

Schemi Analisi II

VR443470

novembre 2023

Indice

1	Prerequisiti	3
1.1	Geometria analitica	4
1.1.1	Circonferenza	4
1.1.2	Ellisse	5
1.1.3	Iperbole	6
1.1.4	Completamento dei quadrati	7
1.1.5	Esercizi	8
1.2	Algebra	11
1.2.1	Esercizi	11
1.3	Calcolo differenziale e integrale	16
1.3.1	Integrali fondamentali (o notevoli)	16
1.3.2	Integrare per sostituzione	17
1.3.3	Integrare per parti	17
1.3.4	Decomposizione in frazioni parziali	18
1.3.5	Esercizi	20
2	Equazioni differenziali ordinarie	27
2.1	Concetti e teoremi fondamentali	27
2.2	Equazioni a variabili separabili	29
2.3	Problema di Cauchy	31
2.3.1	Intervallo massimale	33
2.3.2	Equazioni differenziali lineari del secondo ordine	38
2.4	Metodo di somiglianza o dei coefficienti indeterminati	39
2.5	Metodo di variazione delle costanti	41
2.6	Sistemi di equazioni differenziali	43
2.7	Esercizi	46
2.7.1	Variabili separabili e problema di Cauchy	46
2.7.2	Metodo di somiglianza e problema di Cauchy	50
3	Spazi funzionali	51
3.1	Lo spazio \mathbb{R}^n	51
3.2	Spazio metrico e distanza (euclidea)	54
3.3	Topologia in \mathbb{R}^n	55
3.3.1	Palla aperta	55
3.3.2	Intorno di un punto	57
3.3.3	Punti interni, esterni e di frontiera	58
3.3.4	Insiemi aperti, chiusi e limitati	59
4	Temî d'esame	64

1 Prerequisiti

Il corso di Analisi II si articola in due macro sezioni: primo e secondo parziale. All'esame gli esercizi da svolgere saranno 10, suddivisi 5 per la prima parte e 5 per la seconda.

Nonostante vengano date 3 ore per svolgere l'esame totale, dunque 1 ora e mezza per ciascuna prova parziale, il tempo è una risorsa fondamentale. Difatti, se un calcolo matematico dovesse richiedere una quantità eccessiva di risorse/tempo, si rischierebbe di non passare l'esame con esito positivo.

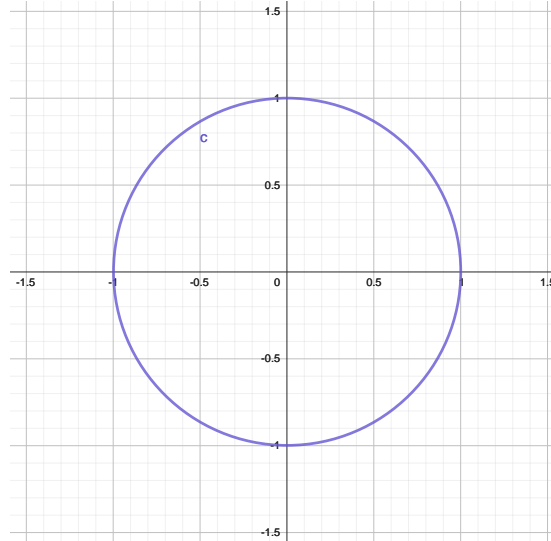
Risulta dunque fondamentale, per ciascun studente, giungere con dei prerequisiti solidi e non banali. In questo capitolo si provvederà a fornire alcuni prerequisiti necessari per affrontare il percorso senza eccessive difficoltà.

Ogni paragrafo presenterà degli esercizi e ognuno di essi sarà risolto nel seguente modo: il primo in modo approfondito per illustrare il *modus operandi*, gli altri facendo vedere i calcoli e risparmiando le spiegazioni prolisse. Chiaramente, nel caso in cui ci dovesse essere un caso particolare, esso verrà affrontato e spiegato passo passo.

1.1 Geometria analitica

1.1.1 Circonferenza

La circonferenza è graficamente rappresentata nel seguente modo:



Chiamando con $C = (x_C, y_C)$ le coordinate del centro della circonferenza e con r il raggio, la sua equazione generale è espressa nel seguente modo:

$$(x - x_C)^2 + (y - y_C)^2 = r^2$$

Nel caso in cui la circonferenza fosse centrata nell'origine degli assi, ovvero $C = (0, 0)$, allora l'equazione generale sarebbe ridotta a:

$$x^2 + y^2 = r^2$$

Per essere più precisi, l'**equazione canonica** corrispondente alla circonferenza è la seguente:

$$x^2 + y^2 + \alpha x + \beta y + \gamma = 0$$

Le formule più importanti per ricavare il centro della circonferenza C e il raggio r :

$$C = \left(-\frac{\alpha}{2}, -\frac{\beta}{2}\right) \quad ; \quad r = \sqrt{\frac{\alpha^2}{4} + \frac{\beta^2}{4} - \gamma}$$

Per ottenere l'equazione generale partendo dall'equazione canonica, si utilizza il metodo dei completamento dei quadrati (paragrafo 1.1.4).

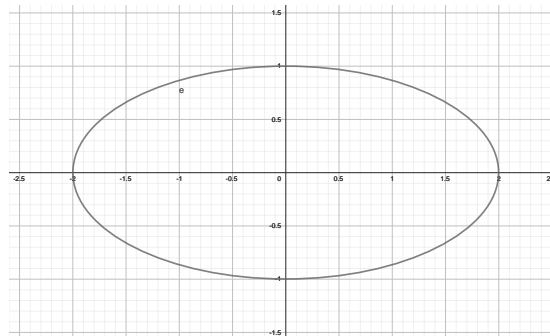
Per ottenere il raggio nel caso in cui sia noto il centro C e un punto $P = (x_P, y_P)$ appartenente alla circonferenza, si utilizza la seguente formula:

$$r = \sqrt{(x_P - x_C)^2 + (y_P - y_C)^2}$$

Per altri approfondimenti: [YouMath](#).

1.1.2 Ellisse

Non esiste un'unica rappresentazione dell'ellisse, ma solitamente può essere facilmente riconoscibile perché di forma allungata:



Attenzione, che data l'**equazione canonica** dell'ellisse **centrata nell'origine**:

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1 \quad a \neq 0, \quad b \neq 0$$

Il grafico corrisponde esattamente ad una circonferenza.

Un'ellisse presenta quattro vertici nel caso in cui abbia centro nell'origine. Le relative coordinate sono:

$$V_{1,2} = (\pm a, 0) \quad V_{3,4} = (0, \pm b)$$

Per calcolare l'eccentricità di un'ellisse ("quanto l'ellisse è schiacciata") si devono confrontare i due valori a^2 e b^2 :

$$e = \frac{c}{a} \quad \text{se } a^2 > b^2 \quad \text{e quindi } c = \sqrt{a^2 - b^2}$$
$$e = \frac{c}{b} \quad \text{se } b^2 > a^2 \quad \text{e quindi } c = \sqrt{b^2 - a^2}$$

Il valore è compreso tra: $0 \leq e < 1$.

Nel caso in cui non fosse centrata nell'origine, l'**equazione canonica** di un'ellisse **traslata**, con $C = (x_C, y_C)$ come coordinate del centro:

$$\frac{(x - x_C)^2}{a^2} + \frac{(y - y_C)^2}{b^2} = 1$$

I relativi vertici hanno le seguenti coordinate:

$$V_1 = (x_C - a, y_C) \quad ; \quad V_2 = (x_C + a, y_C)$$
$$V_3 = (x_C, y_C - b) \quad ; \quad V_4 = (x_C, y_C + b)$$

L'**importanza dei vertici** è dovuta al fatto che se fosse necessario rappresentare l'ellisse su un piano cartesiano, grazie alle precedenti formule. È possibile ricordarsi facilmente le formule ricordando che le coordinate dei vertici sono ottenute eseguendo la somma/differenza prima sulla coordinata x e poi sulla coordinata y .

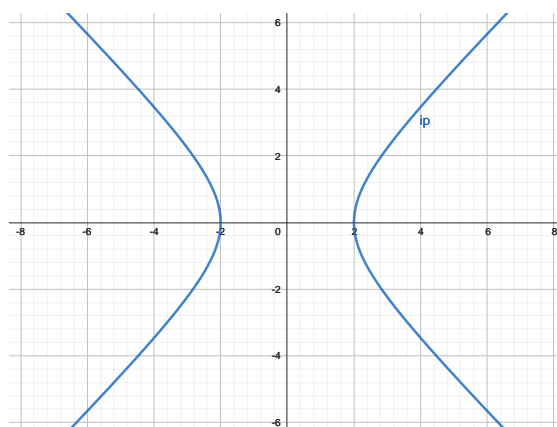
Per altri approfondimenti: [YouMath](#).

1.1.3 Iperbole

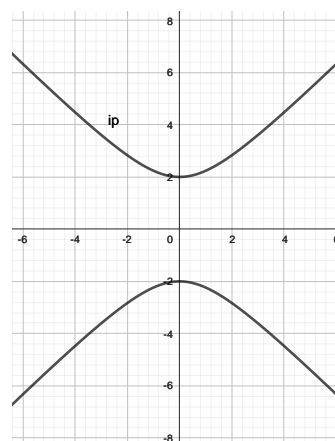
Un'iperbole con centro nell'origine ha un'equazione del tipo:

$$\frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} = \pm 1 \quad \text{con } a \neq 0, b \neq 0$$

Il segno $+$ accanto all'1 rappresenta l'intersezione con l'asse delle ascisse (x), mentre il segno $-$ rappresenta l'intersezione con l'asse delle ordinate (y). Graficamente viene rappresentata nel seguente modo:



Con $+$ 1.



Con $-$ 1.

Nel caso di una iperbole con gli assi paralleli agli assi cartesiani e quindi con centro in un punto $C = (x_C, y_C)$, essa è data da:

$$\frac{(x - x_C)^2}{a^2} - \frac{(y - y_C)^2}{b^2} = \pm 1 \quad \text{con } a \neq 0, b \neq 0$$

Dove il segno \pm accanto all'1 indica la stessa cosa detta in precedenza.

Per altri approfondimenti: [YouMath](#).

1.1.4 Completamento dei quadrati

Il completamento dei quadrati è un'operazione molto potente che può essere applicata sempre (a discapito dello studente se ha senso o no applicarla!). In questo caso viene applicata ad un'ellisse.

Innanzitutto, la **prima operazione** dell'applicazione del completamento dei quadrati è il raggruppamento dei valori simili, ovverosia:

$$\begin{aligned} 9x^2 + 4y^2 + 36x - 24y + 36 &= 0 \\ (9x^2 + 36x) + (4y^2 - 24y) + 36 &= 0 \end{aligned}$$

La **seconda operazione** è prendere in considerazione i termini con le x , e poi quelli con le y , e cercare un quadrato. Ovvero sia un valore c tale per cui il Δ (nella formula del calcolo di un'equazione di secondo grado $\Delta = b^2 - 4 \cdot a \cdot c$) sia uguale a zero:

$$\begin{aligned} 9x^2 + 36x &\longrightarrow 36^2 - 4 \cdot 9 \cdot c = 0 \\ &36^2 - 36c = 0 \\ &c = 36 \\ 4y^2 - 24y &\longrightarrow 24^2 - 4 \cdot 4 \cdot c = 0 \\ &24^2 - 16c = 0 \\ &c = 36 \end{aligned}$$

Suggerimento: per trovare tale valore, basta risolvere la banale equazione $b^2 - 4 \cdot a \cdot c = 0$ con c incognita e a, b termini noti.

La **terza operazione** è riscrivere l'equazione con i nuovi valori c , ma per lasciare invariata l'equazione è necessario annullarli, ovvero scrivere $c - c$ (nessun problema, con manipolazioni algebriche si riuscirà ad evitare di ritornare al punto di inizio):

$$(9x^2 + 36x + 36 - 36) + (4y^2 - 24y + 36 - 36) + 36 = 0$$

Le manipolazioni algebriche riguardano $9x^2 + 36x + 36$ e $4y^2 - 24y + 36$. Ovvero, si riscrivono le due espressioni come quadrati!

$$\begin{aligned} 9x^2 + 36x + 36 &\longrightarrow 9(x+2)^2 \\ 4y^2 - 24y + 36 &\longrightarrow 4(y-3)^2 \end{aligned}$$

E si riscrive l'equazione generale:

$$9(x+2)^2 - 36 + 4(y-3)^2 - 36 + 36 = 0$$

Banali semplificazioni algebriche:

$$\begin{aligned} 9(x+2)^2 - 36 + 4(y-3)^2 - 36 + 36 &= 0 \\ \frac{1}{36} \cdot 9(x+2)^2 + 4(y-3)^2 &= 36 \cdot \frac{1}{36} \\ \frac{(x+2)^2}{4} + \frac{(y-3)^2}{9} &= 1 \end{aligned}$$

Quest'ultima equazione corrisponde all'equazione canonica dell'ellisse.

