

Claudio Saccon (*)

Ingegneria Aerospaziale

Lezioni di Analisi Matematica 2 e Complementi

Lezione 12 18/10/2023

email: claudio.saccon@CHIOCCIOLAunipi.it

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

Ricevimento su appuntamento da concordare per email

Alcuni esempi di limiti / continuità:

(1) Definisco $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ ponendo $f(x, y) = \frac{xy}{x^2 + y^2}$

se $(x, y) \neq (0, 0)$; pongo $f(0, 0) = 0$.

Mi domando se f è continuo in $(0, 0)$ (è chiaro che f è continuo nei punti $(x, y) \neq (0, 0)$)

DUNQUE DEVO VEDERE se $\lim_{(x, y) \rightarrow (0, 0)} f(x, y) = 0$

Se f avesse limite l , ma $l \neq 0$ NON SAREBBE CONTINUA
ma se ridefinissi $f(0, 0) = l$ e diventerebbe

FACCIO UN TEST sulle rette (questo mi dà
certezza se l'erito è negativo. Se invece sulle rette
non un limite NON È DETTO che il limite in (x, y)
esista)

Dunque prendo un vettore $\vec{v} = (v_x, v_y)$ e faccio

$$\lim_{t \rightarrow 0} f(t\vec{v}) = \lim_{t \rightarrow 0} f(tv_x, tv_y) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{(tv_x)(tv_y)}{(tv_x)^2 + (tv_y)^2} =$$

$$= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{\cancel{t^2} v_x v_y}{\cancel{t^2} (v_x^2 + v_y^2)} = \frac{v_x v_y}{v_x^2 + v_y^2} \leftarrow \text{NON È ZERO E IN OGNI CASO DIPENDE DA } (v_x, v_y)$$

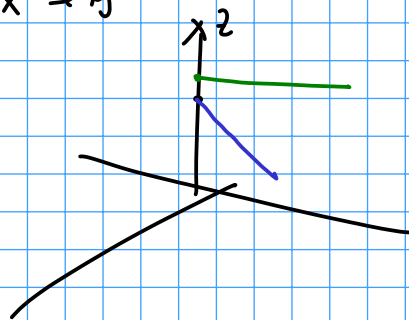
\Rightarrow il limite NON ESISTE da cui:

f NON È CONTINUA IN $(0,0)$ e NON È NEANCHE POSSIBILE RENDERSI CONTINUA MODIFICANDO $f(0,0)$

OSSERVIAMO CHE f È LIMITATA, in fatti:

$$|f(x,y)| = \left| \frac{xy}{x^2+y^2} \right| = \frac{|xy|}{x^2+y^2} \leq \frac{\frac{x^2}{2} + \frac{y^2}{2}}{x^2+y^2} = \frac{1}{2}$$

$$f(x,x) = \frac{1}{2} = f(x,-x) = -\frac{1}{2}$$



$$|xy| \leq \frac{x^2+y^2}{2}$$

$$\underbrace{-x^2 - y^2}_{-(x^2+y^2) \leq 0} \leq \underbrace{2xy}_{0 \leq (x-y)^2} \leq x^2 + y^2$$

(2) $f(x,y) = \frac{xy^2}{x^2+y^4}$ $\left(\begin{array}{l} f(0,0) = 0 \\ \text{oppure non} \\ \text{definito } f(0,0) \\ \text{e vedo se} \\ \text{esiste } \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f(x,y) \end{array} \right)$
 vedo se f ha limite per $(x,y) \rightarrow (0,0)$

TEST Sulle rette (serve a individuare i.e. possibili limiti)

$$f(tv_x, tv_y) = \frac{(tv_x)(tv_y)^2}{(tv_x)^2 + (tv_y)^4} = \frac{\cancel{t^3} v_x v_y^2}{\cancel{t^2} (v_x^2 + t^2 v_y^4)} \quad t \neq 0$$

(il denominatore $v_x^2 + t^2 v_y^4$ è $\neq 0$ se $t \neq 0$, perché v_x e v_y non possono essere entrambi zero)

$$\lim_{t \rightarrow 0} t \frac{v_x v_y^2}{v_x^2 + t^2 v_y^4} = \begin{cases} 0 & \text{se } v_x \neq 0 \\ = 0 & \text{anche se } v_x = 0 \end{cases}$$

