

## Esercizio 1

Risolvo l'eq. diff. (di Eulero). L'eq. caratteristica è:

$$\alpha(\alpha-1) - 2\alpha + 2 = 0 \rightarrow \alpha^2 - 3\alpha + 2 = 0 \rightarrow \alpha_{1,2} = 1, 2$$

L'integrale generale è  $y(x) = c_1 x + c_2 x^2$ .

Impongo le cond. ai limiti:

$$y'(x) = c_1 + 2c_2 x$$

$$\begin{cases} y(1) + \lambda y'(1) = 0 \\ y(3) = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} c_1 + c_2 + \lambda(c_1 + 2c_2) = 0 \\ 3c_1 + 9c_2 = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} (1+\lambda)c_1 + (1+2\lambda)c_2 = 0 \\ 3c_1 + 9c_2 = 0 \end{cases}$$

La matrice del sistema è  $\begin{pmatrix} 1+\lambda & 1+2\lambda \\ 3 & 9 \end{pmatrix}$  il

cui determinante è  $6+3\lambda$ .

$$\lambda \text{ autovalore} \Leftrightarrow 6+3\lambda=0 \Leftrightarrow \lambda=-2$$

In corrisp. di  $\lambda=-2$  le autofunzioni sono

$$y(x) = -3c_2 x + c_2 x^2, \quad c_2 \in \mathbb{R}$$

Se  $\lambda \neq -2$  l'unica sol. del pb ai limiti è  $y=0$ .

## Esercizio 2

(2)

La matrice del sistema diff. è  $\begin{pmatrix} 2 & -5 \\ 5 & -6 \end{pmatrix}$

$$\begin{vmatrix} 2-\lambda & -5 \\ 5 & -6-\lambda \end{vmatrix} = \lambda^2 + 4\lambda + 13 = 0 \Rightarrow \lambda_{1/2} = -2 \pm 3i$$

Trovo un autovettore per  $\lambda_1 = -2 + 3i$ :

$$\begin{pmatrix} 2 - (-2 + 3i) & -5 \\ 5 & -6 - (-2 + 3i) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} (4 - 3i)u - 5v = 0 \\ 5u - (4 + 3i)v = 0 \end{cases}$$

$$u = \frac{4 + 3i}{5} v$$

$$\text{Un autovettore è } \begin{pmatrix} 4 + 3i \\ 5 \end{pmatrix} = \vec{w}_1$$

Un autovettore relativo a  $\lambda_2 = -2 - 3i$  è il coniugato del precedente e quindi:

$$\begin{pmatrix} 4 - 3i \\ 5 \end{pmatrix} = \vec{w}_2$$

L'integrale generale del sistema è

$$c_1 \vec{w}_1 e^{\lambda_1 t} + c_2 \vec{w}_2 e^{\lambda_2 t}$$

oppure, per avere soluzioni a valori reali:

$$c_1 \operatorname{Re}(e^{\lambda_1 t} \vec{w}_1) + c_2 \operatorname{Im}(e^{\lambda_1 t} \vec{w}_1) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix} = c_1 e^{-2t} \begin{pmatrix} 4 \cos 3t - 3 \sin 3t \\ 5 \cos 3t \end{pmatrix} + c_2 e^{-2t} \begin{pmatrix} 4 \sin 3t + 3 \cos 3t \\ 5 \sin 3t \end{pmatrix}$$

Imponendo  $x(0) = 1, y(0) = 1$  si trova

(3)

$$c_1 \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \end{pmatrix} + c_2 \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{aligned} c_1 &= \frac{1}{5} \\ c_2 &= \frac{1}{15} \end{aligned}$$

e quindi

$$\begin{pmatrix} \tilde{x}(t) \\ \tilde{y}(t) \end{pmatrix} = e^{-2t} \begin{pmatrix} \cos 3t - \frac{1}{3} \sin 3t \\ \cos 3t + \frac{1}{3} \sin 3t \end{pmatrix}$$

### Esercizio 3

Per provare che  $f$  è continua in  $(0,0)$  occorre far vedere che

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

$$f(x,y) = \frac{\rho^3 \cos^3 \theta \cos(\rho \sin \theta)}{\rho} = \rho^2 \cos^3 \theta \cos(\rho \sin \theta)$$

