

Analisi II

Come risolvere gli esercizi

Candidato:

Mattia Zorzan

Indice

1	Parte I	2
1.1	Problema di Cauchy (Non Lineare)	2
1.2	Problema di Cauchy (Lineare)	2
1.2.1	Primo Ordine	2
1.2.2	Secondo Ordine	2
1.3	Punti interni, esterni e di frontiera	3
1.3.1	Circonferenza	3
1.3.2	Ellisse	3
1.3.3	Iperbole	3
1.4	Limiti in due variabili	4
1.4.1	Esistenza (Teorema del Confronto)	4
1.4.2	Non Esistenza	4
1.5	Lunghezza di una curva	4
2	Parte II	5
2.1	Max e Min in Ω	5
2.2	Moltiplicatori di Lagrange	5
2.3	Integrali doppi con cambio di coordinate	6
2.4	Integrali tripli per strati	6
2.5	Integrali tripli per fili	7
2.6	Integrali tripli con cambio di variabili	8
2.6.1	Coordinate Sferiche	8
2.6.2	Coordinate Cilindriche	8
2.7	Area di una superficie	8
2.8	Campo Vettoriale	9

1 Parte I

1.1 Problema di Cauchy (Non Lineare)

$$y' = f(x) \cdot g(y(x)) \quad \text{con} \quad y' = \frac{dy}{dx}$$

Risolvero nella forma

$$\int \frac{1}{g(y(x))} dy = \int f(x) dx + C$$

Per trovare C, con $C \in \mathbb{R}$, impongo la condizione iniziale.

Questa nella forma: $y(\text{valore da sostituire con } x) = \text{valore da sostituire con } y$.

Infine cerco I_{max} imponendo la C.E. della funzione.

1.2 Problema di Cauchy (Lineare)

1.2.1 Primo Ordine

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

Risolvero nella forma

$$e^{A(x)} \cdot y'(x) + e^{A(x)} \cdot a(x) \cdot y(x) = e^{A(x)} \cdot f(x)$$

Con $A(x)$ antiderivata di $a(x)$.

Con le dovute semplificazioni si arriva alla forma:

$$y = e^{-A(x)} \cdot \int e^{A(x)} \cdot f(x) dx + C$$

Per trovare C, con $C \in \mathbb{R}$, impongo la condizione iniziale.

N.B. Condizione iniziale nella forma: $y(\text{valore da sostituire con } x) = \text{valore da sostituire con } y$.

1.2.2 Secondo Ordine

$$f_1(x) \cdot y'' + f_2(x) \cdot y' + f_3(x) \cdot y = f_4(x)$$

La vedo come

$$a \cdot y'' + b \cdot y' + c \cdot y = 0$$

E risolvo

$$a \cdot \lambda^2 + b \cdot \lambda + c = 0$$

Se le radici sono:

Distinte	$y = C_1 \cdot e^{r_1 \cdot x} + C_2 \cdot e^{r_2 \cdot x}$
Uguali	$y = C_1 \cdot e^{r_1 \cdot x} + C_2 \cdot x \cdot e^{r_1 \cdot x}$
Complesse	$y = e^{\alpha \cdot x} \cdot (C_1 \cdot \cos(\beta \cdot x) + C_2 \cdot \sin(\beta \cdot x))$

con r_1, r_2 radicali.

Questa forma è detta Integrale Generale Parziale.

Cerco ora la soluzione particolare, se:

$f(x) = \text{polinomio}$	$y_p(x) = \text{polinomio di grado } \text{grado } f(x) + 1$
$f(x) = Ae^{rx}$	$y_p(x) = A \cdot x \cdot e^{rx}$
$f(x) = A \cos(wx) + B \sin(wx)$	$y_p(x) = C \cdot \cos(\omega \cdot x) + D \cdot \sin(\omega \cdot x)$

Sommo quindi la soluzione particolare all'Integrale Generale, mi trovo nella forma:

$$y(x) = \text{Integrale Generale Parziale} + y_p(x)$$

sostituendo in $y_p(x)$ i vari A, B, C o D trovati risolvendo la soluzione particolare. Derivo quindi $y(x)$ trovando $y'(x)$.

Metto a sistema $y(x)$ e $y'(x)$ imponendo le condizioni iniziali per trovare C_1 e C_2 .

N.B. Condizioni iniziali nella forma: $y(\text{valore da sostituire con } x \text{ di } y(x)) = \text{valore da sostituire con } y \text{ di } y(x)$ e $y'(\text{valore da sostituire con } x \text{ di } y'(x)) = \text{valore da sostituire con } y \text{ di } y'(x)$.

1.3 Punti interni, esterni e di frontiera

$$A = \{(x, y) \in \mathbb{R} : f(x)\} \quad e \quad P = (x_p, y_p)$$

Mi ricavo il grafico di $f(x)$.