(perché $\frac{v_x v_y^2}{v_x^2 + t^2 v_y^4} \rightarrow \frac{v_y^2}{v_x}$)
ATTENZIONE IN GUARDA

così $\frac{v_x v_y^2}{v_x^2 + t^2 v_y^4} = 0$ per ogni $t \neq 0$

DUNQUE sulle rette trovo che il limite è zero

DEVO CHIEDERMICI SE

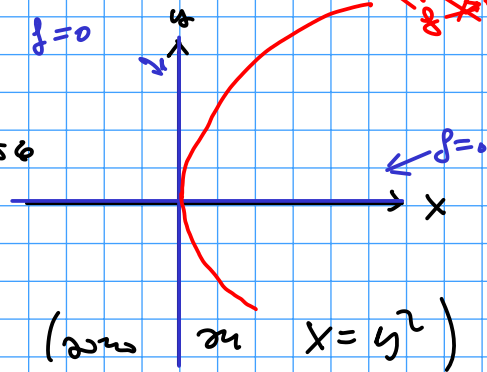
$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f(x,y) = 0$$

In termini di successioni dovrei vedere se,

dato $x_n \rightarrow 0$ $y_n \rightarrow 0$ ne segue

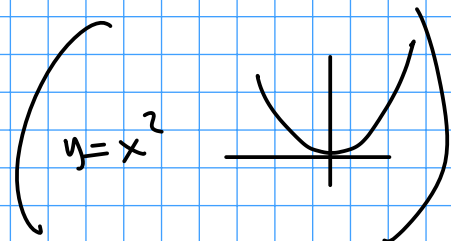
$$\frac{x_n y_n^2}{x_n^2 + y_n^4} \rightarrow 0$$

quello che ho dovuto sopra suggerire



Proviamo a fare $f(t^2, t)$ (come se $x = y^2$)

$$f(t^2, t) = \frac{\overset{x}{t^2} \cdot \overset{y}{t}^2}{\underset{x^2}{t^4} + \underset{y^4}{t^4}} = \frac{1}{2} \neq 0$$



$$\Rightarrow \lim_{t \rightarrow 0} f(t^2, t) = \frac{1}{2} \quad \text{N.B. } \lim_{t \rightarrow 0} (t^2, t) = (0, 0)$$

dunque non è possibile che $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f(x,y) = 0$

ANZI IL LIMITE NON ESISTE.

OSSERVIAMO CHE

$$g(x, y) = \frac{xy}{x^2 + y^2} \quad \left(\begin{array}{l} \text{la } f \text{ del primo} \\ \text{esempio} \end{array} \right)$$

$$\text{si ha } f(x, y) = g(x, y^2)$$

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

vediamo se ha limite

TEST sulle rette

$$f(t v_x, t v_y) = \frac{t^3 v_x^2 v_y}{t^2 (v_x^2 + t^2 v_y^4)}$$

$$= t \frac{v_x^2 v_y}{v_x^2 + t^2 v_y^4} \begin{cases} \rightarrow 0 & \text{se } v_x \neq 0 \text{ perche' } \frac{v_x^2 v_y}{v_x^2 + t^2 v_y^4} \rightarrow v_y \\ & \text{sembra meglio} \\ \rightarrow 0 & \text{anche se } v_x = 0 \text{ perche' } \frac{v_x^2 v_y}{v_x^2 + t^2 v_y^4} = 0 \end{cases}$$

Sembrerebbe più probabile che $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f(x,y) = 0$

$$|f(x,y)| = \left| \frac{x^2 y}{x^2 + y^4} \right| \leq |y|$$

OSSERVO CHE $\frac{x^2}{x^2 + y^4} \leq 1$ DUNQUE

Ne deduco che il limite sia zero, dato che $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} |y| = 0$

Se definisco $f(0,0) = 0 \Rightarrow f$ è continua in $(0,0)$.

CURVE

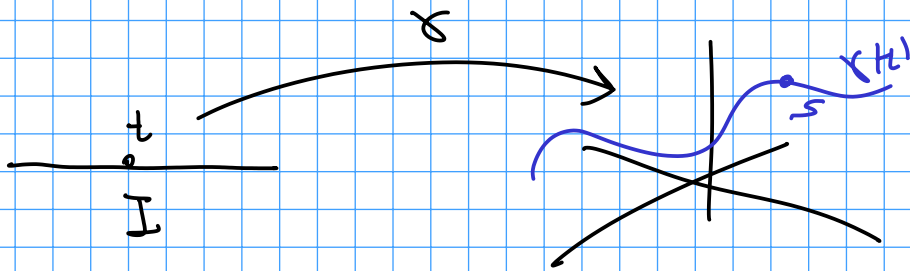
Def. Chiamo curva una funzione $\gamma: I \rightarrow \mathbb{R}^N$ CONTINUA

dove $I \subset \mathbb{R}$ è un intervallo

$$\gamma(t) = (\gamma_1(t), \dots, \gamma_N(t))$$

Chiamo SOSTEGNO di γ l'insieme

$$\gamma(I) = \{ \gamma(t) : t \in I \} = \{ x \in \mathbb{R}^N : \exists t \in I \text{ per cui } x = \gamma(t) \}$$

