

## ESERCIZI - RISOLUZIONI

### 1) eq. differenziali

#### • VARIABILI SEPARABILI

$$y' = a(t)b(y) \rightarrow \int \frac{dy}{b(y)} = \int a(t) dt \rightarrow \varphi(t) = B^{-1}(A(t) + c)$$

#### • LINEARI DI PRIMO ORDINE

##### a) OMogenee

$$y' + a(t)y = 0 \quad \varphi(t) = ce^{-A(t)}$$

##### b) NON OMogenee

$$y' + a(t)y = f(t) \quad \varphi(t) = ce^{-A(t)} + B(t)e^{-A(t)}$$
$$\hookrightarrow B(t) = \int f(t)e^{A(t)}$$

#### • LINEARI DI SECONDO ORDINE

~~omogenee~~

##### a) OMogenee

$$ay''(t) + by'(t) + cy(t) = 0 \quad y(t) = y_{OH}(t)$$

$y_{OH}(t)$  si ricava col polinomio caratteristico:

$$a\lambda^2 + b\lambda + c = 0 \begin{cases} \Delta > 0 \rightarrow y_{OH}(t) = c_1 e^{\lambda_1 t} + c_2 e^{\lambda_2 t} \\ \Delta = 0 \rightarrow y_{OH}(t) = c_1 e^{\lambda_1 t} + c_2 t e^{\lambda_1 t} \\ \Delta < 0 \rightarrow y_{OH}(t) = c_1 e^{\alpha t} \cos(\beta t) + c_2 e^{\alpha t} \sin(\beta t) \end{cases}$$

$$\text{con } \lambda_1 = \alpha + i\beta$$

$$\lambda_2 = \alpha - i\beta$$

b) NON OMOGENE

$$ay''(t) + by'(t) + cy(t) = f(t) \quad y(t) = y_{OH}(t) + \bar{y}_{NON\ OH}(t)$$

• Se  $f(t)$  è un polinomio di grado  $n$ , la soluzione dovrà essere scelta coerentemente col grado dell'equazione stessa.

•  $ay'' + by' + cy = f \Rightarrow \bar{y}(t) = \text{POL. DI GRADO } n$ , dove  $n$  è il grado del forzante.

•  $ay'' + by' = f \Rightarrow \bar{y}(t) = (\text{POL. DI GRADO } n) \cdot t$ , perché la somma delle derivate 1<sup>a</sup> e 2<sup>a</sup> deve essere di grado  $n$ .  
Poiché il grado diminuisce di 1 (derivando), scegliere un polinomio di grado  $n+1$  avrà un polinomio di grado  $n$  che "vince" al 1° membro:

$$gr(n-1) \cdot a + gr(n) \cdot b = f \Rightarrow gr(n)$$

•  $ay'' = f \Rightarrow \bar{y}(t) = t^2 \cdot (\text{POL. DI GRADO } n)$  per lo stesso motivo.

POL. GEN. DI GRADO  $n = At^2 + Bt + C$ .

• Se  $f(t)$  è di tipo:  $f(t) = (\text{POL. DI GRADO } n) \cdot e^{ht}$

$$\Rightarrow \bar{y}(t) = \underbrace{t^m}_{\text{grado FORZANTE}} \cdot (\text{POL. GEN. DI GRADO } n) \cdot e^{ht}$$

↳ DA INSERIRE SE  $h$  È SOLUZIONE DEL POLINOMIO CARATTERISTICO, CON  $m=1$  SE  $h$  HA MOLTIPLICITÀ 1,  $m=2$  SE HA MOLTIPLICITÀ 2

• Se  $f(t) = k_1 \cos ht + k_2 \sin ht$

$\Rightarrow \bar{y}(t) = t \cdot (A \cos ht + B \sin ht)$   
 $\downarrow$   $\swarrow$   $\searrow$   
 generici

INSERIRE SSE IN È SOL. DEU' EQ. CARATTERISTICHE.