1.1.5 Esercizi

Si rappresenti analiticamente le seguenti equazioni canoniche:

1. $x^2 + y^2 - 4x + 2y - 6 = 0$
2. $x^2 + 4y^2 - 1 = 0$
3. $x^2 - 4y^2 - 1 = 0$
4. $x^2 - y^2 + x + 4y - 4 = 0$
5. $2x^2 + y^2 + 4x - y = 0$

Esercizio 1

Data l'equazione:

$$x^2 + y^2 - 4x + 2y - 6 = 0$$

Prima di rappresentare analiticamente l'equazione, è necessario guardare immediatamente i termini x^2 e y^2 per vedere se si è di fronte ad una circonferenza. Infatti, ricordando l'equazione canonica della circonferenza (pagina 4):

$$x^2 + y^2 + \alpha x + \beta y + \gamma = 0$$

Si può notare una grande assomiglianza. Quindi, si procede con il calcolo delle coordinate del centro della circonferenza:

$$C = \left(-\frac{\alpha}{2}, -\frac{\beta}{2}\right) = \left(-\frac{(-4)}{2}, -\frac{2}{2}\right) = (2, -1)$$

Si procede con il calcolo del raggio:

$$r = \sqrt{\frac{\alpha^2}{4} + \frac{\beta^2}{4} - \gamma} = \sqrt{\frac{(-4)^2}{4} + \frac{(2)^2}{4} - (-6)} = \sqrt{4 + 1 + 6} = \sqrt{11}$$

Infine, si scrive l'equazione canonica sostituendo i valori trovati:

$$(x - x_C)^2 + (y - y_C)^2 = r^2$$

$$(x - 2)^2 + (y + 1)^2 = 11$$

Esercizio 2

Data l'equazione:

$$x^2 + 4y^2 - 1 = 0$$

Con una piccola manipolazione algebrica si può subito vedere che si è di fronte ad un'ellisse centrata nell'origine:

$$x^2 + 4y^2 = 1$$

Si procede con un po' di intuito così da ricavare la forma canonica:

$$\frac{(x - 0)^2}{1^2} + \frac{(y - 0)^2}{\left(\frac{1}{2}\right)^2} = 1$$

E il risultato (forma canonica) eliminando i termini inutili:

$$\frac{x^2}{1^2} + \frac{y^2}{\frac{1}{4}} = 1 \quad \xrightarrow{\text{equivalente a}} \quad x^2 + 4y^2 = 1$$

Esercizio 3

Data l'equazione:

$$x^2 - 4y^2 - 1 = 0$$

Con una piccola manipolazione algebrica si ottiene l'equazione:

$$x^2 - 4y^2 = 1$$

Si tratta di un'iperbole che interseca l'asse delle ascisse (x) perché il segno dell'1 è + ed è centrata nell'origine perché x e y “non esistono”. Quindi:

$$\frac{x^2}{1} - \frac{y^2}{\frac{1}{4}} = 1$$

Esercizio 4

Data l'equazione:

$$x^2 - y^2 + x + 4y - 4 = 0$$

Ci si accorge immediatamente che è un'iperbole a causa dei segni x^2 e y^2 discordi. Eseguendo alcune operazioni algebriche:

$$x^2 - y^2 + x + 4y - 4 = 0$$

$$x^2 - y^2 + x + 4y = 4$$

$$(x^2 + x) - (y^2 - 4y) = 4$$

Si utilizza il completamento dei quadrati per ottenere la forma canonica:

$$x^2 + x \longrightarrow 1^2 - 4 \cdot 1 \cdot c = 0$$

$$c = \frac{1}{4}$$

$$y^2 - 4y \longrightarrow (-4)^2 - 4 \cdot 1 \cdot c = 0$$

$$c = 4$$

$$\left(x^2 + x + \frac{1}{4} - \frac{1}{4}\right) - (y^2 - 4y + 4 - 4) = 4$$

$$\left[\left(x + \frac{1}{2}\right)^2 - \frac{1}{4}\right] - [(y - 2)^2 - 4] = 4$$

$$\left(x + \frac{1}{2}\right)^2 - \frac{1}{4} - (y - 2)^2 + 4 = 4$$

$$\left(x + \frac{1}{2}\right)^2 - (y - 2)^2 = 4 - 4 + \frac{1}{4}$$

$$\left(x + \frac{1}{2}\right)^2 - (y - 2)^2 = \frac{1}{4}$$

$$4\left(x + \frac{1}{2}\right)^2 - 4(y - 2)^2 = 1$$

$$\frac{\left(x + \frac{1}{2}\right)^2}{\frac{1}{4}} - \frac{(y - 2)^2}{\frac{1}{4}} = 1$$

Esercizio 5

Data l'equazione:

$$2x^2 + y^2 + 4x - y = 0$$

Si utilizza il completamento dei quadrati:

$$\begin{aligned} 2x^2 + y^2 + 4x - y &= 0 \\ (2x^2 + 4x) + (y^2 - y) &= 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} 2x^2 + 4x &\longrightarrow 4^2 - 4 \cdot 2 \cdot c = 0 \\ c &= 2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} y^2 - y &\longrightarrow (-1)^2 - 4 \cdot 1 \cdot c = 0 \\ c &= \frac{1}{4} \end{aligned}$$

$$(2x^2 + 4x + 2 - 2) + \left(y^2 - y + \frac{1}{4} - \frac{1}{4}\right) = 0$$

$$\left[2(x+1)^2 - 2\right] + \left[\left(y - \frac{1}{2}\right)^2 - \frac{1}{4}\right] = 0$$

$$2(x+1)^2 - 2 + \left(y - \frac{1}{2}\right)^2 - \frac{1}{4} = 0$$

$$2(x+1)^2 + \left(y - \frac{1}{2}\right)^2 = 2 + \frac{1}{4}$$

$$2(x+1)^2 + \left(y - \frac{1}{2}\right)^2 = \frac{9}{4}$$

$$\frac{4}{9} \cdot 2 \cdot (x+1)^2 + \frac{4}{9} \cdot \left(y - \frac{1}{2}\right)^2 = 1$$

$$\frac{(x+1)^2}{\frac{9}{8}} + \frac{\left(y - \frac{1}{2}\right)^2}{\frac{9}{4}} = 1$$

L'equazione canonica si tratta di un'ellisse.

1.2 Algebra

1.2.1 Esercizi

Risolvere le seguenti equazioni e i seguenti sistemi di equazioni algebriche:

1.
$$\begin{cases} 3x^2y - 6xy = 0 \\ x^3 + 4y^3 - 3x^2 = 0 \end{cases}$$
2.
$$\begin{cases} x^2 = \lambda x \\ y^2 = 4\lambda y \\ x^2 + 2y^2 = 1 \end{cases}$$
3. $\frac{y}{y+2} = mx^2$ (risolvere rispetto a y)
4. $\frac{1}{y+1} = \sqrt{x+2} - 1$ (risolvere rispetto a y)
5. $\log \frac{2-y}{1-y} = x+3$ (risolvere rispetto a y)

Esercizio 1

Dato il sistema:

$$\begin{cases} 3x^2y - 6xy = 0 \\ x^3 + 4y^3 - 3x^2 = 0 \end{cases}$$

Per trovare tutti i valori che annullano il sistema, si inizia con qualche manipolazione algebrica:

$$\begin{cases} 3y(x^2 - 2x) = 0 \\ x^3 + 4y^3 - 3x^2 = 0 \end{cases}$$

Quale valore annulla $x^2 - 2x$? Si calcola:

$$x^2 - 2x \longrightarrow x(x - 2)$$

Quindi le soluzioni sono 0 e 2. Per cui i valori che annullano il sistema per adesso sono:

$$y = 0 \longrightarrow \begin{cases} 0 = 0 \\ x^3 - 3x^2 = 0 \end{cases} \longrightarrow \begin{cases} 0 = 0 \\ x^2(x - 3) = 0 \end{cases} \longrightarrow x = 0; x = 3$$

Con $x = 0$ si è già trovata una soluzione ($y = 0$), quindi si prova $x = 2$:

$$x = 2 \longrightarrow \begin{cases} 0 = 0 \\ 2^3 + 4y^3 - 3 \cdot 2^2 = 0 \end{cases} \longrightarrow \begin{cases} 0 = 0 \\ y^3 = 1 \end{cases}$$

Le soluzioni sono terminate, quindi i possibili valori sono:

- $(x = 0, y = 0)$
- $(x = 3, y = 0)$
- $(x = 2, y = 1)$

Esercizio 2

Dato il sistema:

$$\begin{cases} x^2 = \lambda x \\ y^2 = 4\lambda y \\ x^2 + 2y^2 = 1 \end{cases}$$

Si eseguono alcune manipolazioni algebriche:

$$\begin{cases} x^2 - \lambda x = 0 \\ y^2 - 4\lambda y = 0 \\ x^2 + 2y^2 = 1 \end{cases} \longrightarrow \begin{cases} x(x - \lambda) = 0 \\ y(y - 4\lambda) = 0 \\ x^2 + 2y^2 = 1 \end{cases}$$

I primi valori che si provano sono i soliti $x = 0$ e $y = 0$. Si inizia con $x = 0$:

$$\begin{aligned} \begin{cases} 0 = 0 \\ y(y - 4\lambda) = 0 \\ 0 + 2y^2 = 1 \end{cases} &\longrightarrow \begin{cases} 0 = 0 \\ y(y - 4\lambda) = 0 \\ y^2 = \frac{1}{2} \end{cases} \longrightarrow \begin{cases} 0 = 0 \\ y(y - 4\lambda) = 0 \\ y = \pm \frac{1}{\sqrt{2}} \end{cases} \\ \begin{cases} 0 = 0 \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \left(\frac{1}{\sqrt{2}} - 4\lambda \right) = 0 \\ y = \frac{1}{\sqrt{2}} \end{cases} &\longrightarrow \begin{cases} 0 = 0 \\ \frac{1}{2} - \frac{4\lambda}{\sqrt{2}} = 0 \\ y = \frac{1}{\sqrt{2}} \end{cases} \longrightarrow \begin{cases} 0 = 0 \\ \frac{\sqrt{2}}{4} \cdot \frac{4\lambda}{\sqrt{2}} = \frac{1}{2} \cdot \frac{\sqrt{2}}{4} \\ y = \frac{1}{\sqrt{2}} \end{cases} \\ \begin{cases} 0 = 0 \\ \lambda = \pm \frac{\sqrt{2}}{8} \\ y = \frac{1}{\sqrt{2}} \end{cases} \end{aligned}$$

Si prosegue con $y = 0$:

$$\begin{cases} x(x - \lambda) = 0 \\ 0 = 0 \\ x^2 + 0 = 1 \end{cases} \longrightarrow \begin{cases} x(x - \lambda) = 0 \\ 0 = 0 \\ x = \pm 1 \end{cases} \longrightarrow \begin{cases} \lambda = \pm 1 \\ 0 = 0 \\ x = \pm 1 \end{cases}$$

Per concludere l'esercizio, si deve riscrivere il sistema utilizzando operazioni permesse dall'algebra:

$$\begin{cases} \frac{1}{x} \cdot x^2 = \lambda x \cdot \frac{1}{x} \\ \frac{1}{y} \cdot y^2 = 4\lambda y \cdot \frac{1}{y} \\ x^2 + 2y^2 = 1 \end{cases} \longrightarrow \begin{cases} x = \lambda \\ y = 4\lambda \\ x^2 + 2y^2 = 1 \end{cases} \longrightarrow \begin{cases} x = \lambda \\ y = 4\lambda \\ (\lambda)^2 + 2(4\lambda)^2 = 1 \end{cases}$$

È evidente che con questa piccola manipolazione algebrica, i calcoli risultano più semplici. Adesso si calcola il quadrato di lambda e si trovano le sue soluzioni per concludere l'esercizio:

$$\begin{cases} x = \lambda \\ y = 4\lambda \\ \lambda^2 + 32\lambda^2 = 1 \end{cases} \longrightarrow \begin{cases} x = \lambda \\ y = 4\lambda \\ 33\lambda^2 = 1 \end{cases} \longrightarrow \begin{cases} x = \lambda \\ y = 4\lambda \\ \lambda^2 = \frac{1}{33} \end{cases} \longrightarrow \begin{cases} x = \lambda \\ y = 4\lambda \\ \lambda = \pm \frac{1}{\sqrt{33}} \end{cases}$$

Si sostituisce λ all'interno di x e y :

$$\begin{cases} x = \pm \frac{1}{\sqrt{33}} \\ y = \pm \frac{4}{\sqrt{33}} \\ \lambda = \pm \frac{1}{\sqrt{33}} \end{cases}$$

Le soluzioni sono terminate, sono state valutate tutte le linee del sistema. Quindi, i valori possibili sono:

- $\left(x = 0, y = \frac{1}{\sqrt{2}}, \lambda = \frac{\sqrt{2}}{8}\right)$
- $\left(x = 0, y = -\frac{1}{\sqrt{2}}, \lambda = -\frac{\sqrt{2}}{8}\right)$
- $(x = 1, y = 0, \lambda = 1)$
- $(x = -1, y = 0, \lambda = -1)$
- $\left(x = \frac{1}{\sqrt{33}}, y = \frac{4}{\sqrt{33}}, \lambda = \frac{1}{\sqrt{33}}\right)$
- $\left(x = -\frac{1}{\sqrt{33}}, y = -\frac{4}{\sqrt{33}}, \lambda = -\frac{1}{\sqrt{33}}\right)$

Esercizio 3

Data l'equazione:

$$\frac{y}{y+2} = mx^2$$

Si deve risolvere rispetto a y :

$$\begin{aligned}\frac{y}{y+2} &= mx^2 \\ \frac{y+2}{1} \cdot \frac{y}{y+2} &= mx^2 \cdot \frac{y+2}{1} \\ y &= mx^2y + 2mx^2 \\ y - mx^2y &= 2mx^2 \\ y(1 - mx^2) &= 2mx^2 \\ \frac{1}{1 - mx^2} \cdot y(1 - mx^2) &= 2mx^2 \cdot \frac{1}{1 - mx^2} \\ y &= \frac{2mx^2}{1 - mx^2}\end{aligned}$$

Esercizio 4

Data l'equazione:

$$\frac{1}{y+1} = \sqrt{x+2} - 1$$

Si deve risolvere rispetto a y :

$$\begin{aligned}\frac{1}{y+1} &= \sqrt{x+2} - 1 \\ (y+1) \cdot \frac{1}{y+1} &= (\sqrt{x+2} - 1) \cdot (y+1) \\ 1 &= y\sqrt{x+2} + \sqrt{x+2} - y - 1 \\ -y\sqrt{x+2} + y &= -2 + \sqrt{x+2} \\ y(-\sqrt{x+2} + 1) &= \sqrt{x+2} - 2 \\ \frac{1}{1 - \sqrt{x+2}} \cdot y(-\sqrt{x+2} + 1) &= (\sqrt{x+2} - 2) \cdot \frac{1}{1 - \sqrt{x+2}} \\ y &= \frac{\sqrt{x+2} - 2}{1 - \sqrt{x+2}}\end{aligned}$$

Esercizio 5

Data l'equazione:

$$\log \frac{2-y}{1-y} = x+3$$

Si deve risolvere rispetto a y :

$$\log \frac{2-y}{1-y} = x+3$$

$$\frac{2-y}{1-y} = 10^{x+3}$$

$$(1-y) \cdot \frac{2-y}{1-y} = 10^{x+3} \cdot (1-y)$$

$$2-y = 10^{x+3} - 10^{x+3}y$$

$$-y = 10^{x+3} - 10^{x+3}y - 2$$

$$-y + 10^{x+3}y = 10^{x+3} - 2$$

$$y(-1 + 10^{x+3}) = 10^{x+3} - 2$$

$$\frac{1}{-1 + 10^{x+3}} \cdot y(-1 + 10^{x+3}) = (10^{x+3} - 2) \cdot \frac{1}{-1 + 10^{x+3}}$$

$$y = \frac{10^{x+3} - 2}{10^{x+3} - 1}$$

1.3 Calcolo differenziale e integrale

1.3.1 Integrali fondamentali (o notevoli)

Qua di seguito si presenta una lista di integrali fondamentali (o notevoli), che consentono di calcolare qualsiasi integrale basilare. Non devono essere imparati tutti a memoria poiché la maggior parte possono essere risolti ragionando:

- $\int x^n dx = \frac{x^{n+1}}{n+1} + c \quad \text{con } n \neq -1$
- $\int \frac{1}{x^n} dx = -\frac{1}{(n-1) \cdot x^{n-1}} \quad \text{con } n \neq 1$
- $\int \frac{1}{x} dx = \ln(|x|) + c$
- $\int \sin(x) dx = -\cos(x) + c \quad \text{ma} \quad \int \sin(n \cdot x) dx = -(n \cdot \cos(n \cdot x)) + c$
- $\int \sin^2(x) dx = \int \frac{1 - \cos(2x)}{2} dx$
- $\int \cos(x) dx = \sin(x) + c \quad \text{ma} \quad \int \cos(n \cdot x) dx = n \cdot \sin(n \cdot x) + c$
- $\int \cos^2(x) dx = \int \frac{1 + \cos(2x)}{2} dx$
- $\int \frac{1}{\cos^2(x)} dx = \tan(x) + c$
- $\int \frac{1}{\sin^2(x)} dx = -\cot(x) + c$
- $\int e^x dx = e^x + c$
- $\int a^x dx = \frac{a^x}{\ln(a)} + c$
- $\int \sinh(x) dx = \cosh(x) + c$
- $\int \cosh(x) dx = \sinh(x) + c$
- $\int \frac{1}{1+x^2} dx = \arctan(x) + c$
- $\int \frac{1}{\sqrt{1-x^2}} dx = \arcsin(x) + c$
- $\int \frac{-1}{\sqrt{1-x^2}} dx = \arccos(x) + c$

Per altri integrali, visita il sito: [YouMath](#).