$\downarrow$   
coord.  
polari

$$|f(\rho \cos \theta, \rho \sin \theta)| \leq \rho^2 \xrightarrow{\rho \rightarrow 0} 0 \quad \Rightarrow \quad f \text{ è continua in } (0,0).$$

$$f(x,0) = \frac{x^3}{|x|} = \begin{cases} x^2 & x > 0 \\ -x^2 & x < 0 \end{cases}$$

Derivata  $dx$  e  $dx$  di  $f(x,0)$  in  $x=0$  sono entrambe nulle, pertanto  $\frac{d}{dx} f(x,0) \Big|_{x=0} = 0 \Rightarrow \frac{\partial f}{\partial x}(0,0) = 0$

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

$f$  è diff.  $^a$  in  $(0,0) \Leftrightarrow$

$$\Leftrightarrow \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{f(x,y) - f(0,0) - \nabla f(0,0)(x,y)}{\sqrt{x^2+y^2}} = 0$$

$$\Leftrightarrow \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{x^3 \cos y}{x^2+y^2} = 0$$

$$\left| \frac{x^3 \cos y}{x^2+y^2} \right| = \left| \frac{\rho^3 \cos^3 \theta \cos(\rho \sin \theta)}{\rho^2} \right| \leq \rho \xrightarrow{\rho \rightarrow 0} 0$$

$\Rightarrow f$  è diff.  $^a$  in  $(0,0)$ .

### Esercizio 4

La funzione  $f$  è continua in  $D$  che è compatto, quindi ammette massimo e minimo assoluti, per il T. di Weierstrass.

Cerchiamo i punti stazionari di  $f$  interni a  $D$ :

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} = \frac{1}{y} = 0 \rightarrow \text{imp.} \\ \frac{\partial f}{\partial y} = -\frac{x}{y^2} = 0 \end{cases} \quad \text{non esistono punti stazionari per } f$$

Per gli estremi vincolati di  $f$  a  $\partial D$ , usiamo i multipli di Lagrange:

$$L = \frac{x}{y} - \lambda (x^2 + (y-2)^2 - 1)$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial L}{\partial x} = \frac{1}{y} - 2\lambda x = 0 \\ \frac{\partial L}{\partial y} = -\frac{x}{y^2} - 2\lambda(y-2) = 0 \\ \frac{\partial L}{\partial \lambda} = -[x^2 + (y-2)^2 - 1] = 0 \end{array} \right. \left\{ \begin{array}{l} \frac{1}{y} = 2\lambda x \\ -\frac{x}{y^2} = 2\lambda(y-2) \\ x^2 + (y-2)^2 = 1 \end{array} \right.$$

Se  $x=0$ , ~~non può essere soluzione~~ la prima equazione è impossibile.

Se  $y=2$ , la seconda eq. implica  $x=0$  che è impossibile.

Quindi possiamo assumere  $x \neq 0$  e  $y \neq 2$  e moltiplicare la I eq. per  $(y-2)$  e la II per  $x$  e ottenere:

$$\begin{array}{l} \frac{y-2}{y} = 2\lambda x (y-2) \\ -\frac{x^2}{y^2} = 2\lambda x (y-2) \end{array} \Rightarrow \frac{y-2}{y} = -\frac{x^2}{y^2}$$

Il sistema diventa

$$\left\{ \begin{array}{l} y-2 = -\frac{x^2}{y} \\ \frac{1}{y} = 2\lambda x \\ x^2 + (y-2)^2 = 1 \end{array} \right. \left\{ \begin{array}{l} x^2 = y(2-y) \\ \text{---} \\ y(2-y) + (y-2)^2 = 1 \end{array} \right. \left\{ \begin{array}{l} \text{---} \\ \text{---} \\ y = \frac{3}{2} \end{array} \right.$$

$$\left\{ \begin{array}{l} x_{1/2} = \pm \frac{\sqrt{3}}{2} \\ \lambda = \frac{1}{2xy} \\ y = \frac{3}{2} \end{array} \right.$$