• Se  $f(t) = f_1(t) + f_2(t) \Rightarrow \bar{y}(t) = \bar{y}_1(t) + \bar{y}_2(t)$

$\downarrow$   
 Si trova con uno dei casi precedenti  
 $\rightarrow$  sono soluzioni particolari

## 2) ROBE SU F. A 2 VARIABILI

### a) DERIVATE DIRIZIONALI

$\frac{\partial f(p)}{\partial v} = \langle \nabla f(p_0, p_1), \frac{v}{\|v\|} \rangle \rightarrow$  la derivata direzionale è:

- MAX se  $\bar{e}$  nelle direzione individuata dal gradiente NORMALIZZATA
- MIN come sopra ma con segno invertito
- NULL quando  $\langle \nabla f(p_0, p_1), \frac{v}{\|v\|} \rangle = 0$

### b) MATRICE HESSIANA

$H = \begin{pmatrix} f_{xx} & f_{xy} \\ f_{yx} & f_{yy} \end{pmatrix} \rightarrow \det H < 0 \rightarrow$  PUNTO DI sella  
 $\rightarrow \det H > 0 \begin{cases} f_{xx} > 0 \rightarrow$  PUNTO DI MINIMO  
 $f_{xx} < 0 \rightarrow$  PUNTO DI MASSIMO

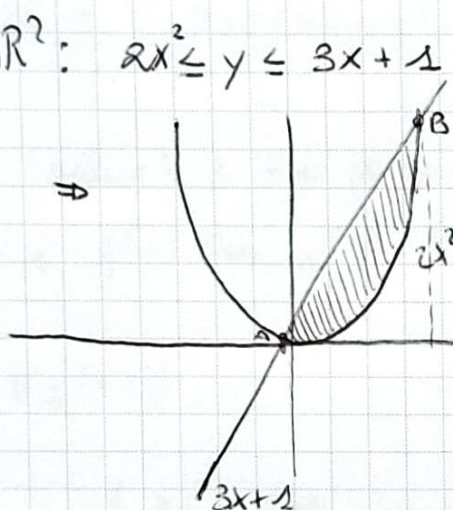
## C) MAX/MIN VINCOLATI - metodo generale risolutivo

• Dato un vincolo  $A = \{(x, y) : -\}$  e  $f(x, y) : \bullet$

1. CERCARE L'INSIEME DEFINITO SU A RAFFIGURANDOLO SU UN GRAFICO PER SEMPLICITÀ.

es:  $A : \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : 2x^2 \leq y \leq 3x+1\}$

$$A : \begin{cases} y \geq 2x^2 \\ y \leq 3x+1 \end{cases}$$



FRONTIERA

$$A : x_1 + x_2 \in [A, B]$$

A e B sono i p.ti di inters. fra le curve, che si trovano uguagliando le eq. delle curve stesse.

2. CONTINUARE SE I PUNTI IN CUI IL GRADIENTE È NULLO RIMANNO NELLA RESTRIZIONE (AKA LE X E LE Y STANNO IN [A, B]).

↳ Sì → teniamoci da parte  
NO → CASO

3. RIDURRE  $f(x, y)$  ALE SINGOLE RESTRIZIONI E STUDIARE MAX E MIN CON I METODI DI ANALISI I (DERIVATA 1ª)

$$x_1 : \begin{matrix} f(x, x_1) & \text{opp} & f(x_1, y) \\ f(x, x_2) & \text{opp} & f(x_2, y) \end{matrix} \quad \left| \quad \begin{matrix} \text{IN QUESTO ESEMPLO:} \\ f(x, 2x^2) \\ f(x, 3x+1) \end{matrix} \right.$$

N.B: I PUNTI TROVATI IN QUESTO MODO SARANNO DUE X SOTTO RESTRIZIONI, PERTANTO, UNA VOLTA SOSTITUITI NELL'EQUAZIONE DELLA CURVA ADOTTA NON SI TROVANO LA Y CORRISPONDENTE, BENSÌ LA Z (QUOTA)

DAL PUNTO, POICCHÉ LA QUOTA DI UNA RESTRIZIONE È LA STESSA DELLA F. NON MOSTRATA.

