

**Analisi Matematica II**  
**Corso di Ingegneria Gestionale**  
**Compito A del 15-06-2016**

- È obbligatorio consegnare tutti i fogli, anche la brutta e il testo.
- Le risposte senza giustificazione sono considerate nulle.

**Esercizio 1. (12 punti)** Data la funzione

$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{xy}{(2x^2+3y^2)^{\frac{1}{3}}} & \text{se } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{se } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

- i) dire in quali punti del suo dominio la funzione è continua;
- ii) determinare massimo e minimo di  $f(x, y)$  su

$$\bar{\Omega} = \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 : 2x^2 + 3y^2 \leq 6, x \geq -\sqrt{\frac{3}{2}} \right\}.$$

**Esercizio 2. (8 punti)** Calcolare l'integrale

$$\iint_{\Omega} \frac{4x - y}{x^2 + y^2} dx dy$$

dove  $\Omega = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x \geq 0, 1 \leq x^2 + y^2 \leq 4, x + 4y \geq 2\}$ .

**Esercizio 3. (12 punti)** Data la curva  $(\gamma, I)$ , con  $I = [-\frac{1}{6}\pi, \frac{7}{6}\pi]$  e parametrizzazione

$$\gamma : \left[ -\frac{1}{6}\pi, \frac{7}{6}\pi \right] \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad \gamma(t) = \left( 2 + \frac{1}{2} \cos t, 1 + 2 \sin t \right)$$

- i) scrivere l'equazione cartesiana della retta tangente al sostegno della curva nel punto  $P = \left( 2 + \frac{\sqrt{3}}{4}, 2 \right)$ ;
- ii) dato il campo di vettori

$$\mathbf{F}(x, y) = \begin{pmatrix} -\frac{y}{x^2+y^2} + 2xy \\ \frac{x}{x^2+y^2} + x^2y \end{pmatrix}$$

calcolare la somma del lavoro di  $\mathbf{F}$  lungo  $(\gamma, I)$  e del lavoro di  $\mathbf{F}$  lungo  $(\tilde{\gamma}, \tilde{I})$ , con

$$\tilde{\gamma} : \left[ 2 - \frac{\sqrt{3}}{4}, 2 + \frac{\sqrt{3}}{4} \right] \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad \tilde{\gamma}(t) = (t, 0)$$

## Svolgimento

**Esercizio 1.** *Data la funzione*

$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{xy}{(2x^2+3y^2)^{\frac{1}{3}}} & \text{se } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{se } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

*i) dire in quali punti del suo dominio la funzione è continua;*

La funzione  $f(x, y)$  è definita su tutto  $\mathbb{R}^2$ . Infatti per  $(x, y) \neq (0, 0)$ , il denominatore presente non si annulla mai.

Dalla definizione della funzione, la sua continuità è garantita su  $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$ , parte interna del primo sottoinsieme di definizione, in quanto composizione di funzioni continue.

Rimane quindi da studiare solo la continuità nell'origine. Dobbiamo quindi determinare se

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{xy}{(2x^2+3y^2)^{\frac{1}{3}}} = f(0,0) = 0.$$

Iniziamo a studiarne il comportamento lungo le rette della forma  $y = \lambda x$  con  $\lambda \in \mathbb{R}$ . Si trova

$$\lim_{y=\lambda x, (x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{xy}{(2x^2+3y^2)^{\frac{1}{3}}} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{\lambda x^2}{(2+3\lambda^2)^{\frac{1}{3}} x^{\frac{2}{3}}} = 0 \quad \forall \lambda \in \mathbb{R}.$$

Proviamo quindi a dimostrare che il limite esiste ed è uguale a 0. Per farlo usiamo il criterio del confronto e la disuguaglianza  $ab \leq \frac{1}{2}(a^2 + b^2)$  valida per ogni  $a, b > 0$ , e scriviamo

$$0 \leq \left| \frac{xy}{(2x^2+3y^2)^{\frac{1}{3}}} - 0 \right| = \frac{|x||y|}{(2x^2+3y^2)^{\frac{1}{3}}} \leq \frac{1}{2} \frac{x^2+y^2}{(2x^2+3y^2)^{\frac{1}{3}}} \leq \frac{1}{2} \frac{2x^2+3y^2}{(2x^2+3y^2)^{\frac{1}{3}}} = \frac{1}{2} (2x^2+3y^2)^{\frac{2}{3}}$$

La funzione  $g(x, y) = \frac{1}{2} (2x^2 + 3y^2)^{\frac{2}{3}}$  è composizione di funzioni continue su tutto  $\mathbb{R}^2$  e dunque verifica  $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} g(x, y) = g(0, 0) = 0$ .

Ne segue che la funzione  $f(x, y)$  è continua su tutto il suo dominio  $\mathbb{R}^2$ .

*ii) determinare massimo e minimo di  $f(x, y)$  su*

$$\bar{\Omega} = \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 : 2x^2 + 3y^2 \leq 6, x \geq -\sqrt{\frac{3}{2}} \right\}.$$

L'insieme  $\bar{\Omega}$  è rappresentato nella figura 1.

Per studiare massimo e minimo assoluto di  $f$  su  $\bar{\Omega}$  dobbiamo considerare i valori che la funzione assume su eventuali punti di non differenziabilità, sui punti critici liberi interni a  $\bar{\Omega}$ , sui punti critici vincolati al bordo di  $\bar{\Omega}$  e sugli eventuali spigoli del bordo.

La funzione  $f$  è certamente differenziabile su  $\mathbb{R}^2 \setminus (0, 0)$ , dove si scrive come composizione di funzioni differenziabili. La differenziabilità nell'origine va studiata a parte. Per gli scopi dell'esercizio possiamo anche non farlo ed annotare l'origine

$$D = (0, 0) \in \Omega$$

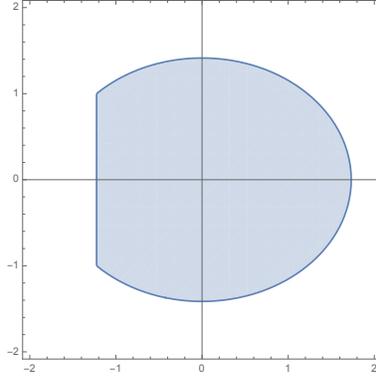


Figure 1: L'insieme  $\bar{\Omega}$ .

come primo punto da considerare (si verifica che in effetti la funzione è differenziabile nell'origine, e  $D$  risulta essere un punto critico libero).