1.3.2 Integrare per sostituzione

Questa tecnica risolutiva è molto potente e può essere sempre applicata. Tuttavia, si tende a non utilizzarla talvolta poiché gli integrali notevoli (cap. 1.3.1) sono più immediati.

Il **primo passo** è prendere in considerazione l'integrale e sostituire il valore dx con:

$$dx = \frac{1}{t'} dt$$

E cercare un valore t comodo così da effettuare sostituzioni intelligenti. Per esempio, dato l'integrale:

$$\int x^3 e^{-x^2} dx$$

Si può sostituire dx scegliendo come t la x^2 , infatti:

$$t = x^2 \quad t' = 2x \quad dx = \frac{1}{2x} dt$$

$$\int x^3 e^{-x^2} \cdot \frac{1}{2x} dt \longrightarrow \int x^2 e^{-x^2} \cdot \frac{1}{2} dt \longrightarrow \frac{1}{2} \int x^2 \cdot e^{-x^2} dt \longrightarrow \frac{1}{2} \int t \cdot e^{-t} dt$$

Una volta risolto l'integrale, si ritorna alla forma con x andando a risostituire.

1.3.3 Integrare per parti

L'integrazione per parti è un metodo che viene applicato quando:

- Se l'integranda è il prodotto di due funzioni;
- Se l'integranda è il prodotto di due funzioni, e una di queste è la derivata di una primitiva immediata (come esponenziali, trigonometriche, potenze, etc).

L'applicazione è la seguente a seconda dell'integrale definito o indefinito:

- $\int_a^b f(x) g'(x) dx = f(b) g(b) - f(a) g(a) - \int_a^b f'(x) g(x) dx$
- $\int f(x) g'(x) dx = f(x) g(x) - \int f'(x) g(x) dx$

Un esempio valido è il seguente integrale:

$$\int t \cdot e^{-t} dt$$

Si prosegue per parti:

$$f(t) = t \quad f'(t) = 1 \quad g'(t) = e^{-t} \quad g(t) = -e^{-t}$$

E si va alla sostituzione:

$$\int t \cdot e^{-t} dt = t \cdot (-e^{-t}) - \int 1 \cdot (-e^{-t})$$

1.3.4 Decomposizione in frazioni parziali

La decomposizione in frazioni parziali è un metodo per trasformare il rapporto tra due polinomi in una somma di frazioni più semplici.

Questa tecnica viene inserita nel paragrafo degli integrali poiché spesso viene utilizzata per calcolare integrali che presentano frazioni apparentemente complesse.

Si presenta un integrale complesso:

$$\int \frac{x^2}{(x^2 - 1)^2} dx$$

Innanzitutto, si eseguono alcune **operazioni preliminari**, ovverossia si prepara la frazione scomponendola il più possibile. In questo caso, al denominatore è possibile scomporre $x^2 - 1$ (ricordando $x^2 = 1 \rightarrow x = \pm 1$):

$$\int \frac{x^2}{[(x - 1)(x + 1)]^2} dx$$

E inoltre, dato che vi è una potenza e una moltiplicazione all'interno, è possibile scomporre ancora di più:

$$\int \frac{x^2}{(x - 1)^2 (x + 1)^2} dx$$

Adesso si parte con il vero algoritmo. Il **primo passo** è prendere ciascun fattore del denominatore e creare la sua corrispondenza con le lettere:

$$\begin{aligned} (x - 1)^2 &\longrightarrow \frac{A}{x - 1} + \frac{B}{(x - 1)^2} \\ (x + 1)^2 &\longrightarrow \frac{C}{x + 1} + \frac{D}{(x + 1)^2} \end{aligned}$$

Come si può notare, si parte dal grado minimo del fattore preso in considerazione, e lo si aumenta di grado fino a che non si trova il grado originario. Nel caso in cui ci fosse stato:

$$\int \frac{1}{x(x - 3)} dx$$

Sarebbe bastato banalmente:

$$\begin{aligned} x &\longrightarrow \frac{A}{x} \\ x - 3 &\longrightarrow \frac{B}{x - 3} \end{aligned}$$

Ovviamente le lettere sono numeri reali da determinare (lo scopo dell'algoritmo). Quindi, il **secondo passo** è riscrivere i termini appena notati come un'uguaglianza:

$$\frac{x^2}{(x^2 - 1)^2} = \frac{A}{x - 1} + \frac{B}{(x - 1)^2} + \frac{C}{x + 1} + \frac{D}{(x + 1)^2}$$

Il **terzo passo** è mettere tutti i termini a denominatore comune:

$$\frac{x^2}{(x^2-1)^2} = \frac{A(x-1)(x+1)^2 + B(x+1)^2 + C(x-1)^2(x+1) + D(x-1)^2}{(x-1)^2(x+1)^2}$$

Il **quarto passo** è eliminare il denominatore:

$$x^2 = A(x-1)(x+1)^2 + B(x+1)^2 + C(x-1)^2(x+1) + D(x-1)^2$$

Il **quinto passo** è eseguire i calcoli e cercare di raggruppare i termini in comune:

$$x^2 = A(x-1)(x+1)^2 + B(x+1)^2 + C(x-1)^2(x+1) + D(x-1)^2$$

$$x^2 = Ax^3 + Cx^3 + Ax^2 - Cx^2 + Dx^2 - Ax + 2Bx - Cx - A + B + C + D$$

$$x^2 = (A+C)x^3 + (A+B-C+D)x^2 + (-A+2B-C-2D)x - A+B+C+D$$

Il **sesto passo** è costruire un sistema che avrà come incognite le lettere e come valori noti 1 se vi è una corrispondenza con le x , 0 altrimenti. Quindi, in questo caso solo il fattore $(A+B-C+D)$ avrà 1 nel sistema:

$$\begin{cases} A+C=0 \\ A+B-C+D=1 \\ -A+2B-C-2D=0 \\ -A+B+C+D=0 \end{cases}$$

Usando il metodo di sostituzione si ottengono i valori:

$$A = \frac{1}{4}; \quad B = \frac{1}{4}; \quad C = -\frac{1}{4}; \quad D = \frac{1}{4};$$

Il **settimo passo** è sostituire i valori trovati all'interno dell'uguaglianza scritta con le lettere:

$$\frac{x^2}{(x^2-1)^2} = \frac{A}{x-1} + \frac{B}{(x-1)^2} + \frac{C}{x+1} + \frac{D}{(x-1)^2}$$

$$\frac{x^2}{(x^2-1)^2} = \frac{\frac{1}{4}}{x-1} + \frac{\frac{1}{4}}{(x-1)^2} + \frac{\frac{1}{4}}{x+1} + \frac{\frac{1}{4}}{(x-1)^2}$$

$$\frac{x^2}{(x^2-1)^2} = \frac{1}{4(x-1)} + \frac{1}{4(x-1)^2} + \frac{1}{4(x+1)} + \frac{1}{4(x+1)^2}$$

L'**ottavo** e ultimo **passo** è riscrivere l'integrale con i termini appena trovati. Adesso è evidente che il calcolo risulta molto più semplice:

$$\int \frac{x^2}{(x^2-1)^2} dx = \int \left(\frac{1}{4(x-1)} + \frac{1}{4(x-1)^2} + \frac{1}{4(x+1)} + \frac{1}{4(x+1)^2} \right) dx$$

Fonte: [YouMath](#).

1.3.5 Esercizi

Calcolare la derivata delle seguenti funzioni:

1. $f(x) = \sqrt{\cos(3x+1)}$

2. $f(x) = (2x+1) \exp\left(-\frac{1}{2}x^2\right)$

Calcolare i seguenti integrali:

3. $\int \frac{1}{x^2-3x} dx$

4. $\int x^3 e^{-x^2} dx$

5. $\int \frac{1}{\sqrt[3]{t}-1} dt$

6. $\int \frac{t}{\sqrt{t^2-1}} dt$

7. $\int \frac{1}{4+y^2} dy$

8. $\int x \sqrt{1+x^2} dx$

Esercizio 1

Data la funzione:

$$f(x) = \sqrt{\cos(3x+1)}$$

La sua derivata è la seguente:

$$\begin{aligned} f'(x) &= \frac{1}{2 \cdot \sqrt{(\cos(3x+1))^1}} \cdot (-\sin(3x+1) \cdot 3) \\ f'(x) &= -\frac{3 \sin(3x+1)}{2 \sqrt{\cos(3x+1)}} \end{aligned}$$

Esercizio 2

Data la funzione:

$$f(x) = (2x+1) \exp\left(-\frac{1}{2}x^2\right)$$

La sua derivata è la seguente:

$$\begin{aligned} f'(x) &= 2 \cdot \exp\left(-\frac{1}{2}x^2\right) + (2x+1) \cdot (-x) \cdot \exp\left(-\frac{1}{2}x^2\right) \\ f'(x) &= 2 \cdot \exp\left(-\frac{1}{2}x^2\right) - 2x^2 \exp\left(-\frac{1}{2}x^2\right) - x \exp\left(-\frac{1}{2}x^2\right) \end{aligned}$$

Esercizio 3

Dato l'integrale:

$$\int \frac{1}{x^2 - 3x} dx$$

Si procede con la risoluzione:

$$\begin{aligned} & \int \frac{1}{x^2 - 3x} dx \\ &= \int \frac{1}{x(x-3)} dx \end{aligned}$$

↓ si utilizza la decomposizione in frazioni parziali (pag. 18)

$$\frac{1}{x^2 - 3x} = \frac{A}{x} + \frac{B}{x-3}$$

$$\frac{1}{x^2 - 3x} = \frac{A(x-3) + B(x)}{x(x-3)}$$

$$\frac{1}{x^2 - 3x} = \frac{Ax - 3A + Bx}{x(x-3)}$$

$$x(x-3) \cdot \frac{1}{x^2 - 3x} = \frac{(A+B)x - 3A}{x(x-3)} \cdot x(x-3)$$

$$1 = (A+B)x - 3A$$

$$= \begin{cases} A+B=0 \\ -3A=1 \end{cases} \longrightarrow \begin{cases} B=\frac{1}{3} \\ A=-\frac{1}{3} \end{cases}$$

$$\frac{1}{x^2 - 3x} = \frac{-\frac{1}{3}}{x} + \frac{\frac{1}{3}}{x-3}$$

$$\frac{1}{x^2 - 3x} = -\frac{1}{3x} + \frac{1}{3(x-3)}$$

↓ si torna a risolvere l'integrale sostituendo il valore trovato

$$= \int -\frac{1}{3x} + \frac{1}{3(x-3)} dx$$

$$= -\int \frac{1}{3x} dx + \int \frac{1}{3(x-3)} dx$$

$$= -\frac{1}{3} \int \frac{1}{x} dx + \frac{1}{3} \int \frac{1}{x-3} dx$$

Per risolvere questo integrale, si sfrutta uno degli integrali notevoli (pagina 16):

$$\begin{aligned}
 &= -\frac{1}{3} \int \frac{1}{x} dx + \frac{1}{3} \int \frac{1}{x-3} dx \\
 &= -\frac{1}{3} \ln(x) + \frac{1}{3} \ln(x-3) + c \quad c \in \mathbb{R}
 \end{aligned}$$

Questo è vero perché si ricorda che:

$$f(x) = \ln(x-3) \longrightarrow f'(x) = \frac{1}{x-3} \cdot \frac{d}{dx}(x-3) = \frac{1}{x-3} \cdot 1$$

Esercizio 4

Dato l'integrale:

$$\int x^3 e^{-x^2} dx$$

Si procede con la risoluzione usando inizialmente il metodo di sostituzione:

$$\int x^3 e^{-x^2} dx$$

$$\downarrow \text{ si imposta } t = x^2; \quad t' = 2x; \quad dx = \frac{1}{t'} dt$$

$$= \int x^3 e^{-x^2} \cdot \frac{1}{2x} dt$$

$$= \int \cancel{x^3}^2 e^{-x^2} \cdot \frac{1}{2\cancel{x}} dt \longrightarrow \int x^2 e^{-x^2} \cdot \frac{1}{2} dt$$

$$\downarrow \text{ si termina la sostituzione}$$

$$= \frac{1}{2} \cdot \int t \cdot e^{-t} dt$$

$$\downarrow \text{ data la moltiplicazione, adesso si cambia manovra e si utilizza il metodo per parti}$$

$$\downarrow \quad f(t) = t \quad f'(t) = 1 \quad g'(t) = e^{-t} \quad g(t) = -e^{-t}$$

$$= \frac{1}{2} \left[t \cdot (-e^{-t}) - \int 1 \cdot (-e^{-t}) dt \right]$$

$$= \frac{1}{2} [t \cdot (-e^{-t}) - e^{-t}]$$

$$\downarrow \text{ si ritorna alla } x$$

$$= \frac{1}{2} \left(-x^2 e^{-x^2} - e^{-x^2} \right) \longrightarrow -\frac{x^2 e^{-x^2}}{2} - \frac{e^{-x^2}}{2} \longrightarrow -\frac{x^2 + 1}{2e^{x^2}}$$