POSTO, QUINDI  $f(x, y)$ , DATO IL P.TO STAZIONARIO  $x_0 \Rightarrow$

$$f(x_0, y) = z_0 \rightarrow \text{QUOTA IN } f(x_0, y)$$

PER TROVARE Y  $\Rightarrow z_0 = f(x_0, y)$  eq. in y, poiché  $z_0, x_0$  sono fissati

4. CONFRONTARE LE QUOTE DEI PUNTI TROVATI  
 DATI I PUNTI A, B, AD ESEMPIO, LE LORO QUOTE SONO:  
 $A(0, 1) \quad f(0, 1) = z_1$  | IN BASSE AL LORO VALORE  
 $B(1, 2) \quad f(1, 2) = z_2$  | A, B SONO P. TI DI MAX O MIN.

### 3) INTEGRALI DI 1<sup>a</sup>/2<sup>a</sup> SPECIE + POTENZIALE E 1-FORME DIFFERENZIALI

#### a) INT. DI 1<sup>a</sup> SPECIE

Dato una  $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  (scalare) e una parametrizzazione  $\gamma(t)$ ,  
 l'integrale sulla curva  $\gamma: \gamma(t)$ ; con  $\gamma(t) = (x(t), y(t))$  (in 2<sup>o</sup> ver)  
 è dato da:

$$\int_{\gamma} f(x(t), y(t)) \cdot \|\dot{\gamma}(t)\|$$

es:

$$\text{Se } f(x) = 2xy \text{ e } \gamma(t) = \begin{cases} x = \cos(t) \\ y = \sin(t) \\ z = \cos(t) \end{cases} \text{ e } \dot{\gamma}(t) = (-\sin(t), \cos(t), -\sin(t)) \\ t \in [0, \pi/2]$$

$$\Rightarrow \int_0^{\pi/2} \cancel{2 \cos t \sin t} \sqrt{\underbrace{\sin^2 t + \cos^2 t + \sin^2 t}_1} = \int_0^{\pi/2} \cancel{2 \cos t \sin t} \cdot \sqrt{1 + \sin^2 t}$$

→ Se  $f(x) = 1 \Rightarrow$  LUNGHEZZA CURVA

$$L(\gamma) = \int_{\gamma} \|\dot{\gamma}(t)\|$$

SE VIENE MCHIBITA LA MASSA DI UN FILO NON OMOGENEO CI SI MFA AL  
 PRMO CASO, POICHE LA DENSITA È ESPRESSA DA UNA FUNZIONE NON COSTANTE (IN  
 QUESTO CASO  $2xy$ ).

## b) INT. DI 2° SPECIE

Dato un campo di forze  $F: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  e una curva parametrizzata  $\gamma: \varphi(t): \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ , con  $\gamma: \begin{cases} x = \varphi_1(t) \\ y = \varphi_2(t) \\ \vdots \\ \varphi_n(t) \end{cases}$ , l'integrale di seconda

Specie di  $F$  su  $\gamma$  è:

$$L = \int_{\gamma} F \cdot d\ell = \int_a^b F(\varphi(t)) \cdot \dot{\varphi}(t) dt$$

## c) POTENZIALI E 1-FORME

Dato  $F: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ , esso ammette potenziale  $U$  in  $A$ , con  $A$  dominio del campo, se  $\exists U: \mathbb{R}^n \supseteq A \rightarrow \mathbb{R}$  (ovvero, IL POT. È SCALARE!!),

t.c.  $\frac{\partial U}{\partial x} = F_1, \frac{\partial U}{\partial y} = F_2, \frac{\partial U}{\partial z} = F_3, \dots$  e  $\frac{\partial U}{\partial x} = F_1, \frac{\partial U}{\partial y} = F_2, \dots$

$\Rightarrow \exists U$  se (es.  $\mathbb{R}^2$ ) N.B: C.N.E F DEV'ESSERE IRROTAZIONALE

$$\begin{cases} \frac{\partial U}{\partial x} = F_1 \\ \frac{\partial U}{\partial y} = F_2 \end{cases}$$