Passiamo quindi alla ricerca dei punti critici liberi in  $\mathbb{R}^2 \setminus (0, 0)$ , ossia le soluzioni del sistema

$$\begin{cases} \frac{y(2x^2+9y^2)}{3(2x^2+3y^2)^{\frac{4}{3}}} = 0 \\ \frac{x(2x^2+y^2)}{(2x^2+3y^2)^{\frac{4}{3}}} = 0 \\ (x, y) \neq (0, 0) \end{cases}$$

È immediato verificare che il sistema non ha soluzioni, e dunque non ci sono punti critici liberi in  $\mathbb{R}^2 \setminus (0, 0)$ .

Ci rimane da studiare il comportamento di  $f$  sul bordo di  $\bar{\Omega}$ . Gli spigoli sono i punti

$$S_1 = \begin{pmatrix} -\sqrt{\frac{3}{2}} \\ -1 \end{pmatrix} \quad S_2 = \begin{pmatrix} -\sqrt{\frac{3}{2}} \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Il bordo lo dividiamo in due parti:

$$\begin{aligned} \Gamma_1 &= \left\{ 2x^2 + 3y^2 = 6, x \geq -\sqrt{\frac{3}{2}} \right\} \\ \Gamma_2 &= \left\{ x = -\sqrt{\frac{3}{2}}, -1 \leq y \leq 1 \right\}. \end{aligned}$$

Per quanto riguarda  $\Gamma_1$ , che è una parte dell'ellisse di equazione  $\frac{x^2}{3} + \frac{y^2}{2} = 1$ , possiamo usare la parametrizzazione

$$\gamma_1(t) = \left( \sqrt{3} \cos t, \sqrt{2} \sin t \right), \quad t \in \left[ -\frac{3}{4}\pi, \frac{3}{4}\pi \right],$$

e componendo con  $f$  troviamo la funzione di una variabile

$$g_1(t) = f(\gamma_1(t)) = 6^{\frac{1}{6}} \sin t \cos t, \quad t \in \left[ -\frac{3}{4}\pi, \frac{3}{4}\pi \right].$$

Risulta  $g_1'(t) = 6^{\frac{1}{6}}(\cos^2 t - \sin^2 t)$ , dunque i punti critici interni all'intervallo  $[-\frac{3}{4}\pi, \frac{3}{4}\pi]$  sono  $t_1 = -\frac{\pi}{4}$  e  $t_2 = \frac{\pi}{4}$ , cui corrispondono i punti critici vincolati

$$Q_1 = \gamma_1\left(-\frac{\pi}{4}\right) = \begin{pmatrix} \sqrt{\frac{3}{2}} \\ -1 \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad Q_2 = \gamma_1\left(\frac{\pi}{4}\right) = \begin{pmatrix} \sqrt{\frac{3}{2}} \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Passiamo a  $\Gamma_2$ , per cui possiamo usare la parametrizzazione

$$\gamma_2(t) = \left(-\sqrt{\frac{3}{2}}, t\right), \quad t \in [-1, 1]$$

che non è quella standard per un segmento, ma permette di semplificare i calcoli. Componiamo con  $f$  e otteniamo la funzione di una variabile

$$g_2(t) = f(\gamma_2(t)) = -\sqrt{\frac{3}{2}} \frac{t}{(3t^2 + 3)^{\frac{1}{3}}}, \quad t \in [-1, 1]$$

Abbiamo  $g_2'(t) = -\sqrt{\frac{3}{2}} \frac{(3t^2+3)^{\frac{1}{3}} - 2t^2(3t^2+3)^{-\frac{2}{3}}}{(3t^2+3)^{\frac{2}{3}}} = -\sqrt{\frac{3}{2}} \frac{t^2+3}{(3t^2+3)^{\frac{4}{3}}}$ , e dunque non ci sono punti critici.

I valori che dobbiamo confrontare sono dunque

$$f(D) = 0, \quad f(S_1) = f(Q_2) = \sqrt{\frac{3}{2}} 6^{-\frac{1}{3}}, \quad f(S_2) = f(Q_1) = -\sqrt{\frac{3}{2}} 6^{-\frac{1}{3}}.$$

Dunque il massimo di  $f$  è  $\sqrt{\frac{3}{2}} 6^{-\frac{1}{3}}$  e il minimo è  $-\sqrt{\frac{3}{2}} 6^{-\frac{1}{3}}$ .

**Esercizio 2.** Calcolare l'integrale

$$\iint_{\Omega} \frac{4x - y}{x^2 + y^2} dx dy$$

dove  $\Omega = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x \geq 0, 1 \leq x^2 + y^2 \leq 4, x + 4y \geq 2\}$ .

L'insieme  $\Omega$  è rappresentato nella figura 2.

La funzione da integrare e il dominio suggeriscono di risolvere l'integrale usando il cambiamento di variabili in coordinate polari, ossia

$$\psi(\rho, \theta) = (x, y) \quad \text{con} \quad \begin{cases} x = \rho \cos \theta \\ y = \rho \sin \theta \end{cases} \quad \text{e} \quad |\det J_{\psi}(\rho, \theta)| = \rho.$$

Dunque ponendo  $S$  l'insieme tale che  $\psi(S) = \Omega$ , abbiamo

$$\iint_{\Omega} \frac{4x - y}{x^2 + y^2} dx dy = \iint_S (4 \cos \theta - \sin \theta) d\rho d\theta.$$

Determiniamo adesso  $S$  e proviamo a scriverlo come insieme semplice. Dalla definizione di  $\Omega$  troviamo

$$S = \{(\rho, \theta) \in [0, +\infty) \times [-\pi, \pi] : \rho \cos \theta \geq 0, 1 \leq \rho^2 \leq 4, \rho \cos \theta + 4\rho \sin \theta \geq 2\}$$

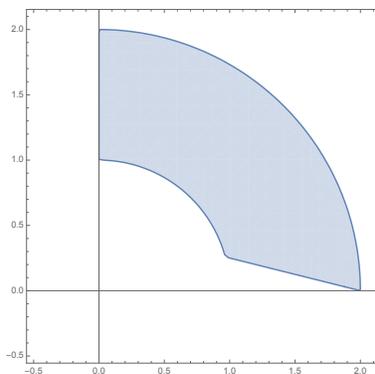


Figure 2: L'insieme  $\Omega$ .