1.3.1 Circonferenza

$$x^2 + y^2 + a \cdot x + b \cdot y + c$$

$$x_c = \frac{-a}{2} \quad y_c = \frac{-b}{2} \quad r = \sqrt{x_c^2 + y_c^2 - c}$$

1.3.2 Ellisse

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

$$V_1(x_c + a; y_c) \quad V_2(x_c - a; y_c) \quad V_3(x_c; y_c + b) \quad V_4(x_c; y_c - b)$$

1.3.3 Iperbole

$$\frac{(x - x_c)^2}{a^2} - \frac{(y - y_c)^2}{b^2} = 1$$

$$A_1 \quad y = \frac{b}{a} \cdot (x - x_c) + y_c \quad A_2 \quad y = \frac{-b}{a} \cdot (x - x_c) + y_c$$

$$V_1(x_c + a; y_c) \quad V_2(x_c - a; y_c)$$

Controllo nel grafico se $P \in \text{Int}, \text{Est}, \text{Fr}$.

1.4 Limiti in due variabili

1.4.1 Esistenza (Teorema del Confronto)

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

Poniamo, per esempio, $f(x) = \frac{x \cdot y}{x+y}$

La si può vedere come $\frac{1}{x+y} \cdot x \cdot y \Rightarrow f(x) \cdot g(x)$

Se

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

allora anche

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

1.4.2 Non Esistenza

Sostituisco (x, y) con valori arbitrari per dimostrare

$$\lim_{x \rightarrow n} f(x, y) \neq \lim_{y \rightarrow n} f(x, y)$$

1.5 Lunghezza di una curva

$$\gamma : [x, y] \rightarrow \mathbb{R}^2$$

$$t \mapsto (x_t, y_t)$$

Soluzione

$$Lunghezza(\gamma) = \int_x^y \|\gamma'(t)\| dt = \int_x^y \sqrt{(x'_t)^2 + (y'_t)^2} dt$$

dove

$$\gamma'(t) = (x'_t, y'_t)$$

2 Parte II

2.1 Max e Min in Ω

Dati

$$f(x, y) \quad \Omega = \text{ProdottoVettoriale} \subseteq \mathbb{R}^2$$

Cerco eventuali punti stazionari

$$\begin{cases} f'_x(x, y) = 0 \\ f'_y(x, y) = 0 \end{cases}$$

Tramite il prodotto vettoriale (*Esempio:* $[a, b] \times [c, d]$) trovo i vertici dell'intervallo per conoscere la frontiera.

Per ogni lato:

- Se orizzontale cerco $g(x) = f(x, [\text{valore comune ai vertici}])$, lo derivo e pongo $= 0$
Se il risultato è verosimile, oltre ai vertici di Ω , avrò $P(f', [\text{valore comune ai vertici}])$
- Se verticale cerco $g(y) = f([\text{valore comune ai vertici}], y)$, lo derivo e pongo $= 0$
Se il risultato è verosimile, oltre ai vertici di Ω , avrò $P([\text{valore comune ai vertici}], f')$

Sostituisco i valori dei vertici a degli eventuali P in $f(x, y)$, il risultato più alto è MAX, quello più basso è min.

2.2 Moltiplicatori di Lagrange

Dati

$$f(x, y) \quad g(x, y)$$

$$M = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : \text{condizione}\}$$

Scrivo funzione Lagrangiana $\mathcal{L}(x, y, \lambda)$

$$\mathcal{L}(x, y, \lambda) = f(x, y) - \lambda(g(x, y))$$

Risolve

$$\begin{cases} \mathcal{L}'_x(x, y, \lambda) = 0 \\ \mathcal{L}'_y(x, y, \lambda) = 0 \\ \mathcal{L}'_\lambda(x, y, \lambda) = -g(x, y) = 0 \end{cases}$$

per trovare i punti stazionari.

Matrice Hessiana Orlata

$$B_{\mathcal{L}}(x, y, \lambda) = \begin{bmatrix} 0 & g'_x & g'_y \\ g'_x & \mathcal{L}''_{xx} & \mathcal{L}''_{xy} \\ g'_y & \mathcal{L}''_{yx} & \mathcal{L}''_{yy} \end{bmatrix}$$

Cerco l'Hessiana Orlata di ogni P sostituendo gli (x, y, λ) dei punti con i valori nella corrispondente matrice.

Per ogni P , calcolo $\det(B_{\mathcal{L}}(x_P, y_P, \lambda_P))$, se

- $\det > 0$, MAX locale
- $\det < 0$, min locale

2.3 Integrali doppi con cambio di coordinate

Sia Ω parallelogramma.