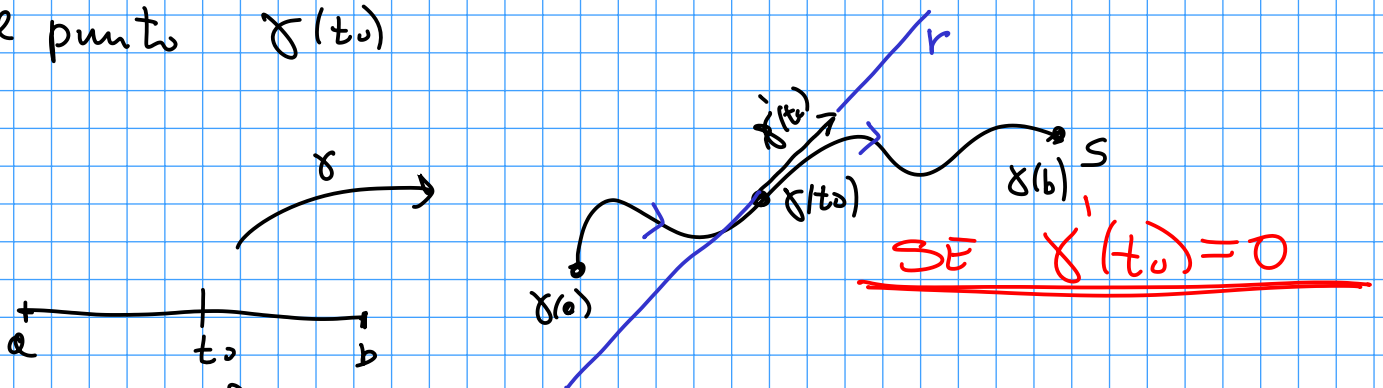


- Se $I = [a, b]$ dico che $\gamma(a)$ è l'estremo sinistro e $\gamma(b)$ è l'estremo destro di γ .
- Se $\gamma(a) = \gamma(b)$ dico che γ è una curva chiusa.
- Dico che γ è di classe C^k ($k \geq 0$) se ogni componente γ_i è di classe C^k cioè ammette derivate fino alla k -esima continua ($C^0 = \text{continua}$).
- Se γ è C^1 lo derivo di γ , che si indica con $\dot{\gamma} = (\dot{\gamma}_1, \dots, \dot{\gamma}_N)$ "rappresenta la velocità" di γ ...: $\dot{\gamma}(t)$ è la velocità di γ all'istante t .

Sia $t_0 \in I$. La retta (parametrica)

$$r = \{ \gamma(t_0) + t \dot{\gamma}(t_0) : t \in \mathbb{R} \}$$

rappresenta la "retta tangente" al sostegno $S = \gamma(I)$ nel punto $\gamma(t_0)$



DEF. Dico che γ è una curva regolare se

$$\gamma \text{ è } C^1 \text{ e } \dot{\gamma}(t) \neq 0 \quad \forall t \in I$$

Se γ è regolare allora per ogni punto del sostegno esiste la retta tangente

ESEMPIO $\gamma: [-1, 1] \rightarrow \mathbb{R}^2$ definito da

$$\gamma(t) := (t^2, t^3) \quad (-1 \leq t \leq 1)$$

γ è C^1 , MA NON È REGOLARE - INFATTI

$$\gamma'(t) = (2t, 3t^2) \quad \text{che si annulla in } t=0.$$

L'estremo sinistro è $(1, -1)$ e l'estremo destro è $(1, 1)$

Cerchiamo di "disegnare" il sostegno di γ .

$$\text{Se } t \geq 0 \quad x = t^2 \quad y = t^3 \Leftrightarrow t = \sqrt{x} \quad y = (\sqrt{x})^3$$

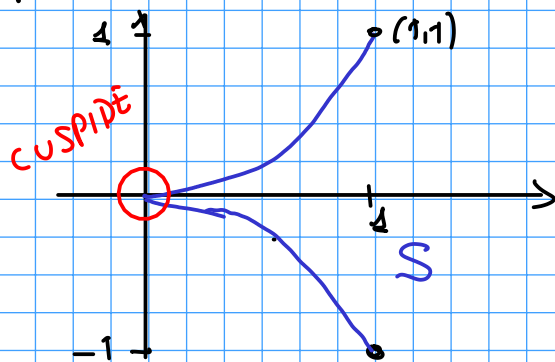
$$\Leftrightarrow 0 \leq x \leq 1, \quad y = x^{3/2}$$

