26 + 6\sqrt{13}}} & \frac{3 + \sqrt{13}}{\sqrt{26 + 6\sqrt{13}}} \\ \frac{3 + \sqrt{13}}{\sqrt{26 + 6\sqrt{13}}} & -\frac{2}{\sqrt{26 + 6\sqrt{13}}} \end{bmatrix}$

Si vede che  $M^{-1} = M^t$  e che

$$A = M \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 \\ 0 & \lambda_2 \end{bmatrix} M^{-1}$$

Posso dire che  $e_i = M \hat{e}_i$

(N.B.  $A \cdot \hat{e}_i = i$ -esima colonna di  $A$ )

DATA  $A$  considero la "forma quadratic"

$$\phi(x) = Ax \cdot x = x^t A x \quad \left( \begin{array}{l} \text{A VOLTE SI} \\ \text{PRENDE } \frac{1}{2} Ax \cdot x \end{array} \right)$$

$$\Phi(x) = \sum_{i,j=1 \dots N} a_{ij} x_i x_j = \sum_{i=1}^N a_{ii} x_i^2 + 2 \sum_{i>j=1 \dots N} a_{ij} x_i x_j$$

per  $x^2 + xy + y^2$  è associato alla matrice  $\begin{bmatrix} 1 & 1/2 \\ 1/2 & 1 \end{bmatrix}$

FATTO Sono equivalenti le seguenti affermazioni

- (1)  $\lambda_i > 0$  per  $i=1 \dots N$
- (2)  $Ax \cdot x > 0 \quad \forall x \neq 0$
- (3)  $\lim_{\|x\| \rightarrow \infty} Ax \cdot x = +\infty$
- (4)  $\exists \nu > 0$  tale che  $Ax \cdot x \geq \nu \|x\|^2$

esistente e  $A=I$



Def. Diciamo  $A > 0$  (definito positivo) se vale uno tra  
le 1-4. Per es. (DEF. STANDARD)

$$A > 0 \quad \text{vuol dire} \quad Ax \cdot x > 0 \quad \forall x \neq 0$$

Dimostriamo il FATTO.

$$(1) \Rightarrow (4) \quad \text{Prendo } \nu := \min(\lambda_1 \dots \lambda_N)$$

Prendo  $x \in \mathbb{R}^N$  e chiamo  $\tilde{x} = M^{-1}x = M^t x$

$$Ax \cdot x = x^t A x = \underbrace{x^t M}_{\tilde{x}^t} D \underbrace{M^t x}_x = \tilde{x}^t D \tilde{x} =$$

$$\left( \text{se } \tilde{x} = (\tilde{x}_1 \dots \tilde{x}_N) \right) = \sum \lambda_i \tilde{x}_i^2 = \lambda_1 \tilde{x}_1^2 + \dots + \lambda_N \tilde{x}_N^2$$

$$\geq \nu (\tilde{x}_1^2 + \dots + \tilde{x}_N^2) = \nu \|\tilde{x}\|^2$$

$$\text{Ho TROVATO} \quad Ax \cdot x \geq \nu \|\tilde{x}\|^2$$

Dico che  $\|\tilde{X}\|^2 = \|X\|^2$  ; in fatti

$$\|\tilde{X}\|^2 = \tilde{X} \cdot \tilde{X} = \tilde{X}^t \tilde{X} = (M^t X)^t \cdot M^t X = X^t \cancel{M M^t} X$$
$$X^t X = X \cdot X = \|X\|^2$$

Dunque  $A \cdot X \geq \nu \|X\|^2$  ( $\nu =$  minimo autovalore)

(4)  $\Rightarrow$  (3) dato che  $Ax \cdot x \geq \nu \|x\|^2$

è chiaro che  $\lim_{\|x\| \rightarrow \infty} Ax \cdot x = +\infty$

(4)  $\Rightarrow$  (2) se  $Ax \cdot x \geq \nu \|x\|^2 \Rightarrow Ax \cdot x > 0 \quad \forall x \neq 0$

(2)  $\Rightarrow$  (1) Se  $Ax \cdot x > 0$  , f.m. i e prendo  $x = e_i (\neq 0)$

$$A \text{ allora } 0 < A e_i \cdot e_i = \lambda_i \|e_i\|^2 \Rightarrow \lambda_i > 0$$

MI MANCA (3)  $\Rightarrow$  (2)

So che  $\lim_{\|x\| \rightarrow \infty} Ax \cdot x = +\infty$   $\otimes$

Prendo  $x \neq 0$  e considero  $\|tx\| \rightarrow +\infty$  e  $t \rightarrow +\infty$

Allora da  $\otimes \Rightarrow \lim_{t \rightarrow +\infty} A(tx) \cdot (tx) = +\infty$

$$\Leftrightarrow \lim_{t \rightarrow +\infty} t^2 (Ax \cdot x) = +\infty \Rightarrow Ax \cdot x > 0$$

(  $(Ax \cdot x) t^2$  è un polinomio in  $\mathbb{R}$  )

## ANALOGAMENTE DEFINISCO

$$A \geq 0 \quad A < 0 \quad A \leq 0$$

$$Ax \cdot x \geq 0 \quad \forall x, \quad Ax \cdot x < 0 \quad \forall x \neq 0, \quad Ax \cdot x \leq 0 \quad \forall x$$

$$A \geq 0 \quad (A \text{ è semi definita positiva}) \quad (\lambda_i \geq 0)$$

$$A \leq 0 \quad (A \text{ " " " negativa}) \quad (\lambda_i \leq 0)$$

$$A < 0 \quad (A \text{ è definita negativa}) \quad (\lambda_i < 0, \quad Ax \cdot x \xrightarrow{\|x\| \rightarrow \infty} -\infty)$$

A indefinita se ha tutti autovalori  $\neq 0$ , ma non con lo stesso segno

Per vedere se  $A \geq 0 / \leq 0 / > 0 / < 0$  c'è un criterio (che non richiede il calcolo esplicito dei  $\lambda_i$ )

## CRITERIO DI SYLVESTER

Primo mi servono delle definizioni.