Le soluzioni del sistema sono:

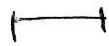
$$\left( \frac{\sqrt{3}}{2}, \frac{3}{2}, \frac{2}{3\sqrt{3}} \right)$$

$$\left( -\frac{\sqrt{3}}{2}, \frac{3}{2}, -\frac{2}{3\sqrt{3}} \right)$$

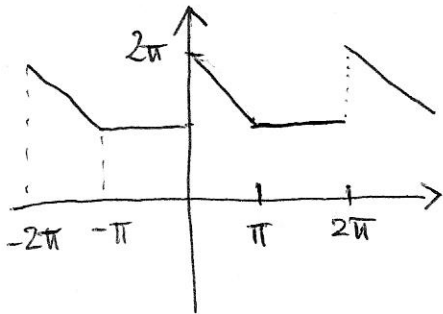
$P_1 \left( \frac{\sqrt{3}}{2}, \frac{3}{2} \right)$  è punto di max

$P_2 \left( -\frac{\sqrt{3}}{2}, \frac{3}{2} \right)$  è punto di min

$$\text{Max}_D f = f(P_1) = \frac{\sqrt{3}}{3} ; \quad \text{Min}_D f = f(P_2) = -\frac{\sqrt{3}}{3}$$



### ESERCIZIO 5



$$b_k = \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(x) \sin kx \, dx = \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^0 \pi \sin kx \, dx + \frac{1}{\pi} \int_0^{\pi} (2\pi - x) \sin kx \, dx$$

$$= \dots = \frac{1}{k}$$

$$a_k = \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^0 \pi \cos kx \, dx + \frac{1}{\pi} \int_0^{\pi} (2\pi - x) \cos kx \, dx = \frac{1 - (-1)^k}{\pi k^2}$$

$$a_0 = \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(x) \, dx = \frac{5}{2} \pi$$

$$f(x) \sim \frac{5}{4} \pi + \sum_{k=1}^{+\infty} \frac{1 - (-1)^k}{\pi k^2} \cos kx + \frac{1}{k} \sin kx$$

La somma delle serie di Fourier di  $f$  è

$$s(x) = \begin{cases} f(x) & x \neq 2k\pi \\ \frac{3}{2}\pi & x = 2k\pi \end{cases}$$

Basta definire  $f(x) = \frac{3}{2}\pi$  per  $x=0$  (e per periodicità per  $x=2k\pi$ ) affinché  $s(x) = f(x) \forall x \in \mathbb{R}$ .

Dall'uguaglianza di Parseval

$$\int_{-\pi}^{\pi} f^2(x) dx = \pi \left\{ \frac{a_0^2}{2} + \sum_{k=1}^{+\infty} a_k^2 + b_k^2 \right\}$$

si ricava

$$\sum_{k=1}^{+\infty} a_k^2 + b_k^2 = \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f^2(x) dx - \frac{a_0^2}{2} = \frac{5}{24} \pi^2$$

Ex 6

$$f(x, y, z) = \operatorname{ch}(xz) + \cos(xy) - yz = 0$$

$$f \in C^1(\mathbb{R}^3)$$

$$f(0, 1, 2) = 0$$

$$\frac{\partial f}{\partial z}(0, 1, 2) = -1 \neq 0$$

$\Rightarrow$  l'eq.  $f(x, y, z) = 0$   
T. Dini definisce un'unica  
funzione  $z(x, y)$  in  
un intorno di  $(0, 1)$  t.c.

$$z \in C^1$$

$$z(0, 1) = 2$$

$$f(x, y, z(x, y)) = 0$$

Per l'eq. del piano tangente occorre  $\nabla z(0,1)$

$$\frac{xz(x,y) - e}{2} + \cos(xy) - yz(x,y) = 0$$

Deriv. risp. a x e valutando in (0,1) si ricava

$$\frac{\partial z}{\partial x}(0,1) = 0$$

Deriv. risp. a y e valutando in (0,1) si ottiene

$$\frac{\partial z}{\partial y}(0,1) = -2$$

L'eq. del piano tg  $\bar{e}$   $z = 2 - 2(y-1)$

$$z = -2y + 4$$