

1) PROBLEMA DI CAUCHY: $\begin{cases} y' = -3 \tan x \cdot y + 4 \sin x \\ y(\frac{\pi}{4}) = \frac{\sqrt{2}}{2} \end{cases}$
 E.P. Curvatura di 1° ordine, $y' = a y + b$ con $\begin{cases} a(x) = -3 \tan x \\ b(x) = 4 \sin x \end{cases}$
 $A(x) = \int a(x) dx = \int -3 \frac{\sin x}{\cos x} dx = 3 \ln |\cos x|$
 Soluzioni equazioni di Bernoulli: $y(x) = e^{A(x)} (C + \int b(x) e^{-A(x)} dx)$
 $y(x) = e^{3 \ln |\cos x|} (C + \int 4 \sin x \cdot e^{-3 \ln |\cos x|} dx) = \cos^3 x (C + \int 4 (\cos x)^{-3} \sin x dx)$
 $= \cos^3 x (C + \frac{2}{\cos^2 x})$; $y(\frac{\pi}{4}) = \frac{1}{\sqrt{2}} (C + 4)$, desiderato $= \frac{1}{\sqrt{2}}$
 Allora $C + 4 = 2$, $C = -2$; la soluzione del problema di Cauchy è:
 $y(x) = \cos^3 x (-2 + \frac{2}{\cos^2 x}) = 2 \cos x - 2 \cos^3 x$, $x \in]-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}[$

2) DETERMINARE E CLASSIFICARE I PUNTI CRITICI PER: $f(x,y) = 36x^2 + 9x^2 - 2x^3 + 36xy - 54y^2$
 $f'_x = 36 + 18x - 6x^2 + 36y = 0$
 $f'_y = 36x - 108y = 0 \Rightarrow x = 3y$, ovvero $y = \frac{1}{3}x$
 $\textcircled{1}$, con $y = \frac{1}{3}x$, da: $36 + 18x - 6x^2 + 12x = 0$; $x^2 - 5x - 6 = 0$; $x = -1$ o $x = 6$ allora $y = 2$ o $y = -\frac{1}{3}$
 Punti critici: $(-1, -\frac{1}{3})$; $(6, 2)$.
 Matrice Hessiana di f : $H(x,y) = \begin{pmatrix} 18-12x & 36 \\ 36 & -108 \end{pmatrix}$
 $H(-1, -\frac{1}{3}) = \begin{pmatrix} 30 & 36 \\ 36 & -108 \end{pmatrix}$ che ha il det. < 0 ; quindi $(-1, -\frac{1}{3})$ è un punto di sella per f
 $H(6, 2) = \begin{pmatrix} -54 & 36 \\ 36 & -108 \end{pmatrix}$; qui $\det H > 0$ e $f''_{xx} < 0$, perciò $(6, 2)$ è un punto di MASSIMO RELATIVO per f .

3) CALCOLO L'INTEGRALE: $\iint_A \frac{x-y}{x^2+y^2} dx dy$, $A = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2; x^2+y^2 \leq 4, 2-x \leq y \leq x\}$
 Conviene applicare le coordinate polari: $\begin{cases} x = \rho \cos \theta \\ y = \rho \sin \theta \end{cases}$
 L'insieme $B = \{(\rho, \theta); \rho \in [0, +\infty[; \theta \in [0, 2\pi[; \rho \cos \theta, \rho \sin \theta \in A\}$ è caratterizzato da:
 $x^2+y^2 \leq 4 \Rightarrow \rho^2 \leq 4 \Rightarrow 0 \leq \rho \leq 2$ (anche $\rho \geq 0$)
 $\theta \in [0, \frac{\pi}{4}]$ (dalla condizione algebrica), ma evidente dalla osservazione geometrica); infine da $2-x \leq y$ si ottiene:
 $2 - \rho \cos \theta \leq \rho \sin \theta$; $\rho (\cos \theta + \sin \theta) \geq 2$, e siccome $\cos \theta + \sin \theta > 0$ per $\theta \in [0, \frac{\pi}{4}]$, segue $\rho \geq \frac{2}{\cos \theta + \sin \theta}$. Dunque:
 $B = \{(\rho, \theta); \theta \in [0, \frac{\pi}{4}]; \rho \in [\frac{2}{\cos \theta + \sin \theta}, 2]\}$
 Allora: $\iint_A \frac{x-y}{x^2+y^2} dx dy = \iint_B \frac{\rho \cos \theta - \rho \sin \theta}{\rho^2} \cdot \rho d\rho d\theta =$

