

# Analisi Matematica 2

## Soluzioni alla prova intermedia (7/11/2014)

### Esercizio 1 (8 punti)

Si consideri la funzione  $f(x, y) = A \log(A + x^2 + y^2) - xy$  [ $A = 2$  o  $A = 4$ ].

- Si calcolino i punti stazionari di  $f$  e si determini se sono punti di massimo locale, di minimo locale o di sella.
- Si determinino il massimo ed il minimo assoluto di  $f$  sul segmento di estremi  $(0, 0)$  e  $(\epsilon 1, -1)$  [ $\epsilon = -1$  o  $\epsilon = +1$ ].

*Soluzione.* Equazioni per punti critici:

$$\begin{aligned} 0 = \partial_x f &= \frac{2Ax}{A + x^2 + y^2} - y & \implies & \frac{2Axy}{A + x^2 + y^2} - y^2 = 0 \\ 0 = \partial_y f &= \frac{2Ay}{A + x^2 + y^2} - x & \implies & \frac{2Axy}{A + x^2 + y^2} - x^2 = 0 \end{aligned}$$

I punti critici devono soddisfare  $x^2 = y^2 \Leftrightarrow x = +y \vee x = -y$ . Se  $x = y$ :

$$\frac{2Ax}{A + x^2 + x^2} - x = 0 \implies \frac{x(A - 2x^2)}{A + 2x^2} = 0.$$

Dunque,  $x = 0 \vee x = +\sqrt{A/2} \vee x = -\sqrt{A/2}$ . Se  $x = -y$ :

$$\frac{2Ax}{A + x^2 + x^2} + x = 0 \implies \frac{x(3A + 2x^2)}{A + 2x^2} = 0.$$

Dunque,  $x = 0$ . Le soluzioni possibili sono

$(x, y):$	$(0, 0)$	$(\sqrt{A/2}, \sqrt{A/2})$	$(-\sqrt{A/2}, -\sqrt{A/2})$
$A = 2:$	$(0, 0)$	$(1, 1)$	$(-1, -1)$
$A = 4:$	$(0, 0)$	$(\sqrt{2}, \sqrt{2})$	$(-\sqrt{2}, -\sqrt{2})$

Le matrici Hessiane, i minori principali ed i caratteri dei punti critici sono

$$\begin{aligned} H_f(x, y) &= \begin{pmatrix} \frac{2A(A+y^2-x^2)}{(A+x^2+y^2)^2} & -\frac{4Axy}{(A+x^2+y^2)^2} - 1 \\ \frac{2A(A+x^2-y^2)}{(A+x^2+y^2)^2} & -\frac{4Axy}{(A+x^2+y^2)^2} - 1 \end{pmatrix}, \\ H_f(0, 0) &= \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix}, \quad \begin{matrix} H^{(1)} = 2 > 0 \\ H^{(2)} = 3 > 0 \end{matrix} \quad (\text{minimo}), \\ H_f\left(\pm\sqrt{\frac{A}{2}}, \pm\sqrt{\frac{A}{2}}\right) &= \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & -\frac{3}{2} \\ -\frac{3}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix}. \quad \begin{matrix} H^{(1)} = \frac{1}{2} > 0 \\ H^{(2)} = -\frac{8}{4} < 0 \end{matrix} \quad (\text{sella}). \end{aligned}$$

Il segmento di estremi  $(0, 0)$  e  $(\epsilon 1, -1)$  è parametrizzato come  $(x(t), y(t)) = (\epsilon t, -t)$  e la funzione ad ottimizzare diventa  $g(t) = f(x(t), y(t)) = A \log(A + 2t^2) + \epsilon t^2$ . La condizione per i punti critici sul segmento è

$$0 = g'(t) = \frac{4At}{A + 2t^2} + 2\epsilon t = \frac{2t((2 + \epsilon)A + 2\epsilon t^2)}{A + 2t^2}.$$

