

Appunti Analisi (Bianchi)

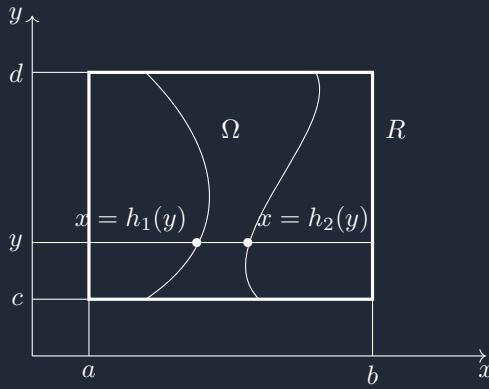
Tommaso Miliani

20-11-25

1

Dimostrazione. Le funzioni h_1 e h_2 sono funzioni continue, dunque posso inscatolare la funzione in un rettangolo R . Si definisce \tilde{f} come la funzione che vale

$$\tilde{f}(x, y) = \begin{cases} f(x, y) & (x, y) \in \Omega \\ 0 & (x, y) \in R - \{\Omega\} \end{cases}$$



Per definizione dunque l'integrale

$$\int_{\Omega} f \, dx dy = \int_R \tilde{f} \, dx dy = \int_c^d \left(\int_a^b \tilde{f} \, dx \right) dy$$

Il grafico di \tilde{f} come funzione della x con un y fissato, la funzione, preso un certo y nel rettangolo e restrinta la funzione proprio al segmento identificato, ci sarà una certa parte compresa tra $h_1(y) \leq f \leq h_2(y)$ ed una parte al di fuori della quale la funzione è nulla poiché si è detto che al di fuori di Ω la funzione vale zero. Allora l'integrale lo posso calcolare solamente tra i valori che intersecano h_1 e h_2 :

$$\int_a^b \tilde{f}(x, y) \, dx = \left(\int_a^{h_1(y)} + \int_{h_1(y)}^{h_2(y)} + \int_{h_2(y)}^b \right) \tilde{f}(x, y) \, dx = \int_{h_1(y)}^{h_2(y)} f(x, y) \, dx$$

Dunque posso esprimere l'integrale scritto tra $[a, b]$ e $[c, d]$ come

$$\int_c^d \left(\int_{h_1(y)}^{h_2(y)} f(x, y) \, dx \right) dy$$

□

2 Cambiamenti di variabili

Negli integrali unidimensionali generalmente si faceva un cambio di variabile per rendere la funzione più semplice per semplificare il calcolo dell'integrale. Nelle funzioni a più variabili i cambi di variabili semplificano il dominio della funzione.

Teorema 2.1 (Teorema di cambio variabili in integrali di funzioni a più variabili).
Esiste una mappa tale che

$$\begin{cases} x = g(u, v) \\ y = h(u, v) \end{cases}$$

Che mi permetta di dire che

$$T : \Omega' \rightarrow \Omega \quad \Omega' \subset u \times v \quad \Omega \subset x \times y \quad (1)$$

Si suppone che

1. T sua biunivoca su $\Omega' \rightarrow \Omega$
2. Le funzioni g, h siano $C^{(1)}$
3. La matrice Jacobiana abbia determinante diverso da zero per ogni $(u, v) \in \Omega'$.

Allora se T soddisfa queste ipotesi e Ω' è regolare, allora l'integrale

$$\int_{\Omega} f(x, y) \, dx dy = \int_{\Omega'} f(g(u, v), h(u, v)) |\det J_T(u, v)| \, du dv \quad (2)$$

Esempio 2.1.

Sia

$$\Omega = B(O, 2)B(O, 1)$$

Ossia il cerchio a cui tolgo un cerchio. Dunque usare con questa funzione le coordinate polari mi permette di semplificare notevolmente i conti:

$$(x, y) \rightarrow (\rho, \theta) \implies \begin{cases} x = \rho \cos \theta \\ y = \rho \sin \theta \end{cases} \quad \theta \in [0, 2\pi]$$

Allora si ottiene l'integrale

$$\int_{\Omega} x^2 \, dx dy \implies \int_{\Omega'} \rho^2 \cos^2 \theta \, K$$

Dove K è il differenziale calcolato con la Jacobiana:

$$J_T = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\rho \sin \theta \\ \sin \theta & \rho \cos \theta \end{pmatrix} \implies \det J_T = \rho \implies K = \rho \, d\rho d\theta$$

Allora

$$\int_{\Omega'} \rho^2 \cos^2 \theta \rho \, d\rho d\theta$$

E dunque si risolve l'integrale come

$$\int_0^{2\pi} d\theta \int_1^2 \rho^3 \cos^2 \theta \, d\rho = \int_0^{2\pi} \left(\cos^2 \theta \frac{15}{4} \right) \, d\theta = \frac{15}{4} \pi$$

Quando si va dunque a scrivere la funzione attraverso le variabili ausiliarie vuol dire scrivere i singoli rettangolini