Esercizio 5

Dato l'integrale:

$$\int \frac{1}{\sqrt[3]{t-1}} dt$$

Si inizia con il metodo di sostituzione:

$$\int \frac{1}{\sqrt[3]{t-1}} dt$$

$$\downarrow \quad u = t - 1; \quad u' = 1; \quad dt = \frac{1}{u'} du$$

$$= \int \frac{1}{\sqrt[3]{u}} \cdot \frac{1}{1} du$$

$$= \int \frac{1}{u^{\frac{1}{3}}} du$$

$$\downarrow \quad \text{si applica l'integrale notevole: } \int \frac{1}{x^n} dx = -\frac{1}{(n-1) \cdot x^{n-1}}$$

$$= -\frac{1}{\left(\frac{1}{3} - 1\right) \cdot u^{\frac{1}{3}-1}}$$

$$\downarrow \quad \text{si ritorna alla } t$$

$$= -\frac{1}{-\frac{2}{3} \cdot (t-1)^{-\frac{2}{3}}}$$

$$= -\frac{\sqrt[3]{(t-1)^2}}{-\frac{2}{3}}$$

$$= \frac{3\sqrt[3]{(t-1)^2}}{2}$$

Esercizio 6

Dato l'integrale:

$$\int \frac{t}{\sqrt{t^2 - 1}} dt$$

Si procede con la risoluzione:

$$\begin{aligned} & \int \frac{t}{\sqrt{t^2 - 1}} dt \\ = & \int t \cdot \frac{1}{\sqrt{t^2 - 1}} dt \end{aligned}$$

$$\downarrow \text{ si applica il metodo di sostituzione } u = t^2 - 1; \quad u' = 2t; \quad dt = \frac{1}{u'} du$$

$$= \int t \cdot \frac{1}{\sqrt{u}} \cdot \frac{1}{2t} du$$

$$= \int \frac{1}{\sqrt{u}} \cdot \frac{1}{2} du$$

$$= \frac{1}{2} \int \frac{1}{\sqrt{u}} du$$

$$= \frac{1}{2} \int \frac{1}{u^{\frac{1}{2}}} du$$

$$\downarrow \text{ si applica l'integrale notevole: } \int \frac{1}{x^n} dx = -\frac{1}{(n-1) \cdot x^{n-1}}$$

$$= \frac{1}{2} \cdot \left(-\frac{1}{\left(\frac{1}{2} - 1\right) \cdot u^{\frac{1}{2}-1}} \right)$$

$$= \frac{1}{2} \cdot \left(-\frac{1}{-\frac{1}{2} \cdot u^{-\frac{1}{2}}} \right)$$

$$= \frac{1}{2} \cdot (2\sqrt{u})$$

$$= \sqrt{u}$$

$$\downarrow \text{ si ritorna alla } t$$

$$= \sqrt{t^2 - 1}$$

Esercizio 7

Dato l'integrale:

$$\int \frac{1}{4+y^2} dy$$

Si risolve con il metodo di sostituzione e utilizzando una grossa fetta di trigonometria:

$$\int \frac{1}{4+y^2} dy$$

$$\downarrow \quad \text{metodo di sostituzione } y = 2 \tan(t); \quad y' = 2 \sec(t)^2; \quad dy = y' dt$$

$$= \int \frac{1}{4 + (2 \tan(t))^2} \cdot 2 \sec(t)^2 dt$$

$$= \int \frac{2 \sec(t)^2}{4 + 4 \tan(t)^2}$$

$$= \int \frac{2 \sec(t)^2}{4 (1 + \tan(t)^2)}$$

$$= \frac{1}{2} \int \frac{\sec(t)^2}{1 + \tan(t)^2}$$

$$\downarrow \quad \text{si utilizza la proprietà } \tan(t)^2 = \sec(t)^2 - 1$$

$$= \frac{1}{2} \int \frac{\sec(t)^2}{1 + \sec(t)^2 - 1} dt$$

$$= \frac{1}{2} \cdot \int 1 dt$$

$$= \frac{1}{2} t$$

$$\downarrow \quad \text{si sostituisce la } t$$

$$\rightarrow y = 2 \tan(t) \rightarrow t = \arctan\left(\frac{y}{2}\right)$$

$$= \frac{\arctan\left(\frac{y}{2}\right)}{2}$$

Esercizio 8

Dato l'integrale:

$$\int x\sqrt{1+x^2} \, dx$$

Si procede con la risoluzione partendo dal metodo di sostituzione:

$$\int x\sqrt{1+x^2} \, dx$$

$$\downarrow \text{ metodo di sostituzione } t = 1 + x^2; \quad t' = 2x; \quad dx = \frac{1}{t'} dt$$

$$= \int x \cdot \sqrt{t} \cdot \frac{1}{2x} dt$$

$$= \frac{1}{2} \int \sqrt{t} \, dt$$

$$= \frac{1}{2} \int t^{\frac{1}{2}} dt$$

$$\downarrow \text{ si utilizza l'integrale notevole } \int x^n \, dx = \frac{x^{n+1}}{n+1} + c$$

$$= \frac{1}{2} \cdot \frac{t^{\frac{1}{2}+1}}{\frac{1}{2}+1}$$

$$= \frac{1}{2} \cdot \frac{t^{\frac{3}{2}}}{\frac{3}{2}}$$

$$= \frac{1}{2} \cdot \frac{2\sqrt{(t)^3}}{3}$$

$$\downarrow \text{ si ritorna alla } x$$

$$= \frac{\sqrt{(1+x^2)^3}}{3}$$

2 Equazioni differenziali ordinarie

Le equazioni differenziali sono il primo argomento trattato durante il corso di Analisi II. È un argomento importante dal punto di vista teorico, ma soprattutto dal punto di vista pratico poiché ricopre $\frac{1}{4}$ dell'esame.

Si presenta una prima parte di teoria per capire il suo funzionamento e successivamente una parte pratica con degli esercizi.

2.1 Concetti e teoremi fondamentali

Si chiama **equazione differenziale ordinaria di ordine n** una relazione della forma:

$$F(t, y(t), y'(t), y''(t), \dots, y^{(n)}(t)) = 0 \quad (1)$$

con $F : \mathbb{R}^{n+1} \supseteq U \rightarrow \mathbb{R}$. La funzione incognita $y = y(t)$ insieme alle sue derivate fino all'ordine n incluso, calcolate nello stesso punto, in questo caso t .

L'**ordine** di un'equazione è l'ordine massimo di derivazione che vi compare. Con **ordinaria** si riferisce al fatto che l'incognita è una funzione di una variabile. È importante dire ordinaria, anche se talvolta viene omissso, poiché esistono anche equazioni a **derivate parziali** quando l'incognita è una funzione di più variabili.

Esplicitando la derivata di ordine massimo nell'equazione 1, si ottiene:

$$y^{(n)}(t) = f\left(t, y(t), y'(t), y''(t), \dots, y^{(n-1)}(t)\right) \quad (2)$$

con $f : \mathbb{R}^{n+1} \supseteq D \rightarrow \mathbb{R}$. Questa forma viene chiamata **normale**. Inoltre, se nell'equazione 1 F è un polinomio di primo grado, l'equazione viene definita **lineare**. Per cui, la forma generale è la seguente:

$$a_0(t) y^{(n)}(t) + a_1(t) y^{(n-1)}(t) + \dots + a_{n-1}(t) y'(t) + a_n(t) y(t) = b(t) \quad (3)$$

Nonostante la forma generale possa sembrare alquanto complessa, si presenta qua di seguito un **esempio** per dimostrare il contrario:

- Equazione del 1° ordine lineare:

$$N(t) = ce^{\varepsilon t}$$

Primo grado poiché vi è solo $N(t)$ e non altre derivate (e.g. $N'(t), N''(t), \dots$).
Lineare poiché $N(t)$ è un polinomio di primo grado.

Definizione 1

Si dice **soluzione** (o integrale) dell'equazione 2 una funzione $\varphi = \varphi(t)$, definita e differenziabile n -volte in un intervallo $I \subseteq \mathbb{R}$ tale che $(t, \varphi(t), \dots, \varphi^{(n-1)}(t)) \in D$ e:

$$\varphi^{(n)}(t) = f\left(t, \varphi(t), \varphi'(t), \dots, \varphi^{(n-1)}(t)\right) \quad \forall t \in I \quad (4)$$

Il seguente modello, che modella il moto dei pianeti, è un **esempio** di tre equazioni differenziali del secondo ordine:

$$x'' = -MG \cdot \frac{x}{r^3} \quad y'' = -MG \cdot \frac{y}{r^3} \quad z'' = -MG \cdot \frac{z}{r^3}$$

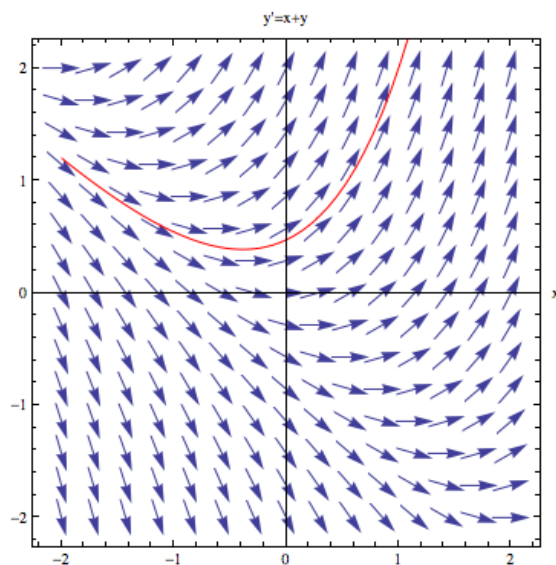
Da un **punto di vista geometrico**, un'equazione differenziale prescrive in ogni punto la **pendenza della tangente alla curva di soluzione che passa per quel punto**. Un **esempio**:

$$y' = x + y$$

se $x = 1$ e $y = 2$, allora si avrà:

$$y'(1) = 1 + 2$$

Risultato sensato vedendo il grafico:



La ricerca delle primitive di una data funzione f , continua su un intervallo, equivale a risolvere l'equazione differenziale:

$$y' = f(t)$$

che ha infinite soluzioni del tipo $y(t) = \int f(t) dt + c, c \in \mathbb{R}$.

Più in generale, l'**insieme delle soluzioni** di un'equazione differenziale di ordine n o di un sistema di n equazioni del primo ordine sia rappresentato da una famiglia di funzioni, **dipendente da n parametri**. Tale famiglia prende il nome di **integrale generale**.

2.2 Equazioni a variabili separabili

Le **equazioni a variabili separabili** sono della forma:

$$y' = f(t) g(y) \quad (5)$$

Con la funzione f continua nell'intervallo I ($f \in C(I)$) e la funzione g continua nell'intervallo J ($g \in C(J)$). Gli intervalli I, J sono contenuti in \mathbb{R} .

Nota bene: se la funzione \bar{y} è soluzione dell'equazione $g(y) = 0$, la retta $y = \bar{y}$ è una curva integrale (si veda l'esempio sottostante per convincersi di ciò).

Se $g(y) \neq 0$ in $J' \subseteq J$, l'integrale generale dell'equazione 5 è:

$$\int \frac{1}{g(y)} dy = \int f(t) dt + c \quad (6)$$

Esempio

Data l'equazione:

$$y' = 2t\sqrt{1-y^2}$$

Si può effettuare immediatamente un'osservazione importante. Come detto precedentemente, se $g(y) = 0$ e \bar{y} è soluzione dell'equazione, allora $y = \bar{y}$ è una curva integrale. Si può facilmente trovare due valori di y tali per cui l'equazione sia uguale a zero:

$$\begin{aligned} y = 1 & \longrightarrow y' = 2t\sqrt{1-1^2} \\ & y' = 2t \cdot 0 \\ & y' = 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} y = -1 & \longrightarrow y' = 2t\sqrt{1-(-1)^2} \\ & y' = 2t \cdot 0 \\ & y' = 0 \end{aligned}$$

Dato che:

$$\begin{aligned} f(t) &= 2t \\ g(y) &= \sqrt{1-y^2} \end{aligned}$$

E con $y = \pm 1$ la funzione g si annulla, allora ± 1 sono soluzioni dell'equazione.

Adesso si cercano le soluzioni tali che $g(y) \neq 0$, quindi con $y \neq \pm 1$. Per farlo, si applica semplicemente la "formula" 6:

$$\int \frac{1}{\sqrt{1-y^2}} dy = 2 \int t dt + c$$

Si procede con la risoluzione degli integrali:

$$2 \cdot \int t dt = 2 \cdot \frac{t^2}{2} = t^2 + c$$

$$\int \frac{1}{\sqrt{1-y^2}} dy = \arcsin(y)$$

Si riaggregano i risultati:

$$\arcsin(y) = t^2 + c$$

Si esplicita la y ricordando le proprietà della trigonometria $\arcsin(y) = x \rightarrow \sin(x) = y$:

$$y = \sin(t^2 + c)$$

2.3 Problema di Cauchy

Il **problema di Cauchy (o dei valori iniziali)** ha due forme:

- Equazioni scalari di ordine n , con l'obiettivo di trovare y di classe¹ C^n tale che:

$$\begin{cases} y^{(n)}(t) = f(t, y(t), y'(t), \dots, y^{(n-1)}(t)) \\ y(\tau) = \xi_0 \\ y'(\tau) = \xi_1 \\ \vdots \\ y^{(n-1)}(\tau) = \xi_{n-1} \end{cases}$$

essendo $\tau, \xi_0, \dots, \xi_{n-1}$ costanti assegnate;

- Sistemi, con l'obiettivo di trovare y di classe C^1 tale che:

$$\begin{cases} y' = f(t, y(t)) \\ y(\tau) = \xi \end{cases}$$

essendo $\tau \in \mathbb{R}$ e $\xi \in \mathbb{R}^n$ assegnati.

Le equazioni $y^{(j)}(\tau) = \xi_j$ con $j = 0, \dots, j = n-1$, e $y(\tau) = \xi$, prendono il nome di **condizioni iniziali**. Le soluzioni si intendono definite localmente, ovvero in un intorno dell'istante iniziale τ .

Un **esempio** di problema di Cauchy:

$$\begin{cases} z''(t) + 4z'(t) + 4z(t) = (t+1)^2 \\ z(0) = \frac{1}{8} \\ z'(0) = -3 \end{cases}$$

Si consideri il seguente problema di Cauchy:

$$(P) \begin{cases} y'(x) = a(x)b(y) \\ y(x_0) = y_0 \end{cases}$$

Teorema 1 (Teorema di esistenza e unicità locale per equazioni differenziabili a variabili separabili). *Sia $a(x)$ una funzione continua in un intervallo aperto I che contiene x_0 e $b(y)$ una funzione continua in un intervallo aperto J che contiene y_0 . Allora esiste $\delta > 0$ e una funzione definita per ogni $x \in I' [x_0 - \delta, x_0 + \delta] \subseteq I$ e ivi derivabile che risolve il problema di Cauchy. Se $b(y) \in C^1(J)$, allora tale soluzione è unica.*

Considerando il teorema 1 enunciato poco fa, si intende dire che esiste almeno una funzione $(\bar{y}(x))$ tale che la sua derivata è uguale alla funzione continua $(a(x))$ moltiplicata per un'altra funzione continua $(b(y))$ che ha come parametro la primitiva:

$$\begin{array}{ll} \text{Primitiva} & \longrightarrow \bar{y}(x) \\ \text{Derivata} & \longrightarrow \bar{y}'(x) = a(x) \cdot b(\bar{y}(x)) \quad \forall x \in [x_0 - \delta, x_0 + \delta] \end{array}$$

¹Con questa notazione si indica che una funzione ha una derivata continua di grado n . Quindi dicendo che y è di classe C^4 , vuol dire che y, y', y'', y''', y'''' sono tutte funzioni continue.

Ovviamente la derivata $\bar{y}(x)$ deve valere per qualsiasi x che appartiene all'intorno x_0 aggiungendo/rimuovendo δ . Inoltre la primitiva nel punto x_0 deve essere uguale a y_0 ($\bar{y}(x_0) = y_0$). Allora, la primitiva ($\bar{y}(x)$) è derivabile e la sua derivata è continua. L'unicità è possibile affermarla se la funzione $b(y)$ ha una proprietà più forte della continuità, ovvero la continuità nella derivata in J .

Definizione 2

Teorema di esistenza e unicità globale per equazioni differenziali lineari.

Si consideri l'equazione differenziale lineare

$$y'(x) + a(x) \cdot y(x) = b(x)$$

Con $a(x)$ e $b(x)$ funzioni continue su un intervallo I della retta reale. Se $x_0 \in I$, allora il problema:

$$\begin{cases} y'(x) + a(x) \cdot y(x) = b(x) & x \in I \\ y(x_0) = y_0 \end{cases}$$

Ammette un'unica soluzione in I .