La prima e la seconda condizione ci dicono che

$$\rho \in [1, 2] \quad \text{e} \quad \theta \in \left[-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}\right].$$

Per semplificare lo studio della terza condizione, osserviamo che dalla definizione di  $\Omega$  si ricava anche  $y \geq 0$ , dunque possiamo in effetti restringerci a

$$\rho \in [1, 2] \quad \text{e} \quad \theta \in \left[0, \frac{\pi}{2}\right].$$

Con questa restrizione abbiamo  $\cos \theta + 4 \sin \theta > 0$ , e quindi la terza condizione per  $S$  si riscrive come

$$\rho \geq \frac{2}{\cos \theta + 4 \sin \theta}.$$

Mettendo insieme le tre condizioni otteniamo l'insieme  $S$  rappresentato nella figura 3 con  $\rho$  sulle ascisse e  $\theta$  sulle ordinate.

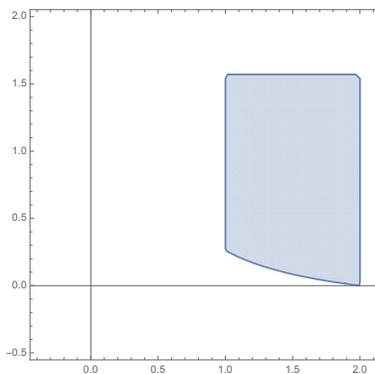


Figure 3: L'insieme  $S$ .

Per scriverlo come insieme semplice dobbiamo considerare  $\bar{\theta} \in [0, \frac{\pi}{2}]$  tale che

$$\frac{2}{\cos \bar{\theta} + 4 \sin \bar{\theta}} = 1,$$

e osservare che  $\frac{2}{\cos \theta + 4 \sin \theta} = 2$  per  $\theta = 0$ . Possiamo quindi scrivere  $S$  come unione di due insiemi semplici, ossia

$$S = \left\{ (\rho, \theta) : 0 \leq \theta \leq \bar{\theta}, \frac{2}{\cos \theta + 4 \sin \theta} \leq \rho \leq 2 \right\} \cup \left\{ (\rho, \theta) : \bar{\theta} \leq \theta \leq \frac{\pi}{2}, 1 \leq \rho \leq 2 \right\}.$$

Dunque

$$\begin{aligned} \iint_{\Omega} \frac{4x - y}{x^2 + y^2} dx dy &= \iint_S (4 \cos \theta - \sin \theta) d\rho d\theta = \\ &= \int_0^{\bar{\theta}} \left( \int_{\frac{2}{\cos \theta + 4 \sin \theta}}^2 (4 \cos \theta - \sin \theta) d\rho \right) d\theta + \int_{\bar{\theta}}^{\frac{\pi}{2}} \left( \int_1^2 (4 \cos \theta - \sin \theta) d\rho \right) d\theta = \\ &= \int_0^{\bar{\theta}} (4 \cos \theta - \sin \theta) \rho \Big|_{\frac{2}{\cos \theta + 4 \sin \theta}}^2 d\theta + \int_{\bar{\theta}}^{\frac{\pi}{2}} (4 \cos \theta - \sin \theta) \rho \Big|_1^2 d\theta = \\ &= \int_0^{\bar{\theta}} 2(4 \cos \theta - \sin \theta) d\theta - \int_0^{\bar{\theta}} 2 \frac{4 \cos \theta - \sin \theta}{\cos \theta + 4 \sin \theta} d\theta + \int_{\bar{\theta}}^{\frac{\pi}{2}} (4 \cos \theta - \sin \theta) d\theta = \\ &= (8 \sin \theta + 2 \cos \theta) \Big|_0^{\bar{\theta}} - (2 \log(\cos \theta + 4 \sin \theta)) \Big|_0^{\bar{\theta}} + (4 \sin \theta + \cos \theta) \Big|_{\bar{\theta}}^{\frac{\pi}{2}} = \\ &= \cos \bar{\theta} + 4 \sin \bar{\theta} - 2 \log(\cos \bar{\theta} + 4 \sin \bar{\theta}) + 2 = 4 - 2 \log 2. \end{aligned}$$

avendo trovato dalla condizione su  $\bar{\theta}$  che  $\sin \bar{\theta} = \frac{8 - \sqrt{13}}{17}$ , e quindi  $\cos \bar{\theta} = \frac{2 + 4\sqrt{13}}{17}$ . In effetti, bastava osservare che  $\cos \bar{\theta} + 4 \sin \bar{\theta} = x_0 + 4y_0$  dove  $P = (x_0, y_0)$  è il punto di intersezione tra  $x^2 + y^2 = 1$  e  $x + 4y = 2$ . Dunque  $x_0 + 4y_0 = 2$ .

**Esercizio 3.** Data la curva  $(\gamma, I)$ , con  $I = [-\frac{1}{6}\pi, \frac{7}{6}\pi]$  e parametrizzazione

$$\gamma : \left[ -\frac{1}{6}\pi, \frac{7}{6}\pi \right] \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad \gamma(t) = \left( 2 + \frac{1}{2} \cos t, 1 + 2 \sin t \right)$$

i) scrivere l'equazione cartesiana della retta tangente al sostegno della curva nel punto

$$P = \left( 2 + \frac{\sqrt{3}}{4}, 2 \right);$$

La parametrizzazione  $\gamma(t)$  è di classe  $C^1$ , quindi la retta tangente al sostegno della curva esiste in tutti i punti che corrispondono ai valori del parametro  $t \in (-\frac{1}{6}\pi, \frac{7}{6}\pi)$  per cui  $\gamma'(t) \neq 0$ . In particolare per  $P = \left( 2 + \frac{\sqrt{3}}{4}, 2 \right)$  troviamo innanzitutto  $t_0 \in (-\frac{1}{6}\pi, \frac{7}{6}\pi)$  tale che  $\gamma(t_0) = P$ , quindi risolviamo il sistema

$$\begin{cases} 2 + \frac{1}{2} \cos t_0 = 2 + \frac{\sqrt{3}}{4} \\ 1 + 2 \sin t_0 = 2 \end{cases}$$