Cerchiamo delle soluzioni interne al dominio, dunque con  $t \in (0, 1)$ . Se  $(A, \epsilon) = (2, -1)$ ,  $t = 0 \vee t = \pm 1$ , e se  $(A, \epsilon) = (4, 1)$ ,  $t = 0$ . In ogni caso, non ci sono dei punti critici interni al dominio. Allora, per trovare il massimo e minimo locali, basta controllare i punti del bordo:

$(A, \epsilon):$	$g(0) = A \log A$	$g(1) = A \log(A + 2) + \epsilon$
$(2, -1):$	$2 \log 2 \approx 1.4$ (minimo)	$2 \log 4 - 1 \approx 1.8$ (massimo)
$(4, 1):$	$4 \log 4 \approx 5.5$ (minimo)	$2 \log 6 - 1 \approx 6.2$ (massimo)

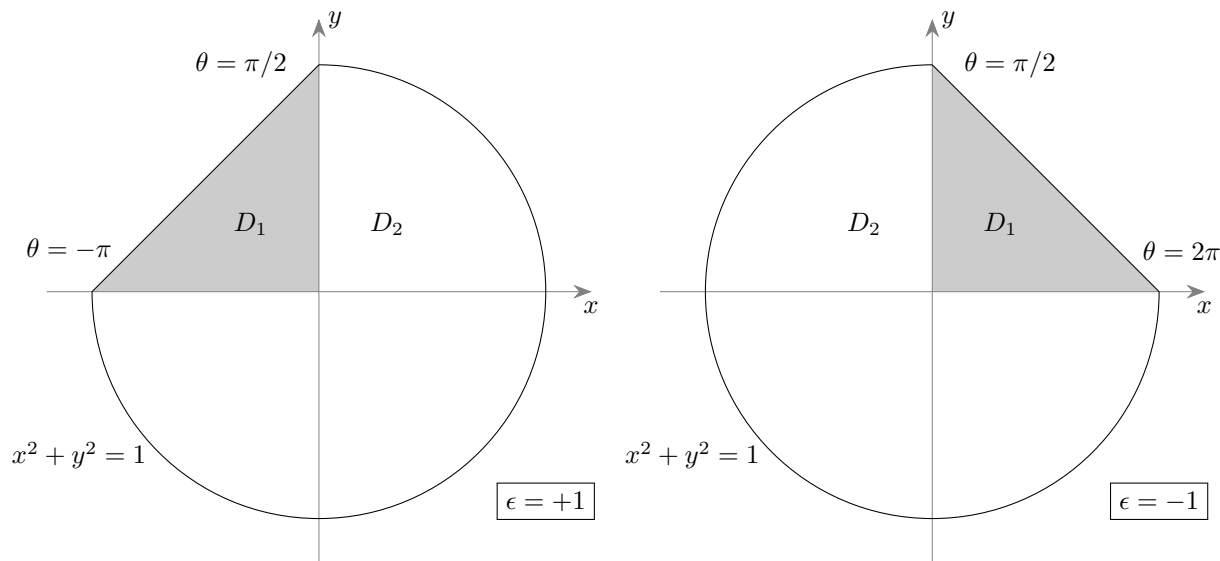
### Esercizio 2 (8 punti)

Si consideri l'insieme  $\Omega \subset \mathbf{R}^3$  compreso fra i piani di equazione  $z = 0$  e  $z = \epsilon x - y + 1$  [ $\epsilon = +1$  o  $\epsilon = -1$ ] e interno al cilindro di equazione  $x^2 + y^2 \leq 1$

$$\Omega = \{(x, y, z) \in \mathbf{R}^3 : x^2 + y^2 \leq 1, 0 \leq z \leq \epsilon x - y + 1\}$$

- Si rappresenti graficamente la proiezione di  $\Omega$  sul piano  $xy$ .
- Si calcoli il volume di  $\Omega$ .

*Soluzione.* Ecco il grafico della proiezione di  $\Omega$ :



Calcoliamo il volume di  $\Omega$  nel caso  $\epsilon = +1$ . Poiché i due casi sono legati per mezzo di una riflessione,  $x \mapsto -x$ , il volume nel caso  $\epsilon = -1$  è uguale.