[H. IND. 17.02.2015]

$$= \int_0^{\frac{\pi}{4}} \left(\int_2^{\frac{2}{\cos \theta + \sin \theta}} (\cos \theta - \sin \theta) d\rho \right) d\theta = \int_0^{\frac{\pi}{4}} \left(2 - \frac{2}{\cos \theta + \sin \theta} \right) \cdot (\cos \theta - \sin \theta) d\theta =$$

$$= \int_0^{\frac{\pi}{4}} \left(2 (\cos \theta - \sin \theta) - 2 \frac{\cos \theta - \sin \theta}{\cos \theta + \sin \theta} \right) d\theta = \left[2 \sin \theta + 2 \cos \theta - 2 \ln |\cos \theta + \sin \theta| \right]_0^{\frac{\pi}{4}}$$

$$= \sqrt{2} + \sqrt{2} - 2 \ln(\sqrt{2}) - 2 = 2\sqrt{2} - 2 \ln 2 - 2$$

4) RISOLVERE IN \mathbb{C} : $z^3 = -8i$; soluzioni in forma algebrica e esponenziale, e rappresentazione grafica.
 $| -8i | = 8$; un argomento di $-8i$ è: $\frac{3\pi}{2}$.
 Quindi: $-8i = 8 e^{i \frac{3\pi}{2}}$ e allora le soluzioni di $z^3 = -8i$ sono:
 $z = z_k = 2 \cdot e^{i(\frac{\frac{3\pi}{2} + 2k\pi}{3})}$, $k = 0, 1, 2$; precisamente:
 $z_0 = 2 e^{i \frac{\pi}{2}} = +2i$
 $z_1 = 2 e^{i \frac{5\pi}{6}} = -\sqrt{3} - i$
 $z_2 = 2 e^{i \frac{7\pi}{6}} = \sqrt{3} - i$

5) DETERMINARE k PER IL QUALE LA MATRICE $A = \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ -6 & k \end{pmatrix}$ AMMETTE $\lambda = \frac{1}{3}$ COME AUTOVETTORE. CON TALE VALORE DI k , DETERMINARE GLI AUTOVALORI DI A E UNA BASE DI \mathbb{R}^2 FORMATA DA AUTOVETTORI PER A .
 $A \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ -6 & k \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -6+3k \\ -6+3k \end{pmatrix}$. Quest'ultimo vettore è proporzionale a $\begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$ soltanto se è il vettore nullo, cioè $-6+3k = 0$, $k = 2$.
 Con $k = 2$ abbiamo $A = \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ -6 & 2 \end{pmatrix}$; calchiamo gli autovalori.
 $\det(A - \lambda I) = \det \begin{pmatrix} 3-\lambda & -1 \\ -6 & 2-\lambda \end{pmatrix} = \lambda^2 - 5\lambda = \lambda(\lambda - 5)$; autovalori: $\begin{cases} \lambda_1 = 0 \\ \lambda_2 = 5 \end{cases}$
 Autovalori relativi a $\lambda = 0$: $A \cdot \vec{v} = \vec{0}$; $\begin{cases} 3x - y = 0 \\ -6x + 2y = 0 \end{cases} \Leftrightarrow y = 3x$;
 gli autovettori sono $(x, 3x) \forall x \in \mathbb{R}$; base auto-spazio: $\{(1, 3)\}$
 Autovalori relativi a $\lambda = 5$: $(A - 5I) \vec{v} = \vec{0}$; $\begin{cases} -2x - y = 0 \\ -6x - 3y = 0 \end{cases} \Leftrightarrow y = -2x$;
 gli autovettori sono: $(x, -2x) \forall x \in \mathbb{R}$; base auto-spazio: $\{(1, -2)\}$
 Una base di \mathbb{R}^2 formata da autovettori per A è $B = \{(1, 3); (1, -2)\}$
 OSSERVAZIONE Il calcolo degli autovalori poteva essere semplificato notando che, con $k = 2$, $A \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} = \vec{0}$; ciò mostra che $\begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$ è autovettore con autovalore 0. L'altro autovalore è allora 5, perché la somma degli autovalori è la TRACIA di A , che in questo caso vale $3+2=5$.
 Gli autovettori relativi a $\lambda = 5$ andavano invece calcolati nel modo su esposto, cioè non ci sono "scorciatoie".