

1) PROBLEMA DI CAUCHY: ① $y'' + 6y' + 10y = 39 \sin x$; $y(0) = -2$; $y'(0) = 0$

E.D. omogenea associata a ①: ② $y'' + 6y' + 10y = 0$

Equazione caratteristica di ②: ③ $\lambda^2 + 6\lambda + 10 = 0 \rightarrow \lambda = -3 \pm i$

Soluzioni di ②: $e^{-3x}(C_1 \cos x + C_2 \sin x)$, $C_1, C_2 \in \mathbb{R}$

$f(x) = 39 \sin x$ è "del tipo ④" con parametri $\frac{m}{0} \frac{y}{0} \frac{A+B}{1}$; quindi c'è una soluzione di ① della forma: ⑤ $z(x) = A \cos x + B \sin x$, da cui:
 $z'(x) = -A \sin x + B \cos x$; $z''(x) = -A \cos x - B \sin x$; e allora

$$\begin{cases} z'' + 6z' + 10z = \\ \quad -A \cos x - B \sin x \\ \quad + 6B \cos x - 6A \sin x \\ \quad + 10A \cos x + 10B \sin x \\ \quad = (9A + 6B) \cos x + (-6A + 9B) \sin x \end{cases} \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{Il risultato desiderato è: } 39 \sin x; \\ \text{perciò deve essere:} \\ \begin{cases} 9A + 6B = 0 \\ 1 - 6A + 9B = 39 \\ -2A + 3B = 13 \end{cases} \end{array} \right.$$

$$\begin{cases} B = -\frac{3}{2}A \\ -2A - \frac{9}{2}A = 13; \quad \begin{cases} B = 3 \\ A = -2 \end{cases} \quad \text{quindi } z(x) = -2 \cos x + 3 \sin x \end{cases}$$

La soluzione generale di ① è: $y(x) = -2 \cos x + 3 \sin x + e^{-3x}(C_1 \cos x + C_2 \sin x)$

e quindi $y'(x) = 2 \sin x + 3 \cos x + e^{-3x}(-3C_1 \cos x - 3C_2 \sin x - C_1 \sin x + C_2 \cos x)$

Allora: $y(0) = -2 + C_1$; $y'(0) = 3 - 3C_1 + C_2$; desideriamo quindi che sia:

$$\begin{cases} -2 + C_1 = -2 \\ 3 - 3C_1 + C_2 = 0 \end{cases} \quad \text{da cui } \begin{cases} C_1 = 0 \\ C_2 = 3 \end{cases}; \quad \text{la soluzione del problema di Cauchy è:}$$

$$y(x) = -2 \cos x + 3 \sin x - 3e^{-3x} \sin x, \quad x \in]-\infty, +\infty[$$

20.01.2014
C.I.N.D.
C.I.

2) PUNTI CRITICI PER $f(x,y) = (x^2 + 4y)e^{x+y}$

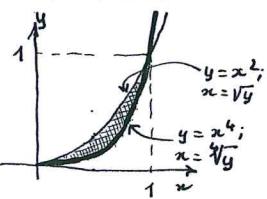
$$\begin{cases} f'_x = (2x + x^2 + 4y)e^{x+y} = 0 & \text{①} \rightarrow 2x - 4 = 0 \rightarrow x = 2 \\ f'_y = (4 + x^2 + 4y)e^{x+y} = 0 & \text{②} \rightarrow x^2 + 4y = -4 \rightarrow 4 + 4y = -4 \rightarrow y = -2 \end{cases}$$

C'è un solo punto critico: $(2, -2)$. La matrice Hessiona di f è:

$$H(x,y) = \begin{pmatrix} (2+2x+x^2+4y)e^{x+y} & (4+2x+x^2+4y)e^{x+y} \\ (2x+4+x^2+4y)e^{x+y} & (4+4+x^2+4y)e^{x+y} \end{pmatrix} \quad \text{e allora}$$

$$H(2, -2) = \begin{pmatrix} 6 & 4 \\ 4 & 4 \end{pmatrix}; \quad \det H = 8 > 0; \quad f''_{xx} = 6 > 0 \Rightarrow (2, -2) \text{ punto di MINIMO RELATIVO}$$

3) CALCOLARE L'INTEGRALE: * $\iint_A \frac{x^3}{1+y^2} dx dy$; $A = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x \geq 0, x^4 \leq y \leq x^2\}$



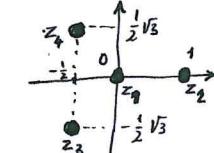
(Riduzione per linee parallele all'asse x):

$$\begin{aligned} * &= \int_0^1 \left(\int_{x^4}^{x^2} \frac{x^3}{1+y^2} dy \right) dx = \int_0^1 \frac{1}{4} \left[\frac{x^4}{1+y^2} \right]_{x^4}^{x^2} dy = \\ &= \frac{1}{4} \int_0^1 \frac{4-y^2}{1+y^2} dy = \frac{1}{4} \int_0^1 \frac{1}{2} \frac{2y}{1+y^2} dy - \frac{1}{4} \int_0^1 \left(1 - \frac{1}{1+y^2} \right) dy \\ &= \left[\frac{1}{8} \ln(1+y^2) - \frac{1}{4} y + \frac{1}{4} \arctan y \right]_{y=0}^{y=1} = \frac{1}{8} \ln 2 - \frac{1}{4} + \frac{\pi}{16} \end{aligned}$$