$A$   $N \times N$  simmetrico CHIAMO

(UN) MINORE PRINCIPALE UNA SOTTOMATRICE  $A'$  di  $A$  ottenuta così: FISSO  $I \subset \{1, \dots, n\}$  (un sottoinsieme di indici)  $I$  può essere  $\emptyset$   $I \neq \{1, \dots, n\}$ , e defisco  $A'$  cancellando l' $i$ -esimo riga e l' $i$ -esima colonna di  $A$   $\forall i \in I$ !

Per esempio se  $A$  è  $5 \times 5$  quanti minori principali ci sono?

MINORI di dim. 5 : solo  $A$

MINORI di dim. 4 : ce ne sono 5

$A_1 \quad A_2 \quad A_3 \quad A_4 \quad A_5$   
↑  
cancellando il 1° riga e il 1° col.

MINORI di dim 3

$A_{12}$   $A_{13}$   $A_{14}$   $A_{15}$   $A_{23}$   $A_{24}$   $A_{25}$   $A_{34}$   $A_{35}$   $A_{45}$

↑  
concella 1,5 riga  
1,5 col

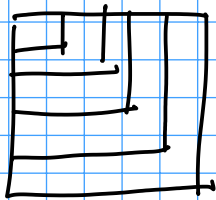
MINORI DI dim 2

$A_{123}$   $A_{124}$   $A_{125}$   $A_{134}$   $A_{135}$   $A_{145}$   $A_{234}$

$A_{235}$   $A_{245}$   $A_{345}$

MINORI DI dim 2 = elementi della diagonale

Def. Chiamo MINORE PRINCIPALE DOMINANTE di ordine  $m$  con  $m = 1 \dots N$  la sottomatrice  $A_m$  ottenuto cancellando le ULTIME  $N-m$  righe e  $N-m$  colonne



$$A = A_N$$

$$A_1 = \{a_{11}\}$$

$$A_2 = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix}$$

⋮

CRITERIO DI SYLVESTER:

$A$   $N \times N$  simmetrice

- $A > 0 \Leftrightarrow \det A_n > 0 \quad \forall A_n$  minore principale dominante
- $A \geq 0 \Leftrightarrow \det A^k \geq 0 \quad \forall A^k$  minore principale
- $A < 0 \Leftrightarrow -A > 0 \Leftrightarrow (-1)^n \det A_n > 0 \quad \forall A_n$  min. princ. dom.
- $A \leq 0 \Leftrightarrow -A \geq 0 \Leftrightarrow (-1)^k \det A^k \geq 0$  per ogni  $A^k$  min. princ. dove  $k = \dim A^k$



Per es.  $A = \begin{bmatrix} a & b \\ b & c \end{bmatrix}$

$$A > 0 \Leftrightarrow a > 0, \quad ac - b^2 > 0$$

$$A < 0 \Leftrightarrow a < 0, \quad ac - b^2 > 0$$

Pensare al caso  $b=0$   $A = \begin{bmatrix} a & 0 \\ 0 & c \end{bmatrix}$

se  $A$  è  $3 \times 3$

$$A > 0 \quad a_{11} > 0 \quad \det A_2 > 0 \quad \det A > 0$$

$$A < 0 \quad a_{11} < 0 \quad \det A_2 > 0 \quad \det A < 0$$

$A_2$

Nell'esempio visto ieri  $f(x,y) = x^2 + xy + y^2$

che corrisponde alla matrice  $A = \begin{bmatrix} 1 & 1/2 \\ 1/2 & 1 \end{bmatrix}$

Del criterio di Sylvester vedo che  $a_{11} = 1 > 0$

$$\text{e } \det A = 1 \cdot 1 - \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{2} = \frac{3}{4} > 0 \quad \Rightarrow A > 0$$

$$\Rightarrow f \rightarrow +\infty \quad \text{e } \|x\| \rightarrow \infty$$

ESEMPIO  $\phi(x,y,z) = x^2 + y^2 + z^2 + 4xy$

VORREI SAPERE se  $\phi > 0$  /  $\phi < 0$  / NESSUNA DELLE DUE

$\phi$  è associato alla matrice  $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$

Vediamo se  $A$  verifica il criterio di Sylvester

$0_{11} = 1 > 0$  (o  $A > 0$  o niente ..)

$A_2 = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}$  che ha  $\det. 1 - 4 < 0$  NIENTE DA FARE

Per curiosità vediamo  $\det A = \det A_3 = \det A_2 < 0$

DAVAVE NON È  $> 0$ , NON È  $< 0$ , ha  $\det \neq 0$

$\Rightarrow A$  È INDEFINITA

FINE