

Corso di Laurea in Ingegneria Edile-Architettura

ANALISI MATEMATICA 2

Prova scritta del 16 Gennaio 2015

Esporre il procedimento di risoluzione degli esercizi in maniera completa e leggibile.

(1) (Punti 8) Calcolare il valore del seguente integrale

$$\iiint_D z \sqrt{x^2 + y^2} \, dx \, dy \, dz,$$

dove

$$D = \{(x, y, z) : x^2 + y^2 \leq z \leq 1, 0 \leq y \leq x\}$$

(2) (Punti 8) Risolvere la seguente equazione differenziale:

$$u''(t) - 12u'(t) + 35u(t) = \sin t$$

(3) (Punti 8) Data la funzione

$$f(x, y) = x^3 + y^3 + 5x^2 + 5y^2 + 8x + 8y, \quad (x, y) \in \mathbb{R}^2,$$

determinare, se esistono, i punti di massimo o di minimo relativo e dire se sono anche assoluti.

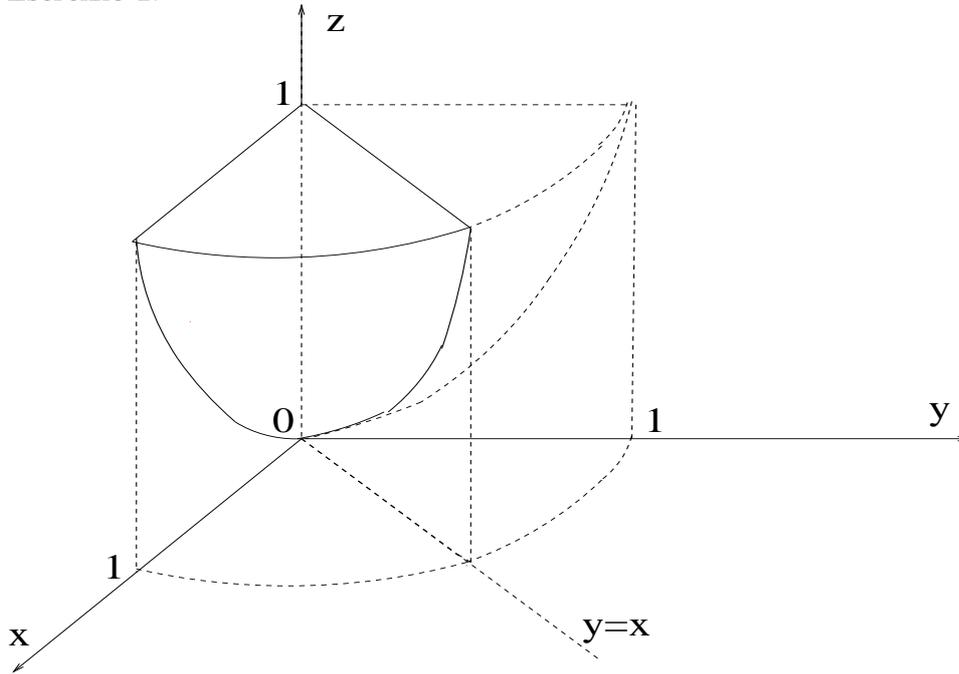
(4) (Punti 8) Verificare che la funzione

$$F(x, y) = x^4 + 2y^3 + 2y^2 - x + y$$

soddisfa le ipotesi del *teorema del Dini* nel punto $(0, 0)$ e tracciare il grafico approssimato dell'insieme degli zeri in un intorno di esso.

Risoluzione degli esercizi proposti.

Esercizio 1.



Il dominio di integrazione è costituito dallo spicchio di un paraboloido di rotazione avente come asse l'asse z (vedi figura); per questo motivo è conveniente effettuare il cambiamento di coordinate passando in coordinate cilindriche:

$$\begin{cases} x = \rho \cos \theta \\ y = \rho \sin \theta \\ z = t \end{cases} .$$

Il nuovo dominio è

$$E = \{(\rho, \theta, t) : \rho^2 \leq t \leq 1, 0 \leq \theta \leq \frac{\pi}{4}, \}$$

il determinante dello jacobiano è ρ . Sostituendo:

$$\begin{aligned} \iiint_D z \sqrt{x^2 + y^2} \, dx \, dy \, dz &= \iiint_E t \rho^2 \, d\rho \, d\theta \, dt = \\ \int_0^{\frac{\pi}{4}} d\theta \int_0^1 \rho^2 \, d\rho \int_{\rho^2}^1 t \, dt &= \frac{\pi}{4} \int_0^1 \rho^2 \left[\frac{1}{2} t^2 \right]_{\rho^2}^1 \, d\rho = \\ \frac{\pi}{8} \int_0^1 \rho^2 (1 - \rho^4) \, d\rho &= \frac{\pi}{8} \left[\frac{1}{3} \rho^3 - \frac{1}{7} \rho^7 \right]_0^1 = \frac{\pi}{42}. \end{aligned}$$