Consideriamo una trasformazione

$$T : \Omega \rightarrow D \subseteq \mathbb{R}^2$$

$$(u, v) \mapsto (g(u, v), h(u, v))$$

Per ottenere $(g(u, v), h(u, v))$

- Prendo il punto A del parallelogramma
- Sommo $u((x_B - x_A), (y_B - y_A))$
- Sommo $v((x_D - x_A), (y_D - y_A))$

Otengo un risultato nella forma

$$(x_A, y_A) + u((x_B - x_A), (y_B - y_A)) + v((x_D - x_A), (y_D - y_A))$$

Li divido successivamente in x e y ottenendo

$$\underbrace{x_A + (x_B - x_A)u + (x_D - x_A)v}_{g(u, v)}, \underbrace{y_A + (y_B - y_A)u + (y_D - y_A)v}_{h(u, v)}$$

Creo la matrice di trasformazione DT

$$DT = \begin{bmatrix} (x_B - x_A) & (x_D - x_A) \\ (y_B - y_A) & (y_D - y_A) \end{bmatrix}$$

Posso a questo punto risolvere l'integrale

$$\int \int_{\Omega} f(x, y) dx dy$$

Portandolo nella forma

$$|\det(DT)| \cdot \int_0^1 \int_0^1 f(g(u, v), h(u, v)) du dv$$

N.B. Integro per $[0, 1]$ in quanto rappresentano il vettore spostamento in x e y

2.4 Integrali tripli per strati

Dato un insieme Ω definito

$$\Omega = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : \text{intervallo, piano}\}$$

in cui

- Intervallo è un qualsiasi intervallo nella forma $z \in [a, b]$ o $a \leq z \leq b$
- Piano è un qualsiasi piano nella forma $x^2 + y^2 = c$

In caso manchi una funzione su cui calcolare l'integrale lo si calcolerà per 1
L'integrale triplo

$$\int \int \int_{\Omega(z)} f \, dx \, dy \, dz$$

va risolto nella forma

$$\int_a^b \left(\int \int_{\Omega(z)} f \, dx \, dy \right) dz$$

dove

$$\Omega(z) = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : \text{piano}\}$$

va convertito in coordinate polari, quindi

$$\left\{ \begin{array}{ll} x = \rho \cdot \cos \vartheta & \rightarrow \vartheta \in [0, 2\pi] \\ y = \rho \cdot \sin \vartheta & \rightarrow \rho \in [0, \sqrt{c}] \end{array} \right\}$$

Per semplificare, ogni $x \pm y$ di f va sostituito con ρ e tutto va moltiplicato per ρ .

Se $f = 1$ si dovrà risolvere l'integrale per ρ nella forma

$$\int_a^b \int_0^{2\pi} \int_0^{\sqrt{c}} f(\text{con sostituzione coordinate}) \cdot \rho \, d\rho \, d\vartheta \, dz$$

2.5 Integrali tripli per fili

Dato un insieme Ω definito

$$\Omega = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : g_1(x, y) \leq z \leq g_2(x, y), \text{ piano}\}$$

in cui

- $g_1(x, y), g_2(x, y)$ sono funzioni
- Piano è un qualsiasi piano nella forma $x^2 + y^2 \leq c$

In caso manchi una funzione su cui calcolare l'integrale lo si calcolerà per 1
L'integrale triplo

$$\int \int \int_{\Omega} f \, dx \, dy \, dz$$

va risolto nella forma

$$\int \int_{\Omega(x, y)} \left(\int_{g_1(x, y)}^{g_2(x, y)} f \, dz \right) dx \, dy$$

dove

$$\Omega(x, y) = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : \text{piano}\}$$

va convertito in coordinate polari, quindi

$$\left\{ \begin{array}{ll} x = \rho \cdot \cos \vartheta & \rightarrow \vartheta \in [0, 2\pi] \\ y = \rho \cdot \sin \vartheta & \rightarrow \rho \in [0, \sqrt{c}] \end{array} \right\}$$

Per semplificare, ogni $x \pm y$ di f va sostituito con ρ e tutto va moltiplicato per ρ .

Se $f = 1$ si dovrà risolvere l'integrale per ρ nella forma

$$\int_0^{\sqrt{c}} \int_0^{2\pi} \left(\int_{g_1(x, y)}^{g_2(x, y)} f \, dz \right) d\vartheta \, d\rho$$

2.6 Integrali tripli con cambio di variabili

Data una trasformazione

$$\begin{aligned} T: \Omega &\rightarrow D \subseteq \mathbb{R}^3 \\ (u, v, w) &\mapsto (x(u, v, w), y(u, v, w), z(u, v, w)) \end{aligned}$$

devo applicare cambio di coordinate alle mie variabili.