Dunque se t varia da 0 a 1 $\gamma(t)$ percorre il grafico della funzione $y = x^{3/2}$ $0 \leq x \leq 1$

$$\text{Se } -1 \leq t \leq 0, \text{ e } x$$
$$x = t^2 \quad y = t^3 \Leftrightarrow$$

$$t = -\sqrt{x}, \quad y = -(\sqrt{x})^3 = -x^{3/2}$$

Dunque se $-1 \leq t \leq 0$ la curva descrive il grafico di $y = -x^{3/2}$ $0 \leq x \leq 1$



IN $(0, 0)$ S NON HA RETTE TANGENTI (guardando il disegno...)

Def. (Cambio di parametro).

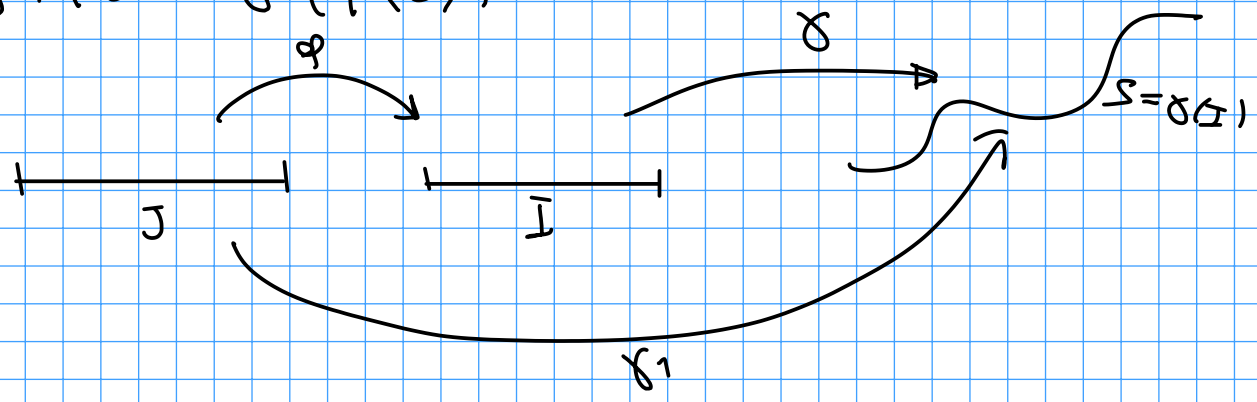
Chiamo "cambio di parametro" una funzione

$\varphi: I \rightarrow J$ continua e bigettiva.
Qui I (e dunque J) sono intervalli

Se $\gamma: I \rightarrow \mathbb{R}^N$ e $\gamma_1: J \rightarrow \mathbb{R}^N$ dico che

γ_1 è una RIPARAMETRIZZATA di γ , mediante φ , e

$$\gamma_1(s) = \gamma(\varphi(s))$$

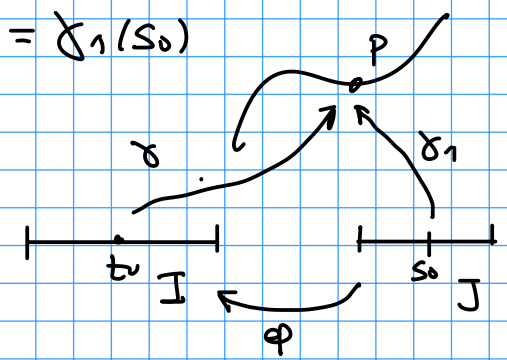


In questo caso $\gamma(I) = \gamma_1(J)$: i sostegni sono gli stessi

OSS. $\sqrt{\text{Se } \gamma \text{ è regolare e } \gamma_1 \text{ è riparametrizzato di } \gamma, \text{ e } \varphi \text{ è } C^1 \text{ con } \varphi' \neq 0 \text{ allora anche } \gamma_1 \text{ è regolare e danno origine allo stesso retto tangente (se } \varphi' \neq 0 \Rightarrow \varphi' > 0 \text{ oppure } \varphi' < 0 \text{ per motivi di anal. si. 1)}}$