L'unica soluzione è  $t_0 = \frac{\pi}{6}$ . La retta tangente al sostegno nel punto  $P$  è quindi generata dal vettore velocità

$$\gamma'(t_0) = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} \sin t_0 \\ 2 \cos t_0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{4} \\ \sqrt{3} \end{pmatrix}$$

e un vettore normale al sostegno nel punto  $P$  è quindi

$$\vec{n} = \begin{pmatrix} \sqrt{3} \\ \frac{1}{4} \end{pmatrix}$$

L'equazione cartesiana cercata è allora

$$\sqrt{3} \left( x - 2 - \frac{\sqrt{3}}{4} \right) + \frac{1}{4} (y - 2) = 0.$$

ii) dato il campo di vettori

$$\mathbf{F}(x, y) = \begin{pmatrix} -\frac{y}{x^2+y^2} + 2xy \\ \frac{x}{x^2+y^2} + x^2y \end{pmatrix}$$

calcolare la somma del lavoro di  $\mathbf{F}$  lungo  $(\gamma, I)$  e del lavoro di  $\mathbf{F}$  lungo  $(\tilde{\gamma}, \tilde{I})$ , con

$$\tilde{\gamma} : \left[ 2 - \frac{\sqrt{3}}{4}, 2 + \frac{\sqrt{3}}{4} \right] \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad \tilde{\gamma}(t) = (t, 0)$$

Studiamo innanzitutto le proprietà del campo  $\mathbf{F}$ . Il suo dominio è  $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$  e

$$\begin{aligned} \text{rot}(\mathbf{F})(x, y) &= \frac{\partial F_2}{\partial x}(x, y) - \frac{\partial F_1}{\partial y}(x, y) = \\ &= \frac{x^2 + y^2 - 2x^2}{(x^2 + y^2)^2} + 2xy - \frac{-x^2 - y^2 + 2y^2}{(x^2 + y^2)^2} - 2x = 2(y - 1)x. \end{aligned}$$

Quindi il campo  $\mathbf{F}$  non è irrotazionale.

Studiamo le proprietà delle due curve  $(\gamma, I)$  e  $(\tilde{\gamma}, \tilde{I})$ . Disegniamo in figura 4 il sostegno di  $(\gamma, I)$ , che è una parte dell'ellisse  $4(x - 2)^2 + \frac{(y-1)^2}{4} = 1$  con punto iniziale e finale rispettivamente

$$P_{in} = \gamma \left( -\frac{1}{6}\pi \right) = \begin{pmatrix} 2 + \frac{\sqrt{3}}{4} \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad P_{fin} = \gamma \left( \frac{7}{6}\pi \right) = \begin{pmatrix} 2 - \frac{\sqrt{3}}{4} \\ 0 \end{pmatrix}$$

Il sostegno della curva  $(\tilde{\gamma}, \tilde{I})$  è invece il segmento  $\overline{P_{fin} P_{in}}$ , con punto iniziale  $P_{fin}$  e punto finale  $P_{in}$ , invertiti rispetto a quelli di  $(\gamma, I)$ .

Dobbiamo calcolare la somma

$$L(\mathbf{F}, \gamma) + L(\mathbf{F}, \tilde{\gamma}) = L(\mathbf{F}, \gamma \cup \tilde{\gamma})$$

dove  $\gamma \cup \tilde{\gamma}$  indica la curva chiusa che si ottiene percorrendo prima il sostegno di  $\gamma$  e poi quello di  $\tilde{\gamma}$ .

La curva  $\gamma \cup \tilde{\gamma}$  è chiusa, orientata positivamente, e l'insieme  $U$  racchiuso dalla curva è tutto contenuto nel dominio del campo, infatti  $(0, 0) \notin U$ . Possiamo quindi applicare il Teorema del Rotore e otteniamo

$$L(\mathbf{F}, \gamma) + L(\mathbf{F}, \tilde{\gamma}) = L(\mathbf{F}, \gamma \cup \tilde{\gamma}) = \iint_U \text{rot}(\mathbf{F})(x, y) \, dx dy = \iint_U 2(y - 1)x \, dx dy$$

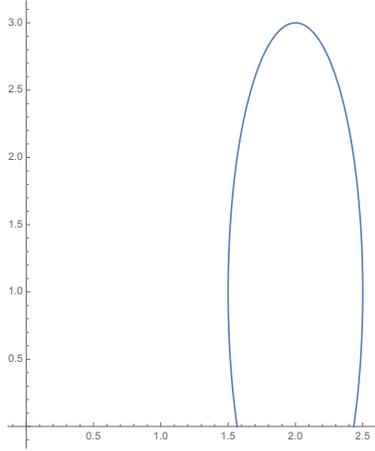


Figure 4: Il sostegno di  $(\gamma, I)$ .

Per svolgere l'integrale scriviamo  $U$  come insieme semplice rispetto alla  $x$ , ossia

$$U = \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 : 0 \leq y \leq 3, 2 - \frac{1}{2}\sqrt{1 - \frac{(y-1)^2}{4}} \leq x \leq 2 + \frac{1}{2}\sqrt{1 - \frac{(y-1)^2}{4}} \right\}$$

e quindi

$$\begin{aligned} L(\mathbf{F}, \gamma) + L(\mathbf{F}, \tilde{\gamma}) &= \iint_U 2(y-1)x \, dx dy = \int_0^3 \left( \int_{2 - \frac{1}{2}\sqrt{1 - \frac{(y-1)^2}{4}}}^{2 + \frac{1}{2}\sqrt{1 - \frac{(y-1)^2}{4}}} 2(y-1)x \, dx \right) dy = \\ &= \int_0^3 ((y-1)x^2) \Big|_{x=2 - \frac{1}{2}\sqrt{1 - \frac{(y-1)^2}{4}}}^{x=2 + \frac{1}{2}\sqrt{1 - \frac{(y-1)^2}{4}}} dy = \int_0^3 4(y-1)\sqrt{1 - \frac{(y-1)^2}{4}} dy = \\ &= -\frac{16}{3} \left( 1 - \frac{(y-1)^2}{4} \right)^{\frac{3}{2}} \Big|_0^3 = 2\sqrt{3}. \end{aligned}$$

**Analisi Matematica II**  
**Corso di Ingegneria Gestionale**  
**Compito B del 15-06-2016**

- È obbligatorio consegnare tutti i fogli, anche la brutta e il testo.
- Le risposte senza giustificazione sono considerate nulle.

**Esercizio 1. (12 punti)** Data la funzione

$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{\sqrt{3}x+y}{(x^2+y^2)^{\frac{1}{3}}} & \text{se } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{se } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

- i) dire in quali punti del suo dominio la funzione è continua;
- ii) determinare massimo e minimo di  $f(x, y)$  su

$$\bar{\Omega} = \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 : \sqrt{3}x + y \geq -1, x^2 + y^2 \leq 1 \right\}.$$

**Esercizio 2. (8 punti)** Calcolare l'integrale

$$\iint_{\Omega} \frac{x-y}{x^2+y^2} dx dy$$

dove  $\Omega = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x \geq 0, 1 \leq x^2 + y^2 \leq 4, x + y \geq 1\}$ .