La regione  $\Omega$  è  $z$ -semplice. Allora, possiamo calcolare il volume per fili. Conviene spezzare la proiezione  $D$  di  $\Omega$  in due pezzi,  $D = D_1 \cup D_2$ . Per  $D_1$  potremo usare le coordinate cartesiane. Per  $D_2$  è meglio usare le coordinate polari,  $x = r \cos \theta$ ,  $y = r \sin \theta$ .

$$\begin{aligned}
 V &= \iiint_{\Omega} dx \, dy \, dz \\
 &= \iint_D \left( \int_0^{x-y+1} dz \right) dy \, dx \\
 &= \iint_{D_2} (x-y+1) dx \, dy + \iint_{D_1} (x-y+1) dx \, dy \\
 &= \int_{-1}^0 dx \int_0^{x+1} dy (x-y+1) + \int_{-\pi}^{\pi/2} d\theta \int_0^1 dr r (r \cos \theta - r \sin \theta + 1) \\
 &= \int_{-1}^0 dx \left[ \frac{x^2}{2} - yx + x \right]_0^{x+1} + \int_{-\pi}^{\pi/2} d\theta \left[ \frac{r^3}{3} \cos \theta - \frac{r^3}{3} \sin \theta + \frac{r^2}{2} \right]_0^1 \\
 &= \int_{-1}^0 dx \left( \frac{x^2}{2} + x + \frac{1}{2} \right) + \int_{-\pi}^{\pi/2} d\theta \left( \frac{1}{3} \cos \theta - \frac{1}{3} \sin \theta + \frac{1}{2} \right) \\
 &= \left[ \frac{x^3}{6} + \frac{x^2}{2} + \frac{x}{2} \right]_{-1}^0 + \left[ \frac{1}{3} \sin \theta + \frac{1}{3} \cos \theta + \frac{\theta}{2} \right]_{-\pi}^{\pi/2} \\
 &= \frac{1}{6} + \frac{2}{3} + \frac{3\pi}{4} = \frac{5}{6} + \frac{3\pi}{4}.
 \end{aligned}$$

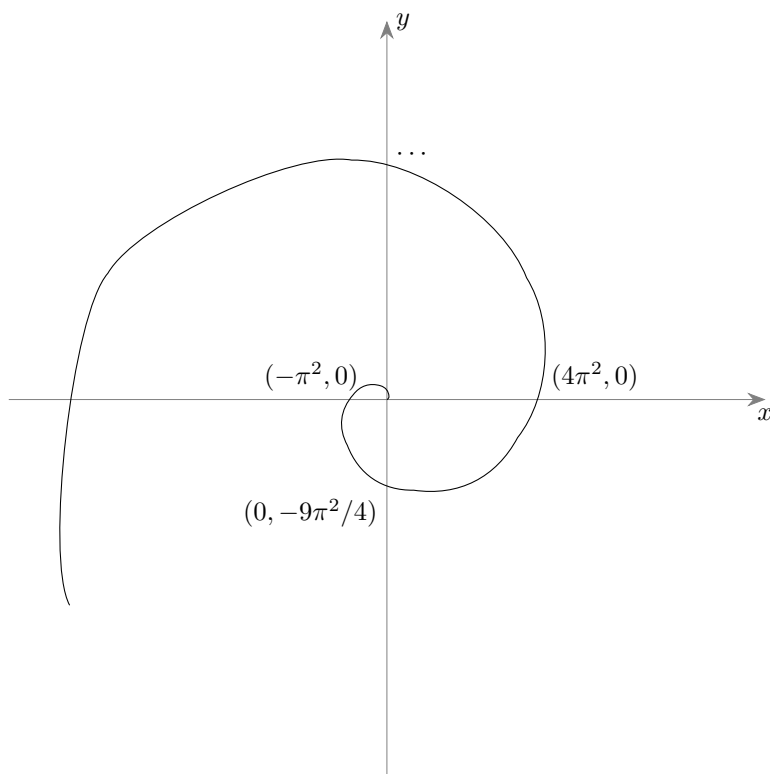
### Esercizio 3 (7 punti)

Si consideri la curva piana  $\gamma \subset \mathbf{R}^2$  descritta in forma parametrica da:

$$\alpha(\theta) = (\theta^2 \cos \theta, \theta^2 \sin \theta) \quad \text{o} \quad \alpha(\theta) = (\theta^2 \sin \theta, \theta^2 \cos \theta), \quad \theta \in [0, 2\pi].$$

- Rappresentare graficamente la curva  $\gamma$ .
- Calcolare la lunghezza di  $\gamma$ .
- Calcolare, punto per punto, la curvatura.