Definizione 3

Struttura dell'insieme delle soluzioni di un'equazione omogenea del primo ordine.

L'insieme V delle soluzioni dell'equazione omogenea

$$y' + a(x)y = 0$$

È uno spazio vettoriale su \mathbb{R} di dimensione 1.

Indicando con $y_P(x)$ una soluzione particolare dell'equazione completa

$$y' + a(x)y = b(x)$$

Allora il suo integrale generale è

$$y(x) = y_P(x) + y_{om}(x) \quad y_{om}(x) \in V$$

2.3.1 Intervallo massimale

Si parte subito con il dire che determinare l'intervallo massimale non è un'operazione banale. Questo perché non esistono algoritmi (semplici) certi che consentono di ottenere un intervallo massimale. Tuttavia, lo studente può utilizzare il ragionamento ed eventuali intuizioni per capire quando una soluzione ha intervallo estendibile e quando esso è massimale.

Definizione 4

Il più ampio intervallo su cui la soluzione è definita si chiama **intervallo massimale**.

L'intervallo massimale è possibile determinarlo una volta che si è giunti al termine del problema di Cauchy (par. 2.3). Una volta concluso l'esercizio, avendo trovato l'integrale generale e la costante c , è necessario eseguire alcuni passaggi:

- Nell'integrale generale, sostituire la costante c trovata al termine dell'esercizio;
- Esplicitare la y tramite passaggi algebrici;
- Porre la condizione di esistenza;
- Studiare l'intervallo massimale con appositi ragionamenti.

Si procede presentando due esempi e ricordando che un intervallo, può essere esteso se rispetta certe condizioni.

Esempio 1

Dato il seguente problema di Cauchy:

$$\begin{cases} y' = \sqrt{y}e^{-x} \\ y(0) = 1 \end{cases}$$

Calcolare l'intervallo massimale.

Il problema è risolvibile con il metodo delle variabili separabili (par. 2.2):

$$\begin{aligned} y'(x) &= f(x)g(y) \\ f(x) &= e^{-x} \\ g(y) &= \sqrt{y} \end{aligned}$$

$$\int \frac{1}{\sqrt{y}} dy = \int e^{-x} dx + c$$

Si potrebbe tentare di calcolare una soluzione costante, ma risulterebbe evidente che l'unica soluzione costante, cioè $y = 0$, non è ammessa come soluzione del problema (condizione iniziale $y(0) = 1$). Per questo motivo, si procede con il metodo delle variabili separabili.

Si risolve l'integrale:

$$\begin{aligned}\int y^{-\frac{1}{2}} dy &= -e^{-x} + c \\ \downarrow \text{ si utilizza l'integrale notevole } \int x^n dx &= \frac{x^{n+1}}{n+1} \quad n \neq -1 \\ \frac{y^{\frac{1}{2}}}{\frac{1}{2}} &= -e^{-x} + c \\ 2\sqrt{y} &= -e^{-x} + c\end{aligned}$$

La soluzione trovata è l'integrale generale. Si conclude il problema di Cauchy trovando la costante c , quindi applicando la condizione iniziale $y(0) = 1$:

$$\begin{aligned}2\sqrt{1} &= -e^{-0} + c \\ 2 + 1 &= c \\ 3 &= c\end{aligned}$$

Adesso si calcola l'intervallo massimale:

- Si sostituisce nell'integrale generale la costante c :

$$2\sqrt{y} = -e^{-x} + 3$$

Si esplicita la y :

$$\begin{aligned}\sqrt{y} &= -\frac{e^{-x}}{2} + \frac{3}{2} \\ y &= \left(-\frac{e^{-x}}{2} + \frac{3}{2}\right)^2\end{aligned}$$

- Le condizioni d'esistenza del problema di Cauchy sono le seguenti:

$$\sqrt{y}e^{-x} \longrightarrow \underbrace{]-\infty, +\infty[}_{def.x} \times \overbrace{[0, +\infty[}^{def.y}$$

La y deve essere maggiore/uguale a zero, mentre la x non ha grosse restrizioni. L'intervallo massimale per definizione può essere identico o un sottoinsieme. Per trovarlo è necessario studiare il valore della y esplicitata al passaggio precedente. In questo caso, essa in zero ($y = 0$) non ha soluzione, per cui si cercano le soluzioni per $y > 0$.

- Andando a cercare una soluzione costante dell'equazione differenziale, ci si accorge che $g(y) = \sqrt{y}$ è uguale a zero solo se $y = 0$, e quindi essa sarebbe una soluzione costante del problema (ricordandosi quanto detto nel par. 2.2) poiché $g(y) = 0$ con $y = \bar{y}$. Tuttavia, $y = 0$ non è ammesso dal problema a causa della condizione iniziale $y(0) = 1$.

Per questo motivo, si cerca una soluzione tale che $y > 0$. E per farlo, si prende in considerazione la y trovata al passaggio precedente e si impone

una condizione:

$$\begin{aligned} -\frac{e^{-x}}{2} + \frac{3}{2} &> 0 \\ -e^{-x} &> -3 \\ e^{-x} &< 3 \\ -x &< \ln(3) \\ x &> -\ln(3) \end{aligned}$$

- Per ciascun valore di x che è maggiore di $-\ln(3)$, la y deve valere:

$$y = \left(-\frac{e^{-x}}{2} + \frac{3}{2} \right)^2$$

E per tutti gli altri casi? Nei casi in cui la x sia minore o uguale a $-\ln(3)$, la y dovrà valere 0, come confermato nel caso della soluzione costante $y = 0$.

Da queste considerazioni, è possibile rappresentare la soluzione del problema di Cauchy \bar{y} come:

$$\bar{y}(x) = \begin{cases} \left(-\frac{e^{-x}}{2} + \frac{3}{2} \right)^2 & \text{se } x > -\ln(3) \\ 0 & \text{se } x \leq -\ln(3) \end{cases}$$

Per cui l'intervallo massimale è $-\infty, +\infty$ e difatti si può estendere a destra e sinistra.

Esempio 2

Dato il seguente problema di Cauchy:

$$\begin{cases} y' - y^2 \cos(x) = 0 \\ y\left(\frac{\pi}{2}\right) = -1 \end{cases}$$

Calcolare l'intervallo massimale.

Il problema è risolvibile con il metodo delle variabili separabili (par. 2.2):

$$\begin{aligned} y'(x) - f(x)g(y) &= 0 \longrightarrow y'(x) = f(x)g(y) \\ f(x) &= \cos(x) \\ g(y) &= y^2 \end{aligned}$$

$$\int \frac{1}{y^2} dy = \int \cos(x) dx + c$$

Si potrebbe tentare di calcolare una soluzione costante, ma risulterebbe evidente che l'unica soluzione costante, cioè $y = 0$, non è ammessa come soluzione del problema (condizione iniziale $y\left(\frac{\pi}{2}\right) = -1$). Per questo motivo, si procede con

il metodo delle variabili separabili.

Si risolve l'integrale:

$$\int \frac{1}{y^2} dy = \int \cos(x) dx$$

$$\int y^{-2} dy = \int \cos(x) dx$$

$$\downarrow \text{ si utilizza l'integrale notevole } \int x^n dx = \frac{x^{n+1}}{n+1} \quad n \neq -1$$

$$\frac{y^{-1}}{-1} = \sin(x)$$

$$-y^{-1} = \sin(x)$$

$$y = -\frac{1}{\sin(x)} + c$$

La soluzione trovata è l'integrale generale. Si conclude il problema di Cauchy trovando la costante c , quindi applicando la condizione iniziale $y\left(\frac{\pi}{2}\right) = -1$:

$$-1 = -\frac{1}{\sin\left(\frac{\pi}{2}\right)} + c$$

$$-1 = -\frac{1}{1} + c$$

$$0 = c$$

Adesso si calcola l'intervallo massimale:

- Si sostituisce nell'integrale generale la costante c :

$$y = -\frac{1}{\sin(x)} + 0$$

- La condizione d'esistenza del problema di Cauchy sono le seguenti:

$$y^2 \cos(x) \longrightarrow \underbrace{]-\infty, +\infty[}_{def.x} \times \underbrace{]-\infty, +\infty[}_{def.y}$$

- A differenza dell'esempio precedente, in questo caso la x non può essere qualsiasi valore poiché c'è un \sin al denominatore che potrebbe causare una divisione per zero (impossibile). Per cui, la condizione d'esistenza è:

$$\sin(x) > 0$$

Calcolando il arcsin di 0, si ottiene:

$$x > \arcsin(0) \longrightarrow x > 0$$

Ma attenzione! Perché il valore \sin si può annullare anche con altri valori di x , come per esempio π , per cui:

$$0 < x < \pi$$

Questo risulta l'intervallo massimale, ovviamente estremi esclusi.

2.3.2 Equazioni differenziali lineari del secondo ordine

Le **equazioni differenziali lineari del secondo ordine** nella forma standard sono composte nel seguente modo:

$$y''(x) + a(x)y'(x) + b(x)y(x) = f(x)$$

Con $a(x), b(x), f(x) \in \mathcal{C}^0(I)$.

Il problema di Cauchy per una equazione lineare del secondo ordine è composto nel seguente modo:

$$\begin{cases} y''(x) + a(x)y'(x) + b(x)y(x) = f(x) \\ y(x_0) = y_0 \\ y'(x_0) = v_0 \end{cases}$$

Definizione 5

Teorema di esistenza e unicità globale per equazioni lineari del secondo ordine.

Si consideri l'equazione differenziale lineare

$$y''(x) + a(x) \cdot y'(x) + b(x) \cdot y(x) = f(x)$$

Con $a(x), b(x)$ e $f(x)$ funzioni continue su un intervallo I detta retta reale. Se $x_0 \in I$, allora il problema:

$$\begin{cases} y''(x) + a(x)y'(x) + b(x)y(x) = f(x) \\ y(x_0) = y_0 \\ y'(x_0) = v_0 \end{cases}$$

Ammette un'unica soluzione in I .

Definizione 6

Struttura dell'insieme delle soluzioni di un'equazione omogenea del secondo ordine

L'insieme V delle soluzioni di un'equazione differenziale lineare omogenea del secondo ordine è uno spazio vettoriale su \mathbb{R} di dimensione 2.

L'insieme S delle soluzioni dell'equazione completa è una varietà lineare:

$$S = \{y_P(x) + y_{om}(x) : y_{om}(x) \in V\}$$

In cui $y_P(x)$ è una soluzione particolare dell'equazione completa.

Per risolvere questo tipo di equazioni, si utilizza il **metodo di somiglianza o dei coefficienti indeterminati** (par. 2.4).

2.4 Metodo di somiglianza o dei coefficienti indeterminati

Il metodo di somiglianza o dei coefficienti indeterminati è una tecnica che consente di risolvere le equazioni differenziali lineari del secondo ordine rapidamente.

Non esiste un'unica tecnica risolutiva, ma è necessario avere a disposizione una serie di **pattern risolutivi**. Il motivo è dovuto al fatto che ogniqualvolta si presenti un'equazione differenziale lineare del secondo grado, si eseguirà un *matching* tra i *pattern risolutivi* che si hanno a disposizione e l'equazione risultante (in parole povere, l'espressione a destra dell'uguale).

Tipo	Equazione differenziale	Soluzione particolare
Monomio	$y'' + y' - 2y = 5$	$y_P(x) = a$
Primo grado	$y'' + y' - 2y = x + 2$	$y_P(x) = ax + b$
Secondo grado	$y'' + 3y' + 2y = 2x^2 - 1$	$y_P(x) = ax^2 + bx + c$
Esponenziale	$y'' + 3y' - 2y = 3e^{-x}$	$y_P(x) = ae^{-x}$
	$y'' - 3y' + 2y = 3e^{-x} \cdot x$	$y_P(x) = (ax + b)e^{-x}$
	$y'' - 3y' + 2y = 3e^x$	$y_P(x) = x \cdot ae^x$
	$y'' - 3y' + 2y = 3e^{2x} \cdot x$	$y_P(x) = (ax + b)e^{2x} \cdot x$
Coseno/Seno	$y'' + y' = \cos(2x)$	$y_P(x) = a \cdot \cos(2x) + b \cdot \sin(2x)$

Tabella 1: Pattern risolutivi del metodo di somiglianza.

A questi pattern è necessario aggiungere alcuni casi che modificano la soluzione particolare. **Attenzione:** questi casi modificano la soluzione particolare scelta! Nella tabella 2, si indicano con λ le soluzioni dell'equazione caratteristica (in parole povere l'equazione a sinistra dell'uguale).

Un altro caso particolare è il **principio di sovrapposizione**. In questo caso, basta risolvere ogni fattore come un'equazione a sé stante. Per cui la soluzione particolare si compone nel seguente modo:

$$y_P(x) = y_{P_1}(x) + y_{P_2}(x)$$

Per esempio, data l'equazione:

$$y'' + 6y' + 8y = e^{2x} + \sqrt{\pi}x^2$$

Si risolve:

$$y'' + 6y' + 8y = e^{2x}$$

E successivamente:

$$y'' + 6y' + 8y = \sqrt{\pi}x^2$$

λ	Equazione differenziale	Che cosa viene modificato
<p>Nel caso in cui la soluzione dell'equazione caratteristica è uguale a zero, si moltiplica la soluzione particolare per x. Quest'ultima viene elevata ad un valore pari al numero di volte che essa annulla l'equazione caratteristica.</p> <p>Nell'esempio sottostante, la x viene elevata ad 1 poiché le soluzioni dell'equazione caratteristica sono $\lambda_1 = 0$ e $\lambda_2 = -1$. Dunque, λ_1 annulla soltanto una volta l'equazione caratteristica (chiamata formalmente molteplicità algebrica).</p> <p><u>Attenzione:</u> la regola viene applicata solo ai polinomi di primo e secondo grado.</p>		
$\lambda = 0$	$y'' + y' = x + 2$	$y_P(x) = (ax + b)x^1$
<p>Nel caso in cui le soluzioni dell'equazione caratteristica siano uguali tra di loro, si modifica la soluzione generale aggiungendo una x.</p> <p>Nell'esempio sottostante, le soluzioni dell'equazione caratteristica sono $\lambda_1 = \lambda_2 = 1$ per cui viene aggiunta una x nella soluzione generale.</p>		
$\lambda_1 = \lambda_2$	$y'' - 2y' + y = (x - 1)^2$	$y(x) = y_P(x) + c_1 e^x + c_2 x e^x$
<p>Nel caso in cui le soluzioni dell'equazione caratteristica siano uguali al termine dell'esponenziale ($e^{\alpha x}$) presente a destra dell'uguale dell'equazione caratteristica, alla soluzione particolare viene moltiplicata una x elevata ad un valore pari alla sua molteplicità algebrica.</p> <p>Nell'esempio sottostante, le soluzioni dell'equazione caratteristica sono $\lambda_1 = \alpha$ e $\lambda_2 = \alpha$. E dato che il valore di λ_n compare nell'esponenziale dell'equazione caratteristica, viene aggiunta una x.</p> <p><u>Attenzione:</u> la regola vale solo se l'esponenziale ha una x tra i suoi termini, quindi non è valida per esempio con e^2. In generale deve essere: $e^{\alpha x}$</p>		
$\lambda_1 = \alpha$	$y'' - 5y' + 6y = 3xe^{2x}$	$y_P(x) = x \cdot [e^{2x}(ax + b)]$
<p>Nel caso in cui le soluzioni dell'equazione caratteristica siano numeri immaginari e uguali: al termine dell'esponenziale ($e^{\alpha x}$) e al termine del seno/coseno ($\cos(\beta x)/\sin(\beta x)$); allora viene aggiunta una x alla soluzione particolare.</p>		
$\lambda = \alpha \pm \beta i$	$y'' \dots = e^{\alpha x} \cos(\beta x)$ $y'' \dots = e^{\alpha x} \sin(\beta x)$	$y_P(x) = x \cdot e^{\alpha x} (\cos(\beta x) + \sin(\beta x))$

Tabella 2: Casi particolari della λ nel metodo di somiglianza.

