

Università degli Studi di Cagliari

DICAAR

DIPARTIMENTO DI INGEGNERIA CIVILE, AMBIENTE E ARCHITETTURA

Corso di Laurea Triennale in Ingegneria Elettrica industriale

ANALISI MATEMATICA 2

edited by

NICOLA FERRU

 $Un of \!\!\! ficial \ Version$

2022 - 2023



Indice

	0.1	Premesse	,
	0.2	Simboli	ć
1	Intr	roduzione	9
	1.1	Massimi e minimi	9
	1.2	limiti	9
		1.2.1 Teoremi	1(
2	Ese	rcizi svolti	1:
	2.1	Teorema di Gauss e Stokes	1







Elenco delle figure

0.1 Premesse...

In questo repository, inoltre, sono disponibili le dimostrazioni grafiche realizzate con Geogebra; consiglio a tutte le persone che usufruiranno di questo lavoro, di dare un occhiata alle dimostrazioni grafiche e stare attenti, in quanto nel tempo potranno essere presenti delle modifiche, cosi da apportare miglioramenti al contenuto degli stessi appunti. Solitamente il lavoro di revisione viene fatto tre/quattro volte alla settimana perché sono in piena fase di sviluppo. Ricordo a tutti che essendo un progetto volontario ci potrebbero essere dei rallentamenti per cause di ordine superiore e quindi potrebbero esserci meno modifiche del solito oppure essere presenti degli errori. Chiedo pertanto la cortesia a voi lettori di contattarmi per apportare eventuali correzioni . Tengo a precisare che tutto il progetto è puramente open source, pertanto vengono resi disponibili i sorgenti dei file LaTex insieme ai PDF compilati.

Cordiali saluti

0.2 Simboli

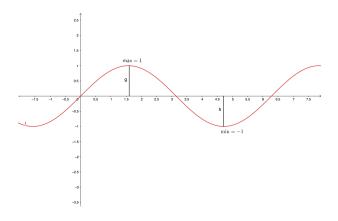
Simbolo	Nome	Simbolo	Nome
\in	Appartiene	∋:	Tale che
∉	Non appartiene	<u> </u>	Minore o uguale
3	Esiste	<u>></u>	Maggiore o uguale
∃!	Esiste unico	α	alfa
\subset	Contenuto strettamente	β	beta
\subseteq	Contenuto	γ, Γ	gamma
\supset	Contenuto strettamente	δ, Δ	delta
\supseteq	Contiene	ϵ	epsilon
\Rightarrow	Implica	σ, Σ	sigma
\iff	Se e solo se	ρ	${f rho}$
\neq	Diverso		
\forall	Per ogni		

Capitolo 1

Introduzione

1.1 Massimi e minimi

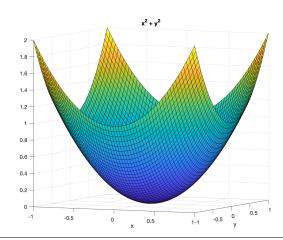
1. Max e min assoto $\rightarrow \underline{\text{relativi}}$ prendendo come esempio la funzione sin



In questo caso il massimo assoluto e relativo della funzione è 1 e il minimo assoluto e relativo è -1, $\min(|x|) = 0$ e $\max(|x|) = (\text{negli estremi frontiera})$.

Esempio 1. Prendendo la funzione con due incognite $z = x^2 + y^2$ e z = 1

1. deminio $0 \le z \le 1$



1.2 limiti

Definizione 1. il limite finito è il limite di f(x,y) per $(x,y) \rightarrow (x_0,y_0)$ $(\lim_{(x,y)\rightarrow(x_0,y_0)} f(x,y) = L)$ se $\forall \xi > 0 : \forall (x,y) \in I(x_0,y_0)/\{x_0,y_0\}$

$$|\underbrace{f(x,y) - L}_{Distanza}| < \xi$$

 $se(x_0, y_0)\xi D(f) (\exists f(x_0, y_0))$

$$\lim_{(x,y)\to(x_0,y_0)} f(x,y) \underbrace{f(x,y)-L}_{Continua}$$

tutti i polinomi sono funzioni continue

Esempio 2.