Più nello specifico

2.6.1 Coordinate Sferiche

$$\left\{ \begin{array}{ll} x = u \cdot \sin(v) \cdot \cos(w) & \rightarrow u \in [0, +\infty] \\ y = u \cdot \sin(v) \cdot \sin(w) & \rightarrow v \in [0, \pi] \\ z = u \cdot \cos(v) & \rightarrow w \in [0, 2\pi] \end{array} \right\}$$

risolvo l'integrale

$$\int \int \int_D f(x, y, z) \, dx \, dy \, dz$$

come

$$\int \int \int_{\Omega} f(u, v, w) \cdot u^2 \cdot \sin(v) \, du \, dv \, dw$$

2.6.2 Coordinate Cilindriche

$$\left\{ \begin{array}{ll} x = u \cdot \cos(v) & \rightarrow u \in [0, +\infty] \\ y = u \cdot \sin(v) & \rightarrow v \in [0, 2\pi] \\ z = z & \rightarrow z \in \mathbb{R} \end{array} \right\}$$

risolvo l'integrale

$$\int \int \int_D f(x, y, z) \, dx \, dy \, dz$$

come

$$\int \int \int_{\Omega} f(u, v, w) \cdot u \, du \, dv \, dw$$

2.7 Area di una superficie

Data una superficie Σ

$$\begin{aligned} \sigma &: \overbrace{[a, b] \times [c, d]}^{\Omega \subseteq \mathbb{R}^2} \rightarrow \mathbb{R}^3 \\ (u, v) &\mapsto (t_1, t_2, t_3) \end{aligned}$$

l'area della superficie si calcola

$$\int \int_{\Omega} \|\sigma'_u \times \sigma'_v\| \, du \, dv$$

dove

$$\sigma'_u \times \sigma'_v = \det(DT)$$

dove DT matrice quadrata 3x3

$$DT = \begin{bmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ (t_1)'_u & (t_2)'_u & (t_3)'_u \\ (t_1)'_v & (t_2)'_v & (t_3)'_v \end{bmatrix}$$

quindi espresso nella forma

$$\sigma'_u \times \sigma'_v = (\hat{i} \cdot (t_2)'_u \cdot (t_3)'_v + \hat{j} \cdot (t_3)'_u \cdot (t_1)'_v + \hat{k} \cdot (t_1)'_u \cdot (t_2)'_v) -$$

$$(\hat{i} \cdot (t_3)'_u \cdot (t_2)'_v + \hat{j} \cdot (t_1)'_u \cdot (t_3)'_v + \hat{k} \cdot (t_2)'_u \cdot (t_1)'_v)$$

ossia

$$\sigma'_u \times \sigma'_v = \begin{pmatrix} ((t_2)'_u \cdot (t_3)'_v) - ((t_3)'_u \cdot (t_2)'_v), \\ ((t_3)'_u \cdot (t_1)'_v) - ((t_1)'_u \cdot (t_3)'_v), \\ ((t_1)'_u \cdot (t_2)'_v) - ((t_2)'_u \cdot (t_1)'_v) \end{pmatrix}$$

2.8 Campo Vettoriale

Sia $\vec{F} : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^2$ campo vettoriale t.c.

$$\vec{F}(x, y) = (F_1(x, y), F_2(x, y))$$

- Per dire se è conservativo:
 - $(F_1)'_y = (F_2)'_x$ (sufficiente)
 - Se il campo \vec{F} è $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$
- Cerco $U(x, y)$ potenziale di \vec{F}

$$\int F_1(x, y) \, dx$$

$$\int F_2(x, y) \, dy$$

Sommo $C(y)$ al risultato del primo integrale.

Sommo $D(x)$ al risultato del secondo integrale.

Cerco dei valori per $C(y)$ e $D(x)$ che rendano i risultati uguali.

- Data una curva

$$\gamma : [a, b] \rightarrow \Omega$$

L'integrale di linea di seconda specie è

$$\int_{\gamma} \vec{F} \, d\vec{\gamma} = U(\gamma(b)) - U(\gamma(a))$$

se il campo è conservativo.

Per calcolare $\gamma(b)$ e $\gamma(a)$:

– Data una curva $\gamma : [a, b] \rightarrow \Omega$

$$t \mapsto (t_1, t_2)$$

ottengo $\gamma(b)$ sostituendo b in t e ottengo $\gamma(a)$ sostituendo a in t .

Se il campo non è conservativo la formula è la seguente

$$\int_{\gamma} \vec{F} d\vec{\gamma} = \int_a^b F_1(a(t), b(t)) \cdot a'(t) + F_2(a(t), b(t)) \cdot b'(t) dt$$

oppure, scritto come un prodotto vettoriale

$$\int_{\gamma} \vec{F} d\vec{\gamma} = \int_a^b \langle \vec{F}(\gamma(t)), \gamma'(t) \rangle dt$$