Esercizio 2. Poiché l'equazione differenziale da risolvere è lineare e a coefficienti costanti possiamo determinare una base delle soluzioni dell'omogenea con il *metodo del polinomio caratteristico*, ossia risolvendo l'equazione algebrica:

$$\lambda^2 - 12\lambda + 35 = 0.$$

Questa ammette come soluzioni $\lambda_1 = 7$ e $\lambda_2 = 5$, quindi lo spazio vettoriale V_0 delle soluzioni dell'equazione omogenea è

$$V_0 = \{C_1 e^{7t} + C_2 e^{5t}, C_1, C_2 \in \mathbb{R}\}.$$

Dato che il secondo membro è di tipo \sin determiniamo una soluzione particolare u_f della non omogenea del tipo

$$u_f = A \sin t + B \cos t, \quad A, B \in \mathbb{R}.$$

Quindi $u'_f = A \cos t - B \sin t$, $u''_f = -A \sin t - B \cos t$, sostituendo nell'equazione

$$-A \sin t - B \cos t - 12A \cos t + 12B \sin t + 35A \sin t + 35B \cos t = \sin t,$$

raccogliendo a fattor comune

$$(-A + 12B + 35A) \sin t + (-B - 12A + 35B) \cos t = \sin t,$$

da cui otteniamo il sistema

$$\begin{cases} -A + 12B + 35A = 1 \\ -B - 12A + 35B = 0 \end{cases},$$

che fornisce $A = \frac{17}{650}$ e $B = \frac{3}{325}$.

Otteniamo infine che l'insieme delle soluzioni dell'equazione differenziale data è

$$V_f = \{C_1 e^{7t} + C_2 e^{5t} + \frac{17}{650} \sin t + \frac{3}{325} \cos t, \quad C_1, C_2 \in \mathbb{R}\}.$$

Esercizio 3. Determiniamo i punti stazionari risolvendo il sistema

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} = 3x^2 + 10x + 8 = 0 \\ \frac{\partial f}{\partial y} = 3y^2 + 10x + 8 = 0 \end{cases}$$

Le soluzioni sono $(-2, -2)$, $(-\frac{4}{3}, -2)$, $(-2, -\frac{4}{3})$, $(-\frac{4}{3}, -\frac{4}{3})$.

Stabiliamo la natura di questi punti calcolando la *matrice hessiana* in ciascuno di essi. La *matrice hessiana* di f è la seguente

$$H(x, y) = \begin{pmatrix} 6x + 10 & 0 \\ 0 & 6y + 10 \end{pmatrix}$$

Calcoliamola in ciascuno dei punti singolari.

$$H(-2, -2) = \begin{pmatrix} -2 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix}$$

Il determinante maggiore di zero mentre $f_{xx}(0, 0) = -36 < 0$ implica che $(-2, -2)$ è punto di massimo relativo.

$$H(-\frac{4}{3}, -2) = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix}$$

$$H(-2, -\frac{4}{3}) = \begin{pmatrix} -2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$$

Queste due matrici hanno il determinante minore di zero quindi i punti considerati sono di sella.

$$H(-\frac{4}{3}, -\frac{4}{3}) = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$$

Il determinante maggiore di zero mentre $f_{xx}(-\frac{4}{3}, -\frac{4}{3}) = 2 > 0$ implica che $(-\frac{4}{3}, -\frac{4}{3})$ è punto di minimo relativo.

Infine i punti che abbiamo trovato non sono né di massimo né di minimo assoluto perché risulta

$$\lim_{x \rightarrow \pm\infty} f(x, 0) = \lim_{x \rightarrow \pm\infty} x^3 + 5x^2 + 8x = \pm\infty.$$

Esercizio 4. Osserviamo che la funzione è di classe $C^\infty(\mathbb{R}^2)$ e $F(0, 0) = 0$. Inoltre

$$\frac{\partial F}{\partial y} = 6y^2 + 4y + 1, \quad \frac{\partial F}{\partial x} = 4x^3 - 1$$

che sono entrambe diverse da zero in $(0, 0)$. Possiamo esplicitare l'insieme degli zeri di F in un intorno di $(0, 0)$ sia come funzione di x che di y , ovvero esistono $y = f(x)$ tale che $F(x, f(x)) = 0$ e $x = g(y)$ tale che $F(g(y), y) = 0$. Più precisamente, nel primo caso, esistono un intorno $U_x(0)$, un intorno $V_y(0)$ tali che esiste una ed una sola funzione $f : U_x(0) \rightarrow V_y(0)$ che verifica $F(x, f(x)) = 0$ per ogni $x \in U_x(0)$. Il *teorema del Dini* ci permette di calcolare anche $f'(0)$ mediante la formula

$$f'(x) = -\frac{\frac{\partial F(x, f(x))}{\partial x}}{\frac{\partial F(x, f(x))}{\partial y}} = -\frac{4x^3 - 1}{6[f(x)]^2 + 4f(x) + 1}.$$

Da questa $f'(0) = 1$ che implica, per il teorema della permanenza del segno, che in un intorno di $x = 0$ la derivata prima è positiva, ossia la funzione è crescente. La formula sopra ci consente di calcolare inoltre la derivata seconda di f . Applicando la formula di derivazione delle funzioni composte possiamo scrivere

$$f''(x) = -\frac{12x\{6[f(x)]^2 + 4f(x) + 1\} - f'(x)(4x^3 - 1)[12f(x) + 4]}{\{6[f(x)]^2 + 4f(x) + 1\}^2}$$

da cui $f''(0) = -4$. Per il teorema della permanenza del segno, la derivata seconda è negativa in un intorno di $x = 0$, quindi in questo intorno f è concava. Possiamo di conseguenza tracciare il seguente grafico.