$$\lim_{(x,y)\to+\infty}(x^2+y^2)e^{x^2+y^2}$$

1.2.1 Teoremi

1. Unicità del limite

$$|l_2 - l_1| \le |l|$$

- 2. Teorema del confronto
- 3. teorema della permanenza del segno
- 4. teorema della composizione delle funzioni continue¹

in generale i teoremi sulle operazioni

Esempio 3. Dato
$$f(x,y) = \begin{cases} x^2 + y^2 \\ k \end{cases}$$
 $(x,y) = (0,0)$

$$\lim_{(x,y)\to(0,0)} \frac{x^3}{x^2+y^2} = \begin{cases} x = \rho \cos y \\ y = \rho \sin y \end{cases}$$
 lim

¹se si vanno a comporre delle funzioni utilizzando due o più funzioni continue si otterrà sempre una funzione continua

Capitolo 2

Esercizi svolti

2.1 Teorema di Gauss e Stokes

Esercizio 1. Usando il teorema di Stokes, calcolare il flusso del rotore del campo vettoriale $F:\mathbb{R} \to \mathbb{R}^3$ definito da

$$F(x, y, z) = (-x^2y, x^3 + z^2, \arctan e^{x+y+s})$$

attraverso la superficie

$$\sum : \begin{cases} x^2 + y^2 + z^2 = 4 \\ z \ge 0 \end{cases}$$

orientata secondo i versori uscenti dall'origine.

Svolgimento 1. Il teorema di Stokes assicura che il flusso ϕ_{Σ} (rot F) del rotore di F attraverso la calotta orientata Σ coincide con il lavoro del campo F lungo il bordo $\Gamma(\Sigma)$ di Σ orientato coerentemente con Σ (cioè secondo il verso di un osservatore che, disposto come il campo normale che orienta Σ , percorre $\Gamma(\Sigma)$ vedendo Σ alla sua sinistra)

La superfocoe Σ è la semisfera di contro l'origine e raggio 2 contenuta nel semispazio $z \geq 0$ e dunque il suo bordo $\Gamma = \Gamma(\Sigma)$ è la circonferenza del piano xy di centro l'origine e raggio 2, che ammette la rappresentazione parametrica

$$\Gamma: \begin{cases} x = 2\cos t \\ y = 2\sin t, & t \in [0, 2\pi], \\ z = 0 \end{cases}$$

Tale rappresentazione risulta coerente con l'oriantamento di σ , in quanto, al crescere di t, il punto $\gamma = (2\cos t, \sin t, 0)$ si muove lungo Γ come in figura. Dunque, poiché

$$F(\gamma(t)) = F(2\cos t, 2\sin t, 0) = (-8\cos^2 t \sin t, 8\cos^3 t, \arctan e^{2\cos t + 2\sin t}), \gamma'(t) = (2\sin t, 2\cos t, 0),$$

si ha

$$\phi(rotF) = \int_{\Sigma} F * dP = \int_{0}^{2x} F(\gamma(t)) * \gamma(t) dt = \int (16\cos^{2}t + 16\cos^{4}t) dt = 16 \int_{0}^{2x} \cos^{2}t dt = 16 \left[\frac{t + \cos t \sin t}{2}\right]_{0}^{2x} = 16x.$$

Esercizio 2. Calcolare il lavoro del campo vettoriale

$$F(x, y, z) = (\sin(x^2 + z) - 2yz, 2xy + \sin(y^2 + z), \sin(x^2 + y^2))$$

lungo la circonferenza

$$\begin{cases} x^2 + y^2 = 1\\ z = 3 \end{cases}$$

percorso in modo che la proiezione sul piano xy giri in senso orario (rispetto ad un osservatore disposto come l'asse z).

Svolgimento 2. Vista l'espressione del campo, il calcolo dipende dal lavoro richiesto non pare agevole. D'altra parte, risulta

$$rotF = \begin{vmatrix} i & j & k \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ \sin(x^2 + z) - 2yz & 2xz + \sin(y^2 + z) & \sin(x^2 + y^2) \end{vmatrix}$$