**Esercizio 3. (12 punti)** Data la curva  $(\gamma, I)$ , con  $I = [-\frac{2}{3}\pi, \frac{2}{3}\pi]$  e parametrizzazione

$$\gamma : \left[ -\frac{2}{3}\pi, \frac{2}{3}\pi \right] \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad \gamma(t) = \left( 1 + 2 \cos t, 1 + \frac{1}{2} \sin t \right)$$

- i) scrivere l'equazione cartesiana della retta tangente al sostegno della curva nel punto  $P = \left( 2, 1 + \frac{\sqrt{3}}{4} \right)$ ;
- ii) dato il campo di vettori

$$\mathbf{F}(x, y) = \begin{pmatrix} \frac{x}{x^2+y^2} + y^2 \\ \frac{y}{x^2+y^2} + x^2y \end{pmatrix}$$

calcolare la differenza tra il lavoro di  $\mathbf{F}$  lungo  $(\gamma, I)$  e il lavoro di  $\mathbf{F}$  lungo  $(\tilde{\gamma}, \tilde{I})$ , con

$$\tilde{\gamma} : \left[ 1 - \frac{\sqrt{3}}{4}, 1 + \frac{\sqrt{3}}{4} \right] \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad \tilde{\gamma}(t) = (0, t)$$

## Svolgimento

**Esercizio 1.** Data la funzione

$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{\sqrt{3}x+y}{(x^2+y^2)^{\frac{1}{3}}} & \text{se } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{se } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

i) dire in quali punti del suo dominio la funzione è continua;

La funzione  $f(x, y)$  è definita su tutto  $\mathbb{R}^2$ . Infatti per  $(x, y) \neq (0, 0)$ , il denominatore presente non si annulla mai.

Dalla definizione della funzione, la sua continuità è garantita su  $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$ , parte interna del primo sottoinsieme di definizione, in quanto composizione di funzioni continue.

Rimane quindi da studiare solo la continuità nell'origine. Dobbiamo quindi determinare se

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{\sqrt{3}x+y}{(x^2+y^2)^{\frac{1}{3}}} = f(0,0) = 0.$$

Iniziamo a studiarne il comportamento lungo le rette della forma  $y = \lambda x$  con  $\lambda \in \mathbb{R}$ . Si trova

$$\lim_{y=\lambda x, (x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{\sqrt{3}x+y}{(x^2+y^2)^{\frac{1}{3}}} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{(\sqrt{3}+\lambda)x}{(1+\lambda^2)^{\frac{1}{3}}x^{\frac{2}{3}}} = 0 \quad \forall \lambda \in \mathbb{R}.$$

Proviamo quindi a dimostrare che il limite esiste ed è uguale a 0. Per farlo usiamo il criterio del confronto e la disuguaglianza  $a + b \leq \sqrt{2(a^2 + b^2)}$  valida per ogni  $a, b > 0$ , e scriviamo

$$0 \leq \left| \frac{\sqrt{3}x+y}{(x^2+y^2)^{\frac{1}{3}}} - 0 \right| = \frac{|\sqrt{3}x+y|}{(x^2+y^2)^{\frac{1}{3}}} \leq \sqrt{2} \frac{\sqrt{3x^2+y^2}}{(x^2+y^2)^{\frac{1}{3}}} \leq \sqrt{2} \frac{\sqrt{3x^2+3y^2}}{(x^2+y^2)^{\frac{1}{3}}} = \sqrt{6} (x^2+y^2)^{\frac{1}{6}}$$

La funzione  $g(x, y) = \sqrt{6}(x^2+y^2)^{\frac{1}{6}}$  è composizione di funzioni continue su tutto  $\mathbb{R}^2$  e dunque verifica  $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} g(x, y) = g(0, 0) = 0$ .

Ne segue che la funzione  $f(x, y)$  è continua su tutto il suo dominio  $\mathbb{R}^2$ .

ii) determinare massimo e minimo di  $f(x, y)$  su

$$\bar{\Omega} = \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 : \sqrt{3}x + y \geq -1, x^2 + y^2 \leq 1 \right\}.$$

L'insieme  $\bar{\Omega}$  è rappresentato nella figura 5.

Per studiare massimo e minimo assoluto di  $f$  su  $\bar{\Omega}$  dobbiamo considerare i valori che la funzione assume su eventuali punti di non differenziabilità, sui punti critici liberi interni a  $\bar{\Omega}$ , sui punti critici vincolati al bordo di  $\bar{\Omega}$  e sugli eventuali spigoli del bordo.

La funzione  $f$  è certamente differenziabile su  $\mathbb{R}^2 \setminus (0, 0)$ , dove si scrive come composizione di funzioni differenziabili. La differenziabilità nell'origine va studiata a parte. Per gli scopi dell'esercizio possiamo anche non farlo ed annotare l'origine

$$D = (0, 0) \in \Omega$$

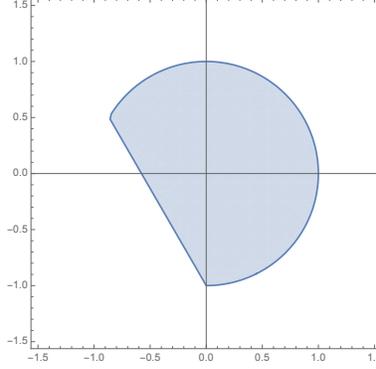


Figure 5: L'insieme  $\bar{\Omega}$ .

come primo punto da considerare (si verifica che in effetti la funzione non è differenziabile nell'origine).

Passiamo quindi alla ricerca dei punti critici liberi in  $\mathbb{R}^2 \setminus (0, 0)$ , ossia le soluzioni del sistema

$$\begin{cases} \frac{\sqrt{3}x^2 - 2xy + 3\sqrt{3}y^2}{3(x^2 + y^2)^{\frac{4}{3}}} = 0 \\ \frac{3x^2 - 2\sqrt{3}xy + y^2}{3(x^2 + y^2)^{\frac{4}{3}}} = 0 \\ (x, y) \neq (0, 0) \end{cases}$$

Moltiplicando per  $\sqrt{3}$  la prima equazione e sottraendone la seconda, troviamo che deve essere verificato

$$8y^2 = 0,$$

e quindi non ci sono soluzioni del sistema, e dunque non ci sono punti critici liberi in  $\mathbb{R}^2 \setminus (0, 0)$ .