2.5 Metodo di variazione delle costanti

Il **metodo di variazione** delle costanti è una tecnica più generale che consente di ricavare una soluzione particolare dell'equazione completa, qualunque sia la forma del termine forzante (cioè quello a destra dell'uguale).

Data l'equazione differenziale lineare del secondo ordine:

$$y'' + ay' + by = f(x)$$

Dopo aver ottenuto la soluzione particolare con il metodo di somiglianza (par. 2.4):

$$y_P(x) = c_1(x) y_1(x) + c_2(x) y_2(x)$$

Si possono ottenere le due costanti grazie a queste operazioni tra matrici:

$$\underbrace{\begin{bmatrix} y_1(x) & y_2(x) \\ y_1'(x) & y_2'(x) \end{bmatrix}}_{\text{Wronskiana}} \cdot \begin{bmatrix} c_1'(x) \\ c_2'(x) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ f(x) \end{bmatrix}$$

Attenzione, in questo caso le costanti sono derivate, per cui è necessario integrarle per ottenere la soluzione finale.

Esempio

Determinare l'integrale generale dell'equazione:

$$y'' + y = \sin(x)$$

Le soluzioni dell'equazione caratteristica sono:

$$\frac{-0 \pm \sqrt{0^2 - 4 \cdot 1 \cdot 1}}{2} = \frac{\pm \sqrt{-4}}{2} = \frac{\pm 2i}{2} = \pm i$$

La soluzione generale dunque è:

$$y(x) = y_P(x) + c_1 e^{i \cdot x} + c_2 e^{-i \cdot x}$$

Per ottenere la soluzione particolare viene utilizzato il metodo di somiglianza:

$$y_P(x) = a \cdot \cos(x) + b \cdot \sin(x)$$

Adesso viene utilizzato il metodo di variazione per ottenere le costanti. Quindi si costruiscono le matrici:

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} y_1(x) & y_2(x) \\ y_1'(x) & y_2'(x) \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} a'(x) \\ b'(x) \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} 0 \\ f(x) \end{bmatrix} \\ \begin{bmatrix} \cos(x) & \sin(x) \\ -\sin(x) & \cos(x) \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} a' \\ b' \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} 0 \\ \sin(x) \end{bmatrix} \\ \begin{bmatrix} a' \\ b' \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} \cos(x) & -\sin(x) \\ \sin(x) & \cos(x) \end{bmatrix}^{-1} \cdot \begin{bmatrix} 0 \\ \sin(x) \end{bmatrix} \\ \begin{bmatrix} a' \\ b' \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} -\sin^2(x) \\ \cos(x) \sin(x) \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Per ottenere le costanti a e b è necessario integrare le derivate appena trovare, per cui:

$$\begin{aligned}
 a &= \int -\sin^2(x) \, dx \\
 &\downarrow \text{ si utilizza l'integrale fondamentale } \int \sin^2(x) \, dx = \int \frac{1 - \cos(2x)}{2} \, dx \\
 &= - \int \frac{1 - \cos(2x)}{2} \, dx \\
 &= - \int \frac{1}{2} - \frac{\cos(2x)}{2} \, dx \\
 &= - \left(\int \frac{1}{2} \, dx - \int \frac{\cos(2x)}{2} \, dx \right) \\
 &= - \left(\frac{1}{2}x - \frac{1}{2} \cdot \int \cos(2x) \, dx \right) \\
 &\downarrow \text{ si ricorda il risultato della seguente derivata } \frac{d}{dx} \sin(5x) = 5 \cos(5x) \\
 &= -\frac{1}{2}x - \left(-\frac{1}{2} \cdot \frac{\sin(2x)}{2} \right) \\
 &= -\frac{1}{2}x + \frac{\sin(2x)}{4}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 b &= \int \cos(x) \sin(x) \, dx \\
 &\downarrow \text{ si utilizza il metodo di sostituzione } t = \sin(x) \quad dx = \frac{1}{t'} \, dt \\
 &= \int \cos(x) \cdot t \cdot \frac{1}{\cos(x)} \, dt \\
 &= \int \cancel{\cos(x)} \cdot t \cdot \frac{1}{\cancel{\cos(x)}} \, dt \\
 &= \int t \, dt \\
 &= \frac{t^2}{2} \\
 &\downarrow \text{ si conclude il metodo di sostituzione} \\
 &= \frac{\sin^2(x)}{2} + c
 \end{aligned}$$

Per cui, andando a sostituire i due risultati nella soluzione particolare, è possibile ottenere anche la soluzione generale:

$$\begin{aligned}
 y_P(x) &= \left(-\frac{1}{2}x + \frac{\sin(2x)}{4} \right) \cos(x) + \left(\frac{\sin^2(x)}{2} \right) \sin(x) \\
 y(x) &= y_P(x) + c_1 e^{i \cdot x} + c_2 e^{-i \cdot x}
 \end{aligned}$$

2.6 Sistemi di equazioni differenziali

Nel corso di Analisi II vengono affrontati sistemi lineari del primo ordine a coefficienti costanti, quindi nella forma del tipo:

$$\begin{cases} x'(t) = ax(t) + by(t) + f_1(x) \\ y'(t) = cx(t) + dy(t) + f_2(x) \end{cases}$$

Dove $a, b, c, d \in \mathbb{R}$ e $x \in I$.

La **risoluzione** dei **sistemi di equazioni differenziali** prevede di risolvere la seguente equazione matriciale:

$$\begin{aligned} \mathbf{X}' &= A\mathbf{X} + \mathbf{F} \\ \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} f_1(x) \\ f_2(x) \end{bmatrix} \end{aligned} \quad (7)$$

Nel caso i valori $f_1(x)$ e $f_2(x)$ siano nulli, cioè uguali a zero, il sistema viene detto **omogeneo**:

$$\mathbf{X}' = A\mathbf{X}$$

In questo caso, calcolando gli autovalori (vedere esempio a fine paragrafo se non si ricorda come calcolare gli autovalori) della matrice A :

$$\det(A - \lambda \cdot I) = 0 \rightarrow \det\left(\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} - \lambda \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}\right) = 0$$

è possibile trovare una forma dell'integrale generale particolare. Si ricorda che il determinante di una matrice quadrata 2×2 è possibile calcolarlo eseguendo una somma tra la moltiplicazione dei valori della diagonale principale e tra la moltiplicazione dei valori della diagonale secondaria.

Definizione 7

Siano λ_1 e λ_2 due autovalori distinti della matrice A del sistema omogeneo e siano \mathbf{K}_1 e \mathbf{K}_2 i corrispondenti autovettori. Dunque, l'integrale generale di un sistema di equazioni differenziali sull'intervallo $(-\infty, +\infty)$ è dato da:

$$\mathbf{X} = c_1 \mathbf{K}_1 e^{\lambda_1 t} + c_2 \mathbf{K}_2 e^{\lambda_2 t}$$

Esempio

Risolvere il seguente sistema:

$$\begin{cases} x'(t) = 2x(t) + 3y(t) \\ y'(t) = 2x(t) + y(t) \end{cases}$$

Innanzitutto, si può osservare immediatamente che è un sistema omogeneo poiché mancano i termini $f_{1,2}(x)$ (vedi l'eq. 7). Si procede con la costruzione della matrice A e il calcolo dei suoi autovalori:

$$\begin{aligned} A &= \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} \\ \det \left(\begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} - \lambda \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \right) &= 0 \\ \det \left(\begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \lambda \end{bmatrix} \right) &= 0 \\ \det \left(\begin{bmatrix} 2-\lambda & 3 \\ 2 & 1-\lambda \end{bmatrix} \right) &= 0 \\ (2-\lambda) \cdot (1-\lambda) - 3 \cdot 2 &= 0 \\ 2 - 2\lambda - \lambda + \lambda^2 - 6 &= 0 \\ \lambda^2 - 3\lambda - 4 &= 0 \\ \frac{3 \pm \sqrt{25}}{2} &= \lambda_1 = 4; \quad \lambda_2 = -1 \end{aligned}$$

Si conclude l'esercizio calcolando i rispettivi autovalori, ovvero sostituendo le due λ all'interno delle matrici precedenti:

$$\begin{aligned} \lambda_1 = 4 &\longrightarrow \left(\begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 4 \end{bmatrix} \right) \cdot \begin{bmatrix} k_1 \\ k_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \\ &\quad \begin{bmatrix} -2 & 3 \\ 2 & -3 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} k_1 \\ k_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Per ottenere la soluzione generale si applica rapidamente l'eliminazione di Gauss:

$$\left(\begin{array}{cc|c} -2 & 3 & 0 \\ 2 & -3 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{E_{1,2}(1)} \left(\begin{array}{cc|c} -2 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

Risolvendo la seguente equazione ottenuta grazie alla EG:

$$-2k_1 + 3k_2 = 0 \longrightarrow 2k_1 = 3k_2 \longrightarrow k_1 = \frac{3}{2}k_2$$

Si ottiene la soluzione generale:

$$\begin{pmatrix} \frac{3}{2}k_2 \\ k_2 \end{pmatrix} = \left\{ k_2 \cdot \begin{pmatrix} \frac{3}{2} \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

Dove $\begin{pmatrix} \frac{3}{2} \\ 1 \end{pmatrix}$ è un autovalore di $\lambda_1 = 4$.

$$\begin{aligned} \lambda_2 = -1 \quad \longrightarrow \quad & \left(\begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \right) \cdot \begin{bmatrix} k_1 \\ k_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \begin{bmatrix} 3 & 3 \\ 2 & 2 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} k_1 \\ k_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Adesso EG:

$$\left(\begin{array}{cc|c} 3 & 3 & 0 \\ 2 & 2 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow[E_2(-\frac{1}{2})]{E_1(\frac{1}{3})} \left(\begin{array}{cc|c} 1 & 1 & 0 \\ -1 & -1 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{E_{1,2}(1)} \left(\begin{array}{cc|c} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

La soluzione generale è:

$$\begin{aligned} k_1 + k_2 = 0 \quad \rightarrow \quad k_1 = -k_2 \\ \begin{pmatrix} -k_2 \\ k_2 \end{pmatrix} = \left\{ k_2 \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \end{aligned}$$

Dove $\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$ è un autovalore di $\lambda_2 = -1$.

L'esercizio si conclude scrivendo l'integrale generale del sistema di equazioni differenziali lineari del primo ordine:

$$\mathbf{X} = c_1 \begin{pmatrix} \frac{3}{2} \\ 1 \end{pmatrix} e^{4t} + c_2 \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} e^{-t}$$

Si noti bene che l'integrale generale non è unico, infatti è possibile che gli autovalori siano diversi. Per esempio, anche il seguente integrale generale è ammesso:

$$\mathbf{X} = c_1 \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix} e^{4t} + c_2 \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} e^{-t}$$

2.7 Esercizi

2.7.1 Variabili separabili e problema di Cauchy

Esame 21 giugno 2023 - Gruppo A

Determinare la soluzione del seguente problema di Cauchy

$$\begin{cases} y' = 6x + 6xy^2 \\ y(2) = 0 \end{cases}$$

e indicare il più ampio intervallo su cui tale soluzione è definita.

Data l'equazione differenziale, non è possibile risolverla direttamente utilizzando le variabili separabili poiché dovrebbe essere nella forma del tipo $y' = f(t)g(y)$ (vedi eq. 5). Per cui, si raccoglie a fattore comune:

$$\begin{cases} y' = 6x(1 + y^2) \\ y(2) = 0 \end{cases}$$

E a questo punto è possibile applicare le variabili separabili. Si scrive l'integrale (vedi eq. 6):

$$\int \frac{1}{1 + y^2} dy = \int 6x dx$$

E si risolvono entrambe le parti utilizzando gli integrali immediati (par. 1.3.1):

$$\arctan(y) = 3x^2 + c$$

Per trovare l'integrale generale, si trova c applicando la condizione iniziale del problema di Cauchy:

$$\begin{aligned} \arctan(0) &= 3 \cdot 2^2 + c \\ 0 &= 12 + c \\ -12 &= c \end{aligned}$$

E si esplicita la y :

$$\begin{aligned} \arctan(y) &= 3x^2 - 12 \\ \tan(3x^2 - 12) &= y \end{aligned}$$

La prima parte dell'esercizio è conclusa. Si procede adesso con il calcolo dell'intervallo massimale.

La funzione \tan , in generale, è definita tra $\pm \frac{\pi}{2}$ (vedi figura 1), quindi l'argomento della funzione deve essere compreso tra:

$$-\frac{\pi}{2} < 3x^2 - 12 < \frac{\pi}{2}$$

Adesso il ragionamento da fare per capire l'intervallo massimale non è banale. Inizialmente, magari presi dalla furia in sede d'esame, si potrebbe cadere nella

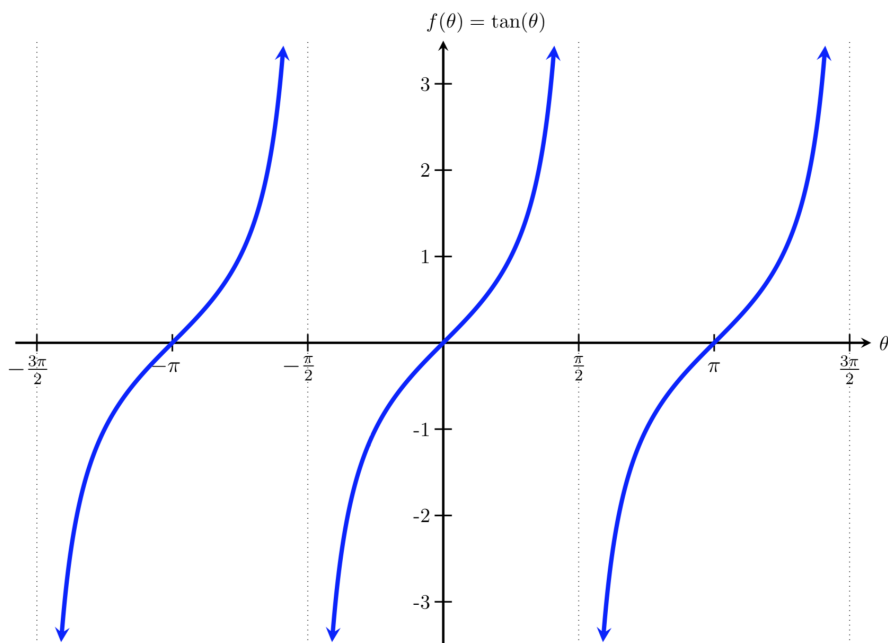


Figura 1: Grafico della funzione \tan ([fonte](#)).

tentazione di procedere immediatamente con l'esplicitazione della x :

$$\begin{aligned}
 3x^2 - 12 &< \frac{\pi}{2} \\
 3x^2 &< \frac{\pi}{2} + 12 \\
 x^2 &< \frac{\pi}{6} + 4 \\
 x &< \sqrt{\frac{\pi}{6} + 4}
 \end{aligned}$$

E a specchio anche l'altra parte (non si riportano i calcoli perché basta cambiare il segno...). Lo studente potrebbe erroneamente concludere dicendo che questo è l'intervallo massimale:

$$\sqrt{-\frac{\pi}{6} + 4} < x < \sqrt{\frac{\pi}{6} + 4}$$

E in parte è vero, perché nei pressi di $x = 2$, dove l'equazione $3x^2 - 12$ si annulla, la precedente disuguaglianza è sensata. Ma *attenzione* all'argomento della funzione \tan ! L'equazione $3x^2 - 12$ si annulla con i valori di $x = \pm 2$. Questo significa che vicino ai valori in cui si annulla, la x potrebbe avere dei valori che interessano le condizioni dell'intervallo massimale che si sta prendendo in considerazione.