$\Rightarrow \text{rot} F = 0$  in

$$\rightarrow \left( \frac{\partial F_3}{\partial y} - \frac{\partial F_2}{\partial z}, \frac{\partial F_1}{\partial z} - \frac{\partial F_3}{\partial x}, \frac{\partial F_2}{\partial x} - \frac{\partial F_1}{\partial y} \right) = 0$$

es: calcolare, se esiste, il potenziale di  $F(x,y,z) = (2y+1, 2x-1, 2z)$

Dom(F) =  $\mathbb{R}^3 \rightarrow$  È CONNESSO ~~CONNESSO~~ SEMPLICEMENTE

$\hookrightarrow$  se  $F$  è irrotazionale  $\Rightarrow$  ammette potenziale

Calcoliamo  $\text{rot} F =$

$$\text{rot} F = \begin{pmatrix} 0 \cdot 0 - 0 \cdot 0 \\ 0 \cdot 0 - 0 \cdot 0 \\ 0 \cdot 0 - 0 \cdot 0 \end{pmatrix} = (0, 0, 0)$$

$\uparrow$   $\uparrow$   
 $2z \cdot dy$   $2x-1 \cdot dz$

$\hookrightarrow$  CAMPO IRROT

$\rightarrow$  PUÒ  
AMMETTERE  
POTENZIALE!

$$\rightarrow \begin{cases} \frac{\partial U}{\partial x} = 2y + 1 & 1) \\ \frac{\partial U}{\partial y} = 2x + 1 & 2) \\ \frac{\partial U}{\partial z} = 2z & 3) \end{cases}$$

• 1  $\frac{\partial U}{\partial x} = 2y + 1 \Rightarrow U = \int (2y + 1) dx = 2xy + x + c(y, z)$

$\Rightarrow U = 2xy + x + c(y, z) \rightarrow$  funzione "costante" dipendente da  $z, y$ , risultante ~~dal~~ del fatto che le d. parziali di  $U$  in  $x$  hanno

Portanto  $U$  può essere scritto con: costanti e variabili  $y$  e  $z$ !

$U = 2xy + x + c(y, z)$

• 2  $\frac{\partial U}{\partial y} = 2x + 1$ , poiché  $U = 2xy + x + c(y, z) \Rightarrow$

$\Rightarrow \frac{\partial (2xy + x + c(y, z))}{\partial y} = 2x + 1$

$\Rightarrow 2x + 0 + c'(y, z) = 2x + 1$

~~$\Rightarrow 2x + 0 + c'(y, z) = 2x + 1$~~

$\Rightarrow c'(y, z) = 1$

$\Rightarrow c(y, z) = \int 1 dy \rightarrow c(y, z) = y + k(z)$

~~$c(y, z) = y + k(z)$~~   
 $\rightarrow$   $c(y, z)$  è una funzione  $k(z)$  costante.

$\Rightarrow U = 2xy + x + y + k(z) \rightarrow$

$$\bullet 3 \quad \frac{\partial U}{\partial z} = 2z \Rightarrow \frac{\partial (2xy + x - y + h(z))}{\partial z} = 2z \Rightarrow 0 + 0 - 0 + h'(z) = 2z$$

$$\Rightarrow h(z) = \int 2z \Rightarrow h(z) = z^2 + C \rightarrow \text{costante del potenziale}$$

$$\Rightarrow U(x, y, z) = 2xy + x - y + z^2 + C$$

N.B: Se un campo è conservativo  $\Leftrightarrow$  ammette potenziale

Se un campo è cons. le forme diff. ad esso associate e dette  
ESATTA!

SE ROT F = 0  $\Rightarrow$  LA FORMA È CHIUSA!

SE  $F: A \rightarrow \mathbb{R}^n$  è irrotazionale e  $A$  è simply. connesso (o stellato)

$\Rightarrow$  Esiste pot.

Se un campo è conservativo il lavoro dipende solo del potenziale!