Ci rimane da studiare il comportamento di  $f$  sul bordo di  $\bar{\Omega}$ . Gli spigoli sono i punti

$$S_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix} \quad S_2 = \begin{pmatrix} -\frac{\sqrt{3}}{2} \\ \frac{1}{2} \end{pmatrix}.$$

Il bordo lo dividiamo in due parti:

$$\begin{aligned} \Gamma_1 &= \{x^2 + y^2 = 1, \sqrt{3}x + y \geq -1\} \\ \Gamma_2 &= \left\{ \sqrt{3}x + y = -1, -\frac{\sqrt{3}}{2} \leq x \leq 0 \right\}. \end{aligned}$$

Per quanto riguarda  $\Gamma_1$  possiamo usare la parametrizzazione

$$\gamma_1(t) = (\cos t, \sin t), \quad t \in \left[-\frac{\pi}{2}, \frac{5\pi}{6}\right],$$

componendo con  $f$  troviamo la funzione di una variabile

$$g_1(t) = f(\gamma_1(t)) = \sqrt{3} \cos t + \sin t, \quad t \in \left[-\frac{\pi}{2}, \frac{5\pi}{6}\right].$$

Risulta  $g_1'(t) = -\sqrt{3} \sin t + \cos t$ , dunque c'è un punto critico interno all'intervallo  $[-\frac{\pi}{2}, \frac{5}{6}\pi]$  dato da  $t_1 = \arctan \frac{1}{\sqrt{3}} = \frac{\pi}{6}$ , cui corrisponde il punto critico vincolato

$$Q_1 = \gamma_1 \left( \frac{\pi}{6} \right) = \left( \frac{\sqrt{3}}{2}, \frac{1}{2} \right).$$

Passiamo a  $\Gamma_2$ , per cui possiamo usare la parametrizzazione

$$\gamma_2(t) = \left( t, -1 - \sqrt{3}t \right), \quad t \in \left[ -\frac{\sqrt{3}}{2}, 0 \right]$$

componiamo con  $f$  e otteniamo la funzione di una variabile

$$g_2(t) = f(\gamma_2(t)) = -\frac{1}{(4t^2 + 2\sqrt{3}t + 1)^{\frac{1}{3}}}, \quad t \in \left[ -\frac{\sqrt{3}}{2}, 0 \right]$$

Abbiamo  $g_2'(t) = \frac{2}{3} \frac{4t + \sqrt{3}}{(4t^2 + 2\sqrt{3}t + 1)^{\frac{4}{3}}}$ , dunque c'è un punto critico interno all'intervallo  $[-\frac{\sqrt{3}}{2}, 0]$  dato da  $t_2 = -\frac{\sqrt{3}}{4}$ , cui corrisponde il punto critico vincolato

$$Q_2 = \gamma_2 \left( -\frac{\sqrt{3}}{4} \right) = \left( -\frac{\sqrt{3}}{4}, -\frac{1}{4} \right).$$

I valori che dobbiamo confrontare sono dunque

$$f(D) = 0, \quad f(S_1) = f(S_2) = -1, \quad f(Q_1) = 2, \quad f(Q_2) = -4^{\frac{1}{3}}.$$

Dunque il massimo di  $f$  è 2 e il minimo è  $-4^{\frac{1}{3}}$ .

**Esercizio 2.** Calcolare l'integrale

$$\iint_{\Omega} \frac{x-y}{x^2+y^2} dx dy$$

dove  $\Omega = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x \geq 0, 1 \leq x^2 + y^2 \leq 4, x + y \geq 1\}$ .

L'insieme  $\Omega$  è rappresentato nella figura 6.

La funzione da integrare e il dominio suggeriscono di risolvere l'integrale usando il cambiamento di variabili in coordinate polari, ossia

$$\psi(\rho, \theta) = (x, y) \quad \text{con} \quad \begin{cases} x = \rho \cos \theta \\ y = \rho \sin \theta \end{cases} \quad \text{e} \quad |\det J_{\psi}(\rho, \theta)| = \rho.$$

Dunque ponendo  $S$  l'insieme tale che  $\psi(S) = \Omega$ , abbiamo

$$\iint_{\Omega} \frac{x-y}{x^2+y^2} dx dy = \iint_S (\cos \theta - \sin \theta) d\rho d\theta.$$

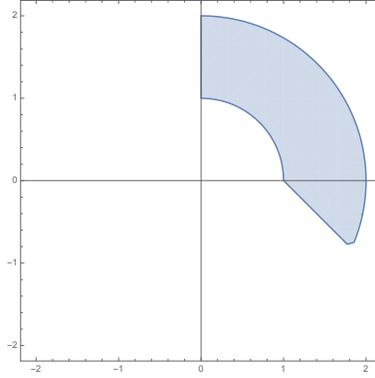


Figure 6: L'insieme  $\Omega$ .

Determiniamo adesso  $S$  e proviamo a scriverlo come insieme semplice. Dalla definizione di  $\Omega$  troviamo

$$S = \{(\rho, \theta) \in [0, +\infty) \times [-\pi, \pi] : \rho \cos \theta \geq 0, 1 \leq \rho^2 \leq 4, \rho \cos \theta + \rho \sin \theta \geq 1\}$$

La prima e la seconda condizione ci dicono che

$$\rho \in [1, 2] \quad \text{e} \quad \theta \in \left[-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}\right].$$

La terza condizione implica  $\cos \theta + \sin \theta > 0$ , dunque  $\theta \in \left[-\frac{\pi}{4}, \frac{\pi}{2}\right]$ , e quindi la terza condizione per  $S$  si riscrive come

$$\rho \geq \frac{1}{\cos \theta + \sin \theta}.$$

Mettendo insieme le tre condizioni otteniamo l'insieme  $S$  rappresentato nella figura 7 con  $\rho$  sulle ascisse e  $\theta$  sulle ordinate.

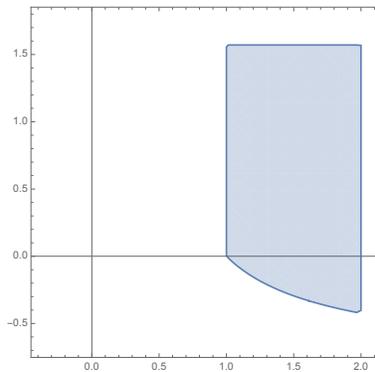


Figure 7: L'insieme  $S$ .