Nel dettaglio, con $x = 2$ la seguente disuguaglianza è sensata:

$$\sqrt{-\frac{\pi}{6} + 4} < x < \sqrt{\frac{\pi}{6} + 4}$$

Per convincersi di ciò, si prenda come esempio $x = 2.1$, la disuguaglianza è vera:

$$1.8645 \dots < 2.1 < 2.1268 \dots$$

Con $x = -2$ non è più sensata, poiché prendendo come valore $x = -2.1$ e sostituendola nell'intervallo trovato inizialmente:

$$-\frac{\pi}{2} < 3(-2.1)^2 - 12 < \frac{\pi}{2}$$

$$-1.57 \dots < 1.23 < 1.57$$

La disuguaglianza è vera, mentre con quella trovata esplicitando la x no:

$$1.8645 \dots < -2.1 < 2.1268 \dots$$

Per renderla vera, basta semplicemente affermare che l'intervallo massimale dipende dalla condizione iniziale:

$$-\sqrt{\frac{\pi}{6} + 4} < x < -\sqrt{-\frac{\pi}{6} + 4} \quad \vee \quad \sqrt{-\frac{\pi}{6} + 4} < x < \sqrt{\frac{\pi}{6} + 4}$$

Si riportano qui i grafici della funzione $3x^2 - 12$ e dell'intervallo massimale. Ed è interessante notare come il “buco” tra i due intervalli sia causato dalla funzione che con quei valori di x decresce a tal punto da non rispettare più la disuguaglianza.

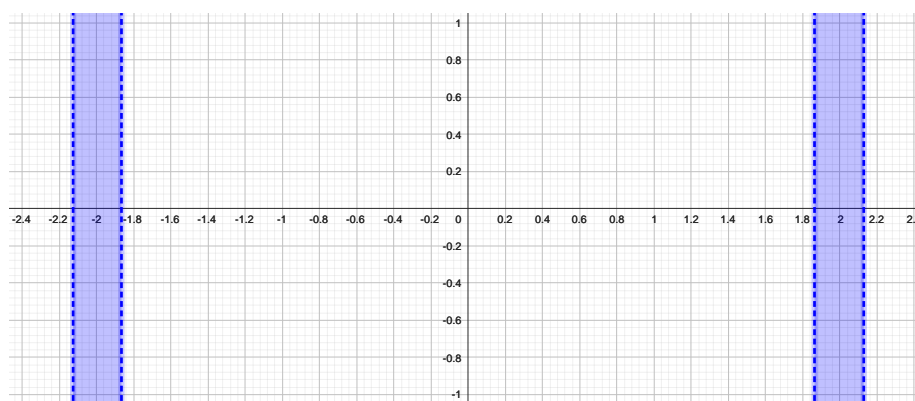


Figura 2: Grafico dell'intervallo massimale.

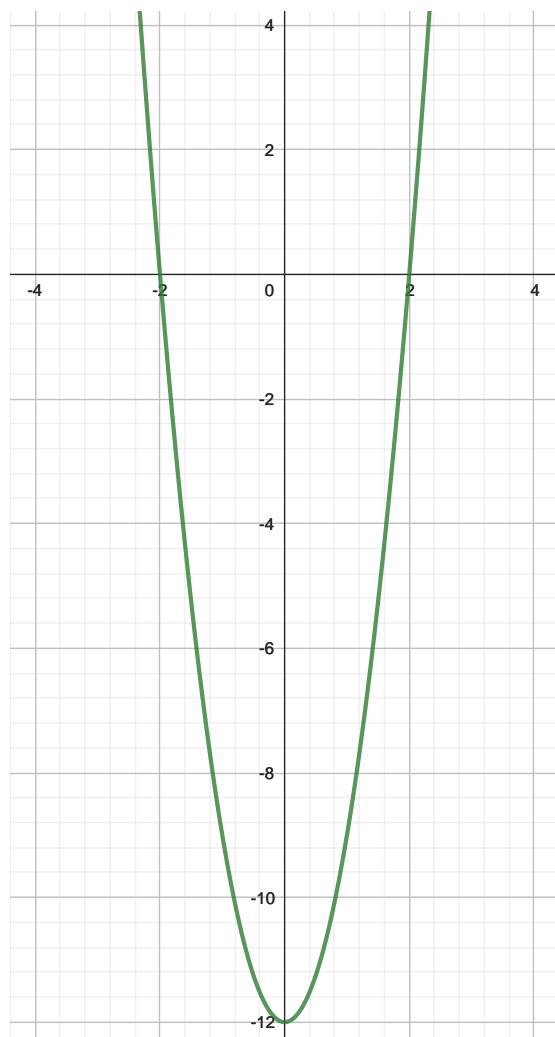


Figura 3: Grafico della funzione $3x^2 - 12$.

2.7.2 Metodo di somiglianza e problema di Cauchy

Work in progress...

3 Spazi funzionali

Gli spazi funzionali sono il secondo argomento trattato durante il corso di Analisi II. È un argomento importante dal punto di vista teorico poiché ha stretto contatto con l'esercizio d'esame.

3.1 Lo spazio \mathbb{R}^n

Lo spazio \mathbb{R}^n viene identificato nel seguente modo:

$$\mathbb{R}^n = \{x = (x_1, x_2, \dots, x_n) : x_i \in \mathbb{R}, 1 \leq i \leq n\}$$

Per comodità, quando $n = 2, 3$, verrà utilizzata la notazione:

$$(x, y) \in \mathbb{R}^2 \quad (x, y, z) \in \mathbb{R}^3$$

Lo spazio \mathbb{R}^n è uno **spazio vettoriale normato**. Si approfondisce il significato di questi termini. Con *spazio vettoriale* si intende che vi sono alcune operazioni definite:

$$\begin{aligned} \text{Dato:} \quad x &= (x_1, x_2, \dots, x_n) \\ \text{Dato:} \quad y &= (y_1, y_2, \dots, y_n) \\ \text{Somma:} \quad x + y &= (x_1 + y_1, x_2 + y_2, \dots, x_n + y_n) \\ \text{Prodotto per uno scalare:} \quad \alpha x &= (\alpha x_1, \alpha x_2, \dots, \alpha x_n) \quad \alpha \in \mathbb{R} \\ \text{Prodotto scalare:} \quad x \cdot y &= \sum_{i=1}^n x_i \cdot y_i \end{aligned}$$

Invece, con *normato* si intende che è possibile definire all'interno dello spazio \mathbb{R}^n una **norma**, ovvero una funzione del tipo:

$$\begin{aligned} \|\cdot\| : \mathbb{R}^n &\rightarrow \mathbb{R} \\ x &\mapsto \|x\| \end{aligned}$$

Che possiede le seguenti proprietà:

- $\|x\| \geq 0$ per ogni $x \in \mathbb{R}^n$; $\|x\| = 0$ se e solo se il vettore x è tutto nullo, cioè $x = (0, 0, \dots, 0)$.

In “matematica”:

$$\|x\| \geq 0, \quad \forall x \in \mathbb{R}^n; \quad \|x\| = 0 \iff x = (0, 0, \dots, 0)$$

- $\|\lambda x\| = |\lambda| \|x\|$, per ogni $x \in \mathbb{R}^n$ e per ogni $\lambda \in \mathbb{R}$.

In “matematica”:

$$\|\lambda \cdot x\| = |\lambda| \cdot \|x\| \quad x \in \mathbb{R}^n, \lambda \in \mathbb{R}$$

- $\|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|$, per ogni x e y appartenente a \mathbb{R}^n .

In “matematica”:

$$\|x + y\| = \|x\| + \|y\| \quad x, y \in \mathbb{R}^n$$

Nella pratica, una p -esima norma in \mathbb{R}^n è rappresentata come:

$$\|x\|_p = \left(\sum_{i=1}^n |x_i|^p \right)^{\frac{1}{p}} = \sqrt[p]{\sum_{i=1}^n |x_i|^p} \quad (8)$$

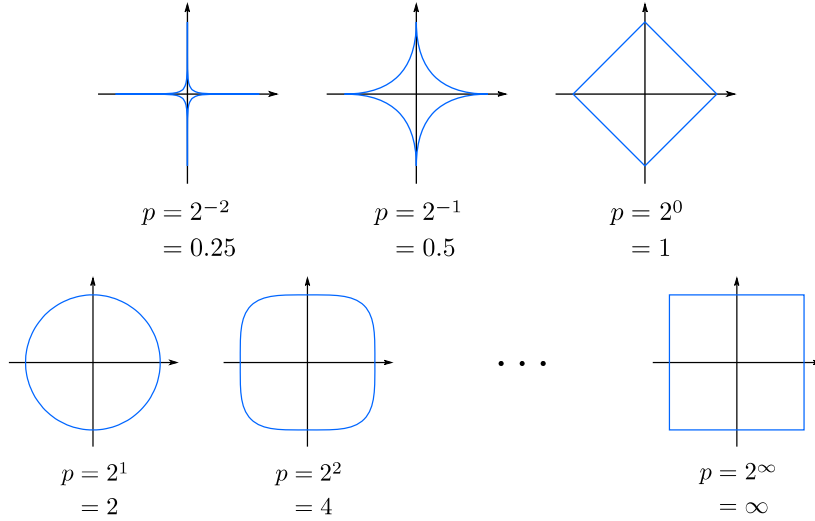


Figura 4: Alcune rappresentazioni di norme in due dimensioni (\mathbb{R}^2).

Il concetto di norma consente di mettere a fuoco che cosa si intende per “**lunghezza**” di un vettore o “**distanza**” di un punto dall’origine. **Per esempio**, nella seguente figura, ipotizzando che sia possibile muoversi solo lungo le linee del reticolo, la “distanza” tra i due punti è 7 e non $\sqrt{29}$ (teorema di pitagora, $\sqrt{5^2 + 2^2}$). Questo perché banalmente viene sommata l’ascissa con l’ordinata, ovvero 5 (x) e 2 (y).

$$(x_1, x_2) = (5, 2) \longrightarrow \|x\|_1 = \left(\sum_{i=1}^2 |x_i|^1 \right)^{\frac{1}{1}} = 5 + 2 = 7$$

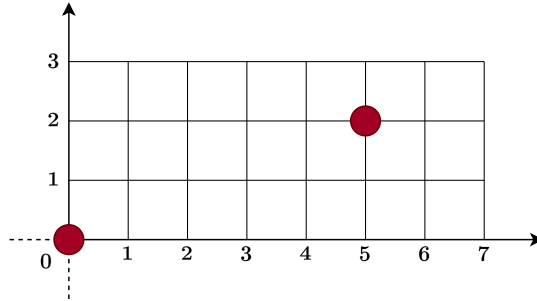


Figura 5: Esempio di norma.

E tra tutte le norme esistenti, la **norma euclidea** è la più interessante:

$$||x||_2 = \sqrt{x \cdot x} = \sqrt{\sum_{i=1}^n x_i^2} \quad (9)$$

Un'altra disuguaglianza interessante è la **disuguaglianza di Cauchy-Schwarz**. Per ogni $x, y \in \mathbb{R}^n$ si ha:

$$|x \cdot y| \leq ||x|| \cdot ||y|| \quad (10)$$

Il motivo per cui sono stati introdotti questi concetti è evidente con il prossimo paragrafo.

3.2 Spazio metrico e distanza (euclidea)

Definizione 1

Un insieme X si dice **spazio metrico** se è definita un'applicazione, chiamata **distanza** o **metrica**

$$d : X \times X \rightarrow \mathbb{R}$$

Tale che per ogni $x, y, z \in X$ valgono le seguenti proprietà:

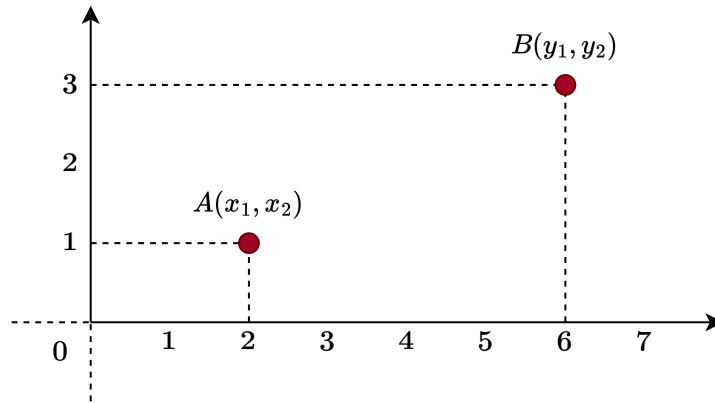
- $d(x, y) \geq 0$; $d(x, y) = 0 \iff x = y$
- $d(x, y) = d(y, x)$
- $d(x, y) \leq d(x, z) + d(z, y)$

Si sottolinea che uno spazio metrico è una coppia insieme-distanza o metrica, ovverosia $d(X, d)$. Questo perché su uno stesso insieme X potrebbero definirsi più metriche diverse (d_1, d_2, d_3, \dots) .

Particolarmente interessante è la **distanza euclidea** che viene indotta dalla norma euclidea (equazione 9):

$$d(x, y) = \|x - y\| = \sqrt{\sum_{i=1}^n (x_i - y_i)^2} \quad (11)$$

Un **esempio** chiarificatore può essere la distanza euclidea tra i due punti presenti nella seguente figura:



La distanza dunque viene calcolata come (ricordando che $n = 2$ intuibile dal pedice massimo delle variabili nel grafico):

$$d(A, B) = \sqrt{(x_1 - y_1)^2 + (x_2 - y_2)^2}$$

Nonostante le notazioni classiche utilizzino (x, y) per rappresentare i punti, in questo caso è necessario utilizzare la notazione in figura poiché in caso di dimensioni più grandi (quindi di n maggiori) risulta poco efficiente.