*Soluzione.* Trattiamo solo il primo caso, perché i due casi sono legati dalla riflessione  $(x, y) \mapsto (y, x)$ . Ecco il grafico della curva:



La lunghezza  $L$  è uguale all'integrale, rispetto al parametro, della norma del vettore tangente

$$T(\theta) = \alpha'(\theta) = 2\theta(\cos \theta, \sin \theta) + \theta^2(-\sin \theta, \cos \theta).$$

Notate che i versori  $(\cos \theta, \sin \theta)$  e  $(-\sin \theta, \cos \theta)$  sono ortogonali. Dunque,

$$\begin{aligned} \|T(\theta)\| &= \sqrt{(2\theta)^2 + \theta^4} = \theta\sqrt{4 + \theta^2}, \\ L &= \int_0^{2\pi} \theta\sqrt{4 + \theta^2} d\theta \\ &= \left[ \frac{1}{3}(4 + \theta^2)^{3/2} \right]_0^{2\pi} \\ &= \frac{8}{3} \left( (1 + \pi^2)^{3/2} - 1 \right). \end{aligned}$$

La curvatura si calcola usando la prima e la seconda derivata,  $\alpha'(\theta)$  e  $\alpha''(\theta)$ . La derivata prima (e anche la sua norma) erano già state calcolate sopra, mentre:

$$\begin{aligned} \alpha''(\theta) &= (2 - \theta^2)(\cos \theta, \sin \theta) + 4\theta(-\sin \theta, \cos \theta), \\ \|\alpha'(\theta) \wedge \alpha''(\theta)\| &= (\theta^4 + 6\theta^2) = \theta^2(6 + \theta^2), \\ \kappa &= \frac{\|\alpha'(\theta) \wedge \alpha''(\theta)\|}{\|\alpha'(\theta)\|^3} \\ &= \frac{\theta^2(6 + \theta^2)}{\theta^3(4 + \theta^2)^{3/2}} = \frac{(6 + \theta^2)}{\theta(4 + \theta^2)^{3/2}} \end{aligned}$$