In fatti supponiamo che $P = \gamma(t_0) = \gamma_1(s_0)$

$$t_0 = \varphi(s_0) \quad (\gamma_1(s) = \gamma(\varphi(s)))$$



$$\gamma_1'(s_0) = \frac{d}{ds} \gamma(\varphi(s)) \Big|_{s=s_0} =$$

$$\gamma'(\varphi(s_0)) \varphi'(s_0) = \gamma'(t_0) \varphi'(s_0)$$

$$\gamma_1'(s_0) = \varphi'(s_0) \gamma'(t_0)$$

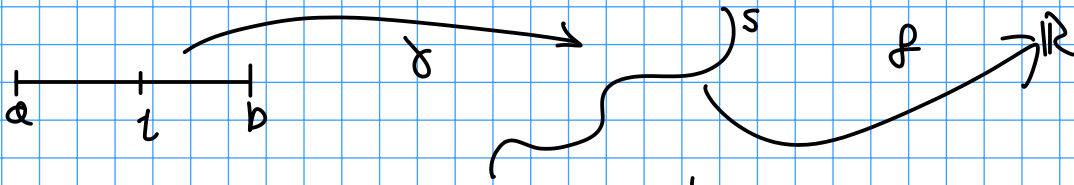
↑
numero ≠ 0

← $\gamma_1'(s_0)$ e $\gamma'(t_0)$ sono vettori lineari dip. - Danno la stessa retta

DEF (Integrale curvilineo di I^a specie).

Siamo $\gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^N$ una curva C^1 e

sea $\delta: S \rightarrow \mathbb{R}$ continuo dove $S = \gamma([a, b])$ (il sostegno)



Definisco $\int_{\gamma} f ds := \int_a^b f(\gamma(t)) \|\gamma'(t)\| dt$
 ($ds = \|\gamma'(t)\| dt$)

Nel caso $f = 1$ quello che ho, cioè $\int_{\gamma} 1 ds = \int_a^b \|\gamma'(t)\| dt$

si chiamo LUNGHEZZA di γ . $l(\gamma)$

ESEMPLI (a) Dati P e Q in \mathbb{R}^n

$$\gamma(t) = tQ + (1-t)P \quad 0 \leq t \leq 1$$

Questo arco descrive il segmento da P e Q

$$\gamma(0) = P \quad \gamma(1) = Q \quad \gamma \text{ è } C^1 \text{ e } \gamma'(t) = Q - P$$

$$l(\gamma) = \int_0^1 \|\gamma'(t)\| dt = \int_0^1 \|Q - P\| dt = \|P - Q\|$$

$$(b) \quad \gamma(t) = (R \cos(t), R \sin(t)) \quad 0 \leq t \leq 2\pi$$

γ da $[0, 2\pi]$ in \mathbb{R}^2 .

γ descrive la circonferenza di raggio R e centro $(0,0)$.

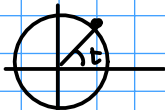
In fatti $\|\gamma(t)\| = \sqrt{\gamma_1(t)^2 + \gamma_2(t)^2} =$

$$\sqrt{R^2 \cos^2(t) + R^2 \sin^2(t)} = R$$

in altri termini $\gamma(t)$ "viaggia" sulla circonferenza $\{x^2 + y^2 = R^2\}$

viceversa, preso (x, y) con $x^2 + y^2 = R^2$

che esiste $t \in [0, 2\pi[$ per cui $\cos(t) = \frac{x}{R}$ da $\sin(t) = \frac{y}{R}$



• γ è un'intervallo su $[0, 2\pi[$, $\gamma(0) = \gamma(2\pi)$ γ è chiusa
 γ è C^1 e $\gamma'(t) = (-R \sin(t), R \cos(t))$

$$\|\gamma'(t)\| = R \quad \forall t \quad \Rightarrow \quad \ell(\gamma) = \int_0^{2\pi} R \cdot dt = 2\pi R$$

(3) Proviamo a calcolare la lunghezza di

$$\gamma(t) = (t^2, t^3) \quad -1 \leq t \leq 1$$

$$\text{Ho} \quad \gamma'(t) = (2t, 3t^2) \quad \Rightarrow$$

$$\|\gamma'(t)\| = \sqrt{(2t)^2 + (3t^2)^2} = \sqrt{4t^2 + 9t^4} = |t| \sqrt{4 + 9t^2}$$

$$\text{DUNQUE} \quad \ell(\gamma) = \int_{-1}^1 |t| \sqrt{4 + 9t^2} dt = 2 \int_0^1 t \sqrt{4 + 9t^2} dt$$

$$(s = t^2 \quad ds = 2t dt) \quad = \int_0^1 \sqrt{4 + 9s} ds = \left[\frac{2}{3} (4 + 9s)^{3/2} \cdot \frac{1}{9} \right]_0^1$$

$$\frac{2}{27} (13^{3/2} - 4^{3/2}) = \frac{2}{27} (13^{3/2} - 8)$$