3.3 Topologia in \mathbb{R}^n

3.3.1 Palla aperta

Definizione 2

Se (X, d) è uno spazio metrico e $x \in X$, si chiama **intorno sferico di x** (o **palla di centro x**) di raggio r l'insieme:

$$B(x, r) = \{y \in X : d(x, y) < r\} \quad (12)$$

È possibile esprimere una **palla aperta** di centro \bar{x} e raggio $r > 0$ più chiaramente come:

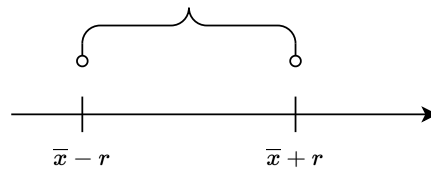
$$B_r(\bar{x}) = \{x \in \mathbb{R}^n : \|x - \bar{x}\| < r\} \quad (13)$$

Per **esempio**:

- Una palla aperta di centro x con $n = 1$ è:

$$B_r(\bar{x}) = \{x \in \mathbb{R} : |x - \bar{x}| < r\} = \{x \in \mathbb{R} : \bar{x} - r < x < \bar{x} + r\}$$

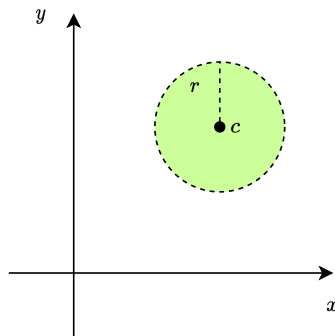
Che graficamente è:



- Una palla aperta di centro x con $n = 2$ (con (x_0, y_0) si indica il centro, $x_0, y_0 \in \mathbb{R}$) è:

$$\begin{aligned} B_r(c) &= \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 : \sqrt{(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2} < r \right\} \\ &= \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 : (x - x_0)^2 + (y - y_0)^2 < r^2 \right\} \end{aligned}$$

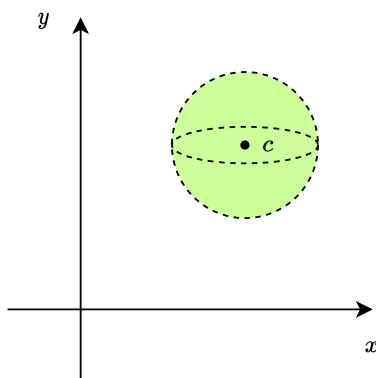
Che graficamente è:



- Una palla aperta di centro x con $n = 3$ (con (x_0, y_0, z_0) si indica il centro, $x_0, y_0, z_0 \in \mathbb{R}$) è:

$$\begin{aligned} B_r(c) &= \left\{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : \sqrt{(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2 + (z - z_0)^2} < r \right\} \\ &= \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 : (x - x_0)^2 + (y - y_0)^2 + (z - z_0)^2 < r^2 \right\} \end{aligned}$$

Che graficamente è:



Si presenta anche un esercizio.

Esercizio

Rappresentare graficamente:

$$\{x \in \mathbb{R}^2 : \|x\| < 1\}$$

Dalla definizione di palla aperta (equazione 12, ma più evidente nell'equazione informale 13) si ricava che il raggio è uguale a $r = 1$. Inoltre, il termine \bar{x} , che rappresenta le coordinate del centro della palla, non è presente, dunque si deduce che sia uguale a zero ($\|x - \bar{x}\| = \|x - 0\| = \|x\|$).

Dall'esempio in figura a pagina 52, la norma, ovvero $\|x\|$, si rappresenta sommando le sue coordinate (come nell'equazione 8). Per cui, per rappresentare $\|x\| < 1$, si deve affermare che:

$$\|x\| < 1 \longrightarrow |x_1| + |x_2| < 1$$

Con x_1 che rappresenta l'asse delle x e x_2 che rappresenta l'asse delle y .

La rappresentazione grafica è possibile vederla chiaramente a pagina 52 in cui è possibile osservare alcune rappresentazioni di norma in due dimensioni.

3.3.2 Intorno di un punto

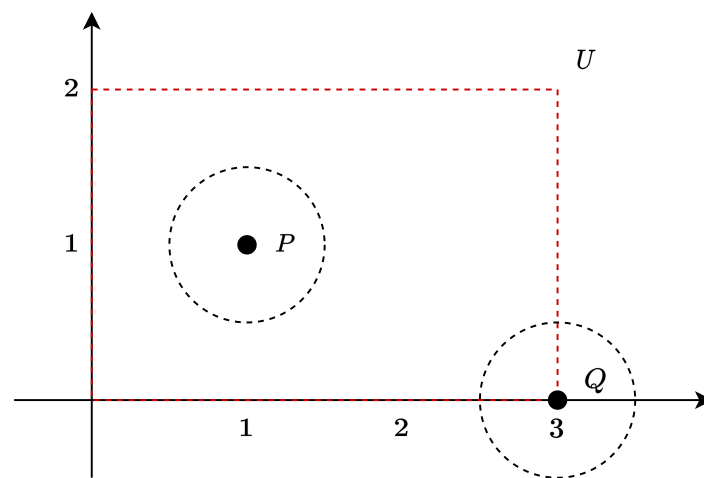
L'**intorno di un punto** \bar{x} si definisce come:

$$U \subseteq \mathbb{R}^n$$

Se esiste $r > 0$ (cioè un raggio maggiore di zero) tale per cui una palla aperta di centro \bar{x} è contenuta in U :

$$B_r(\bar{x}) \subseteq U$$

Esempio



Dato l'insieme:

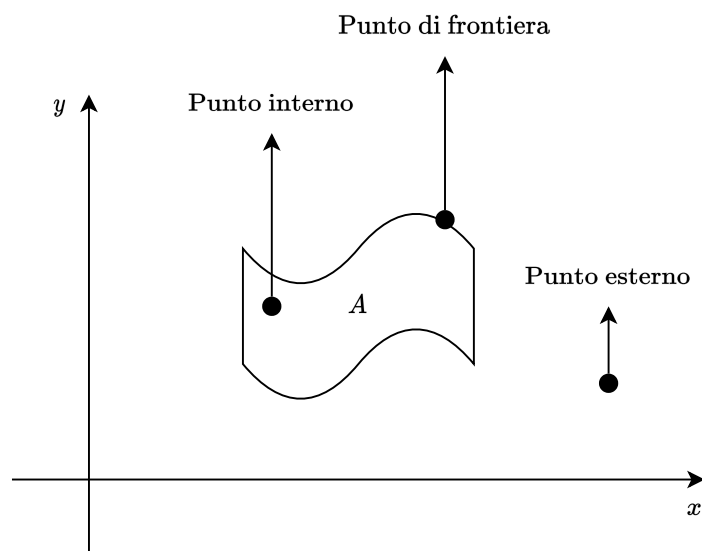
$$U = (0, 3) \times (0, 2)$$

Esso è un intorno di P poiché $B_{\frac{1}{2}}(P) \subseteq U$. Al contempo, U non è un intorno di Q poiché non esiste un raggio appartenente a \mathbb{R}^+ tale che una palla con quel raggio sia contenuta dentro U :

$$\nexists r \in \mathbb{R}^+ \text{ t.c. } B_r(Q) \subseteq U$$

Infatti con $\left(3 + \frac{r}{2}, 0\right) \in B_r(Q)$ per ogni $r > 0$, viene di conseguenza che $\left(3 + \frac{r}{2}, 0\right) \notin U$.

3.3.3 Punti interni, esterni e di frontiera



- Un punto P è **interno** ad A se esiste un raggio $r > 0$ tale che la sua palla sia contenuta in A .

$$r > 0 \text{ t.c. } B_r(P) \subseteq A \implies P \text{ è interno ad } A$$

L'**insieme** dei punti interni all'insieme A è rappresentato con il simbolo $\overset{\circ}{A}$ o con la scritta $\text{int}(A)$.

- Un punto P è **esterno** ad A se è un punto interno a \mathbb{R}^n ma non ad A :

$$P \text{ interno a } \mathbb{R}^n \setminus A \implies P \text{ esterno a } A$$

L'**insieme** dei punti esterni si indica con $\text{ext}(A)$. E questo tipo di insieme viene chiamato anche **complementare** di A in \mathbb{R}^n .

- Un punto P è **frontiera** di A se non è né interno né esterno ad A . L'**insieme** dei punti di frontiera si indica con ∂A .

Infine, si esprime come **chiusura** di A (\overline{A}), l'unione tra l'insieme stesso e i punti di frontiera, ovvero:

$$\overline{A} = A \cup \partial A$$

Per vedere alcuni esempi, andare alla fine del prossimo paragrafo.

3.3.4 Insiemi aperti, chiusi e limitati

- Un insieme A è **aperto** se è intorno di ogni suo punto.

Quindi l'insieme è aperto **se e solo se** $A = \overset{\circ}{A}$, ovvero se l'**insieme è uguale all'insieme dei punti interni**.

- Un insieme è **chiuso** se il suo complementare (insieme dei punti esterni) è aperto.

Quindi l'insieme è chiuso **se e solo se** $A = \overline{A}$, ovvero se l'**insieme è uguale all'insieme dei punti esterni**.

- Un insieme $A \subseteq \mathbb{R}^n$ è **limitato** se esiste un raggio maggiore di zero $r > 0$ tale che una palla nel punto zero con quel raggio contenga l'insieme A ($A \subseteq B_r(0)$).

In altre parole, l'**insieme A è limitato se esiste un raggio maggiore di zero tale per cui la norma x** (somma delle sue coordinate in parole poverissime) **è minore del raggio per ogni x appartenente ad A :**

$$\exists r > 0 \text{ t.c. } \|x\| < r, \forall x \in A \implies A \text{ è limitato}$$

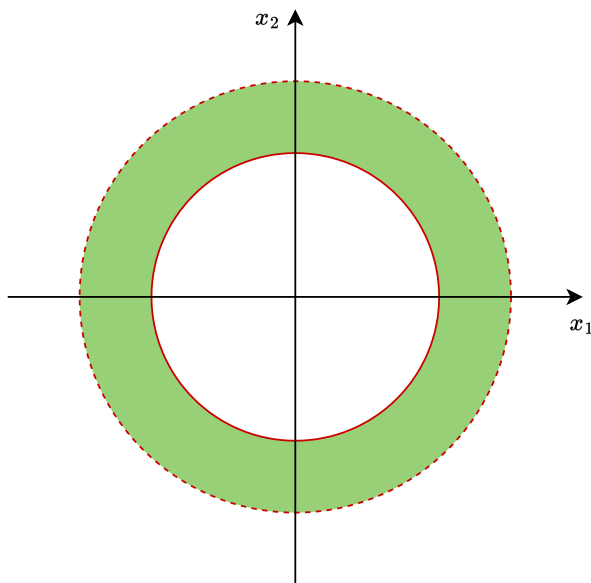
Gli insiemi \mathbb{R}^n e \emptyset sono gli unici insiemi aperti e chiusi in \mathbb{R}^n .

Esempio 1

Dato l'insieme A :

$$A = \{x \in \mathbb{R}^2 : 2 \leq \|x\| < 3\}$$

La sua rappresentazione grafica:



Si calcolano i vari insiemi per capire se è aperto, chiuso, limitato (e di conseguenza quali sono i punti interni, esterni e di frontiera).

L'insieme dei punti interni ad A sono tutte quelle x che si trovano nell'intervallo ammesso da A e non sono di frontiera:

$$\text{int}(A) = \mathring{A} = \{x \in \mathbb{R}^2 : 2 < \|x\| < 3\}$$

L'insieme dei punti di frontiera di A è rappresentabile come l'unione di due insiemi:

$$\partial A = \{x \in \mathbb{R}^2 : \|x\| = 2\} \cup \{x \in \mathbb{R}^2 : \|x\| = 3\}$$

Infine, si calcola la chiusura di A (complementare), per controllare se l'insieme è chiuso:

$$\overline{A} = A \cup \partial A = \{x \in \mathbb{R}^2 : 2 \leq \|x\| \leq 3\}$$

- L'insieme è aperto? No, perché $A \neq \mathring{A}$;
- L'insieme è chiuso? No, perché $A \neq \overline{A}$.

Esempio 2

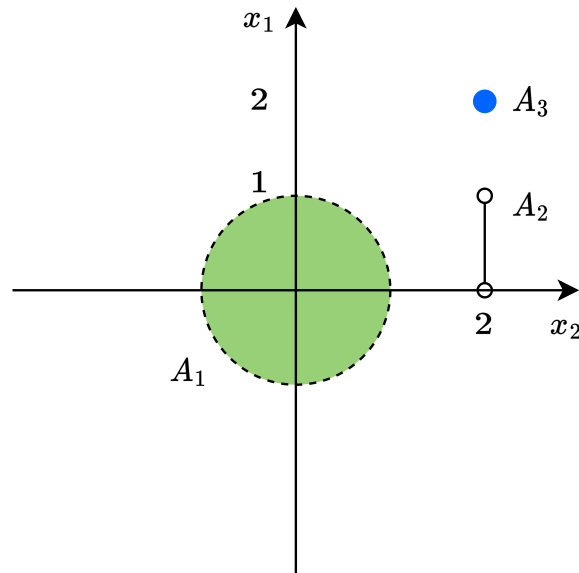
Dato l'insieme A :

$$A = \{x \in \mathbb{R}^2 : \|x\| < 1\} \cup \{(2, t) : 0 < t < 1\} \cup \{(2, 2)\}$$

E frammentandolo in piccoli insiemi:

- $A_1 = \{x \in \mathbb{R}^2 : \|x\| < 1\}$
- $A_2 = \{(2, t) : 0 < t < 1\}$
- $A_3 = \{(2, 2)\}$

Si ottiene facilmente la sua rappresentazione grafica:



- L'insieme dei punti interni:

$$\text{int}(A) = \overset{\circ}{A} = \{x \in \mathbb{R}^2 : \|x\| < 1\}$$

Riguardo A_2 e A_3 , non hanno punti interni poiché non avendo “area”, prendendo dei punti essi sarebbero punti di frontiera.

- L'insieme dei punti di frontiera:

$$\partial A = \{x \in \mathbb{R}^2 : \|x\| = 1\} \cup \{(2, t) : 0 \leq t \leq 1\} \cup \{(2, 2)\}$$

Al contrario del precedente insieme, con i punti di frontiera si sceglie la frontiera di A_1 , l'intero segmento A_2 , inclusi gli estremi, e il punto A_3 .

- La chiusura:

$$\overline{A} = A \cup \partial A = \{x \in \mathbb{R}^2 : \|x\| \leq 1\} \cup \{(2, t) : 0 \leq t \leq 1\} \cup \{(2, 2)\}$$

L'insieme non è né aperto ($A \neq \overset{\circ}{A}$) né chiuso ($A \neq \overline{A}$).

Esempio 3

Da finire.

Esempio 4

Da finire.

4 Temi d'esame

In questo paragrafo viene presentata una lista di temi d'esame svolti durante la scrittura di questi appunti. Le risorse vengono raggruppate per appello, per cui nel caso in cui si fosse intenzionati a ripassare un solo argomento, si consiglia di andare alla fine del capitolo nella sezione "Esercizi". Infine, con "Ex." si intende il numero dell'esercizio nel testo d'esame.

- 2023
 - 21 giugno
 - * Gruppo A
 - (Ex. 1) Variabili separabili e problema di Cauchy: pag.46