4) RISOLVERE IN \mathbb{C} : $z^2 = \bar{z}$; rappresentare graficamente le soluzioni

Sia $z = x+yi$ con $x, y \in \mathbb{R}$; allora $z^2 = x^2 - y^2 + 2xyi$, $\bar{z} = x - yi$;
 $z^2 = \bar{z} \Leftrightarrow x^2 - y^2 + 2xyi = x - yi$; debbono coincidere sia le parti reali,
sia i coefficienti dell'immaginario: $\begin{cases} x^2 - y^2 = x \\ 2xy = -y \end{cases} \rightarrow \begin{cases} x^2 - y^2 - x = 0 \\ y(2x+1) = 0 \end{cases}$

$$\begin{cases} y=0 \\ x=-\frac{1}{2} \end{cases} \quad \text{Se } y=0, \quad \begin{cases} x^2 - x = 0 \\ x = 0 \vee x = 1 \end{cases} \quad \text{da cui le soluzioni} \\ (x,y) = (0,0), (1,0) \quad \text{oppure } z_1 = 0 \vee z_2 = 1. \quad \text{Se } x = -\frac{1}{2} \text{ allora} \\ \begin{cases} \frac{1}{4} - y^2 + \frac{1}{2} = 0 \\ y^2 = \frac{3}{4}, y = \pm \frac{1}{2}\sqrt{3} \end{cases} \quad \text{da cui } (x,y) = \left(-\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}\sqrt{3}\right) \vee (x,y) = \left(-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\sqrt{3}\right) \\ \text{oppure } z_3 = -\frac{1}{2} - \frac{1}{2}\sqrt{3}i \quad \vee \quad z_4 = -\frac{1}{2} + \frac{1}{2}\sqrt{3}i \end{cases}$$



5) CALCOLARE AUTOVALORI E UNA BASE PER OGNI AUTOSPAZIO DI $A = \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ -1 & 3 & 6 \\ k & 0 & -3 \end{pmatrix}$. DIRE PER QUALI k , A È DIAGONALIZZABILE SU \mathbb{R}

Polinomio caratteristico di A : $p(\lambda) = \det(A - \lambda I) = \det \begin{pmatrix} 3-\lambda & 0 & 0 \\ -1 & 3-\lambda & 6 \\ k & 0 & -3-\lambda \end{pmatrix} = (3-\lambda)^2(-3-\lambda)$; le radici di $p(\lambda)$ sono: $\lambda = -3$ (semplice); $\lambda = 3$ (doppia)
Autospazio relativo a $\lambda = -3$: soluzioni di: $(A+3I)\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, cioè: $\begin{cases} 6x = 0 \\ -x + 6y + 6z = 0 \\ kx = 0 \end{cases}$ da cui $x = 0, z = -y$. L'autospazio ha dimensione 1, necessariamente; esso è $S_3 = \{(0, y, -y), y \in \mathbb{R}\}$; una base per S_3 è $\{(0, 1, -1)\}$

Autospazio relativo a $\lambda = 3$: soluzioni di $(A-3I)\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, cioè:
 $\begin{cases} -x + 6y = 0 \\ -x + 6z = 0 \end{cases}$. La matrice dei coefficienti del sistema è $A-3I = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 6 \\ k & 0 & -6 \end{pmatrix}$

Se $k \neq 1$, $\text{rang}(A-3I) = 2$; le soluzioni del sistema sono $(0, y, 0)$ $\forall y \in \mathbb{R}$, $S_3 = \{(0, y, 0), y \in \mathbb{R}\}$, una cui base è $\{(0, 1, 0)\}$; $\dim S_3 = 1$, mentre la molteplicità algebrica dell'autovalore $\lambda = 3$ è $\underline{2}$. Quindi se $k \neq 1$, A non è diagonalizzabile su \mathbb{R} (e nemmeno su \mathbb{C})

Se $k = +1$ allora $A-3I = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 6 \\ 1 & 0 & -6 \end{pmatrix}$ ha $\text{rang} 1$; le soluzioni del sistema, cioè gli autovettori, sono $(6z, y, z)$ $\forall y, z \in \mathbb{R}$, cioè $S_3 = \{(6z, y, z); y, z \in \mathbb{R}\}$

In questo caso A è diagonalizzabile su \mathbb{R} . Una base per S_3 è $\{(0, 1, 0); (6, 0, 1)\}$.

[Una base di \mathbb{R}^3 formata da autovettori per A è $B = \{(0, 1, -1); (0, 1, 0); (6, 0, 1)\}$. L'endomorfismo di \mathbb{R}^3 che rispetto alla base canonica di \mathbb{R}^3 è associato alla matrice A , rispetto alla base B è associato alla matrice diagonale $D = \begin{pmatrix} -3 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$]