Per scriverlo come insieme semplice dobbiamo considerare  $\bar{\theta} \in \left[-\frac{\pi}{4}, \frac{\pi}{2}\right]$  tale che

$$\frac{1}{\cos \bar{\theta} + \sin \bar{\theta}} = 2.$$

e osservare che  $\frac{1}{\cos\theta+\sin\bar{\theta}} = 1$  per  $\theta = 0$ . Possiamo quindi scrivere  $S$  come unione di due insiemi semplici, ossia

$$S = \left\{ (\rho, \theta) : \bar{\theta} \leq \theta \leq 0, \frac{1}{\cos\theta + \sin\theta} \leq \rho \leq 2 \right\} \cup \left\{ (\rho, \theta) : 0 \leq \theta \leq \frac{\pi}{2}, 1 \leq \rho \leq 2 \right\}.$$

Dunque

$$\begin{aligned} \iint_{\Omega} \frac{x-y}{x^2+y^2} dx dy &= \iint_S (\cos\theta - \sin\theta) d\rho d\theta = \\ &= \int_{\bar{\theta}}^0 \left( \int_{\frac{1}{\cos\theta+\sin\theta}}^2 (\cos\theta - \sin\theta) d\rho \right) d\theta + \int_0^{\frac{\pi}{2}} \left( \int_1^2 (\cos\theta - \sin\theta) d\rho \right) d\theta = \\ &= \int_{\bar{\theta}}^0 (\cos\theta - \sin\theta) \rho \Big|_{\frac{1}{\cos\theta+\sin\theta}}^2 d\theta + \int_0^{\frac{\pi}{2}} (\cos\theta - \sin\theta) \rho \Big|_1^2 d\theta = \\ &= \int_{\bar{\theta}}^0 2(\cos\theta - \sin\theta) d\theta - \int_{\bar{\theta}}^0 \frac{\cos\theta - \sin\theta}{\cos\theta + \sin\theta} d\theta + \int_0^{\frac{\pi}{2}} (\cos\theta - \sin\theta) d\theta = \\ &= \left( 2\sin\theta + 2\cos\theta \right) \Big|_{\bar{\theta}}^0 - \left( \log(\cos\theta + \sin\theta) \right) \Big|_{\bar{\theta}}^0 + \left( \sin\theta + \cos\theta \right) \Big|_0^{\frac{\pi}{2}} = \\ &= 2 - 2\sin\bar{\theta} - 2\cos\bar{\theta} + \log(\cos\bar{\theta} + \sin\bar{\theta}) = 1 - \log 2. \end{aligned}$$

avendo trovato dalla condizione su  $\bar{\theta}$  che  $\sin\bar{\theta} = \frac{1-\sqrt{7}}{4}$ , e quindi  $\cos\bar{\theta} = \frac{1+\sqrt{7}}{4}$ . In effetti, bastava osservare che  $\cos\bar{\theta} + \sin\bar{\theta} = \frac{1}{2}(x_0 + y_0)$  dove  $P = (x_0, y_0)$  è il punto di intersezione tra  $x^2 + y^2 = 4$  e  $x + y = 1$ . Dunque  $\cos\bar{\theta} + \sin\bar{\theta} = \frac{1}{2}$ .

**Esercizio 3.** Data la curva  $(\gamma, I)$ , con  $I = [-\frac{2}{3}\pi, \frac{2}{3}\pi]$  e parametrizzazione

$$\gamma : \left[ -\frac{2}{3}\pi, \frac{2}{3}\pi \right] \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad \gamma(t) = \left( 1 + 2\cos t, 1 + \frac{1}{2}\sin t \right)$$

i) scrivere l'equazione cartesiana della retta tangente al sostegno della curva nel punto  $P = \left( 2, 1 + \frac{\sqrt{3}}{4} \right)$ ;

La parametrizzazione  $\gamma(t)$  è di classe  $C^1$ , quindi la retta tangente al sostegno della curva esiste in tutti i punti che corrispondono ai valori del parametro  $t \in (-\frac{2}{3}\pi, \frac{2}{3}\pi)$  per cui  $\gamma'(t) \neq 0$ . In particolare per  $P = \left( 2, 1 + \frac{\sqrt{3}}{4} \right)$  troviamo innanzitutto  $t_0 \in (-\frac{2}{3}\pi, \frac{2}{3}\pi)$  tale che  $\gamma(t_0) = P$ , quindi risolviamo il sistema

$$\begin{cases} 1 + 2\cos t_0 = 2 \\ 1 + \frac{1}{2}\sin t_0 = 1 + \frac{\sqrt{3}}{4} \end{cases}$$

L'unica soluzione è  $t_0 = \frac{\pi}{3}$ . La retta tangente al sostegno nel punto  $P$  è quindi generata dal vettore velocità

$$\gamma'(t_0) = \begin{pmatrix} -2\sin t_0 \\ \frac{1}{2}\cos t_0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\sqrt{3} \\ \frac{1}{4} \end{pmatrix}$$

e un vettore normale al sostegno nel punto  $P$  è quindi

$$\vec{n} = \begin{pmatrix} \frac{1}{4} \\ \sqrt{3} \end{pmatrix}$$

L'equazione cartesiana cercata è allora

$$\frac{1}{4}(x-2) + \sqrt{3}\left(y-1 - \frac{\sqrt{3}}{4}\right) = 0.$$

ii) dato il campo di vettori

$$\mathbf{F}(x, y) = \begin{pmatrix} \frac{x}{x^2+y^2} + y^2 \\ \frac{y}{x^2+y^2} + x^2y \end{pmatrix}$$

calcolare la differenza tra il lavoro di  $\mathbf{F}$  lungo  $(\gamma, I)$  e il lavoro di  $\mathbf{F}$  lungo  $(\tilde{\gamma}, \tilde{I})$ , con

$$\tilde{\gamma} : \left[1 - \frac{\sqrt{3}}{4}, 1 + \frac{\sqrt{3}}{4}\right] \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad \tilde{\gamma}(t) = (0, t)$$

Studiamo innanzitutto le proprietà del campo  $\mathbf{F}$ . Il suo dominio è  $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$  e

$$\begin{aligned} \text{rot}(\mathbf{F})(x, y) &= \frac{\partial F_2}{\partial x}(x, y) - \frac{\partial F_1}{\partial y}(x, y) = \\ &= \frac{-2xy}{(x^2+y^2)^2} + 2xy - \frac{-2xy}{(x^2+y^2)^2} - 2y = 2(x-1)y. \end{aligned}$$

Quindi il campo  $\mathbf{F}$  non è irrotazionale.