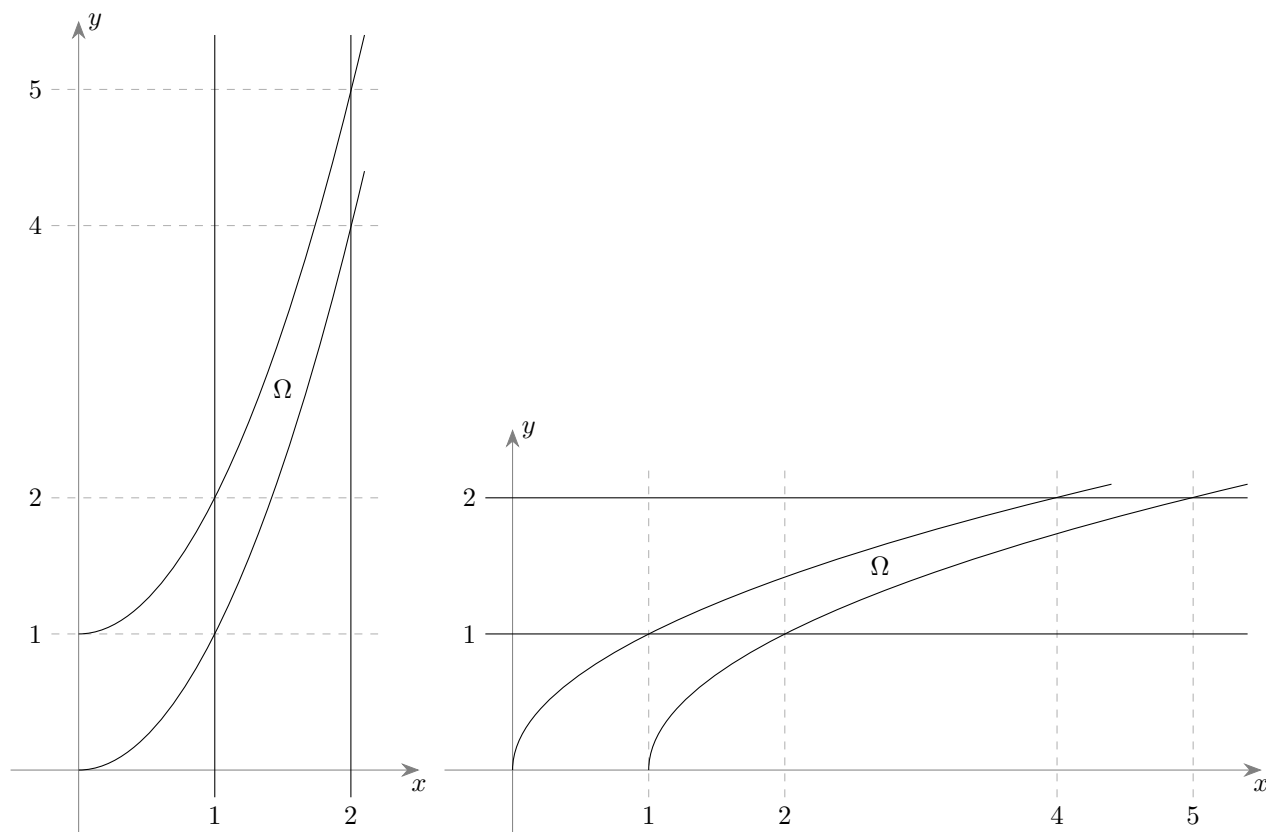
#### Esercizio 4 (7 punti)

Si consideri l'insieme  $\Omega \subset \mathbf{R}^2$

$$\begin{aligned} \Omega &= \{(x, y) \in \mathbf{R}^2 : x^2 \leq y \leq 1 + x^2, 1 \leq x \leq 2\} \\ \text{o } \Omega &= \{(x, y) \in \mathbf{R}^2 : x^2 \leq y \leq 1 + x^2, 1 \leq x \leq 2\} \end{aligned}$$

- Si rappresenti graficamente  $\Omega$ .
- Si calcoli l'area di  $\Omega$ .
- Si determini un cambiamento di variabili che trasformi  $\Omega$  in un rettangolo e si stabilisca se tale trasformazione è un diffeomorfismo motivando la risposta. Si calcoli inoltre il determinante della matrice Jacobiana della trasformazione.

Soluzione. Ecco il grafico delle due versioni di  $\Omega$ :



Trattiamo solo il primo caso, perché l'altro è completamente analogo, dopo la riflessione  $(x, y) \mapsto (y, x)$ . L'area di  $\Omega$  si calcola usando il seguente integrale

$$\begin{aligned} A &= \int_1^2 dx \int_{x^2}^{1+x^2} dy \\ &= \int_1^2 dx ((1+x^2) - x^2) = \int_1^2 dx \\ &= 2 - 1 = 1. \end{aligned}$$

Prendiamo  $u = x$  e  $v = y - x^2$  come nuove coordinate, o equivalentemente  $x = u$  e  $y = v + u^2$ . In queste coordinate, il dominio  $\Omega$  diventa il rettangolo  $[0, 1] \times [0, 1]$ . Il jacobiano è dato dall'espressione

$$dx dy = J(u, v) du dv = \begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} \end{vmatrix} du dv = \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 2u & 1 \end{vmatrix} du dv = du dv. \quad (1)$$

La trasformazione tra  $(x, y)$  e  $(u, v)$  è un diffeomorfismo perché è differenziabile, e anche la trasformazione inversa è differenziabile.