Studiamo le proprietà delle due curve  $(\gamma, I)$  e  $(\tilde{\gamma}, \tilde{I})$ . Disegniamo in figura 8 il sostegno di  $(\gamma, I)$ , che è una parte dell'ellisse  $\frac{(x-1)^2}{4} + 4(y-1)^2 = 1$  con punto iniziale e finale rispettivamente

$$P_{in} = \gamma\left(-\frac{2}{3}\pi\right) = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 - \frac{\sqrt{3}}{4} \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad P_{fin} = \gamma\left(\frac{2}{3}\pi\right) = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 + \frac{\sqrt{3}}{4} \end{pmatrix}$$

Il sostegno della curva  $(\tilde{\gamma}, \tilde{I})$  è invece il segmento  $\overline{P_{in}P_{fin}}$ , con punto iniziale  $P_{in}$  e punto finale  $P_{fin}$ , coincidenti con quelli di  $(\gamma, I)$ .

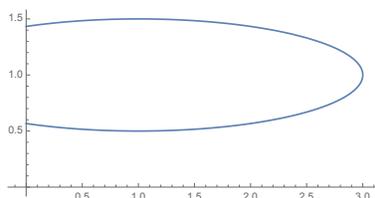


Figure 8: Il sostegno di  $(\gamma, I)$ .

Dobbiamo calcolare la differenza

$$L(\mathbf{F}, \gamma) - L(\mathbf{F}, \tilde{\gamma}) = L(\mathbf{F}, \gamma) + L(\mathbf{F}, \tilde{\gamma}^{-1}) = L(\mathbf{F}, \gamma \cup \tilde{\gamma}^{-1})$$

dove  $\tilde{\gamma}^{-1}$  indica la curva  $\tilde{\gamma}$  percorsa con orientazione opposta, e  $\gamma \cup \tilde{\gamma}^{-1}$  indica la curva chiusa che si ottiene percorrendo prima il sostegno di  $\gamma$  e poi quello di  $\tilde{\gamma}^{-1}$ .

La curva  $\gamma \cup \tilde{\gamma}^{-1}$  è chiusa, orientata positivamente e l'insieme  $U$  racchiuso dalla curva è tutto contenuto nel dominio del campo, infatti  $(0, 0) \notin U$ . Possiamo quindi applicare il Teorema del Rotore e otteniamo

$$L(\mathbf{F}, \gamma) - L(\mathbf{F}, \tilde{\gamma}) = L(\mathbf{F}, \gamma \cup \tilde{\gamma}^{-1}) = \iint_U \operatorname{rot}(\mathbf{F})(x, y) \, dx dy = \iint_U 2(x-1)y \, dx dy$$

Per svolgere l'integrale scriviamo  $U$  come insieme semplice rispetto alla  $y$ , ossia

$$U = \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 : 0 \leq x \leq 3, 1 - \frac{1}{2}\sqrt{1 - \frac{(x-1)^2}{4}} \leq y \leq 1 + \frac{1}{2}\sqrt{1 - \frac{(x-1)^2}{4}} \right\}$$

e quindi

$$\begin{aligned} L(\mathbf{F}, \gamma) - L(\mathbf{F}, \tilde{\gamma}) &= \iint_U 2(x-1)y \, dx dy = \int_0^3 \left( \int_{1 - \frac{1}{2}\sqrt{1 - \frac{(x-1)^2}{4}}}^{1 + \frac{1}{2}\sqrt{1 - \frac{(x-1)^2}{4}}} 2(x-1)y \, dy \right) dx = \\ &= \int_0^3 ((x-1)y^2) \Big|_{y=1 - \frac{1}{2}\sqrt{1 - \frac{(x-1)^2}{4}}}^{y=1 + \frac{1}{2}\sqrt{1 - \frac{(x-1)^2}{4}}} dx = \int_0^3 2(x-1)\sqrt{1 - \frac{(x-1)^2}{4}} \, dx = \\ &= -\frac{8}{3} \left( 1 - \frac{(x-1)^2}{4} \right)^{\frac{3}{2}} \Big|_0^3 = \sqrt{3}. \end{aligned}$$

**Analisi Matematica II**  
**Corso di Ingegneria Gestionale**  
**Compito C del 15-06-2016**

- È obbligatorio consegnare tutti i fogli, anche la brutta e il testo.
- Le risposte senza giustificazione sono considerate nulle.

**Esercizio 1. (12 punti)** Data la funzione

$$f(x, y) = \begin{cases} 2 - \frac{x + \sqrt{3}y}{(x^2 + y^2)^{\frac{1}{4}}} & \text{se } (x, y) \neq (0, 0) \\ 2 & \text{se } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

- i) dire in quali punti del suo dominio la funzione è continua;
- ii) determinare massimo e minimo di  $f(x, y)$  su

$$\bar{\Omega} = \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 : x + \sqrt{3}y \leq 1, x^2 + y^2 \leq 1 \right\}.$$

**Esercizio 2. (8 punti)** Calcolare l'integrale

$$\iint_{\Omega} \frac{x + y}{x^2 + y^2} dx dy$$

dove  $\Omega = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x \geq 0, 1 \leq x^2 + y^2 \leq 9, 0 \leq x - y \leq 3\}$ .

**Esercizio 3. (12 punti)** Data la curva  $(\gamma, I)$ , con  $I = [-\frac{2}{3}\pi, \frac{2}{3}\pi]$  e parametrizzazione

$$\gamma : \left[ -\frac{2}{3}\pi, \frac{2}{3}\pi \right] \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad \gamma(t) = (1 + 2 \cos t, \sin t)$$

- i) scrivere l'equazione cartesiana della retta tangente al sostegno della curva nel punto  $P = (2, \frac{\sqrt{3}}{2})$ ;
- ii) dato il campo di vettori

$$\mathbf{F}(x, y) = \left( \frac{x}{\sqrt{x^2 + (y-1)^2}} + y^2, \frac{y-1}{\sqrt{x^2 + (y-1)^2}} + x^2 y \right)$$

calcolare la differenza tra il lavoro di  $\mathbf{F}$  lungo  $(\gamma, I)$  e il lavoro di  $\mathbf{F}$  lungo  $(\tilde{\gamma}, \tilde{I})$ , con

$$\tilde{\gamma} : \left[ -\frac{\sqrt{3}}{2}, \frac{\sqrt{3}}{2} \right] \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad \tilde{\gamma}(t) = (0, t)$$

## Svolgimento

**Esercizio 1.** *Data la funzione*

$$f(x, y) = \begin{cases} 2 - \frac{x + \sqrt{3}y}{(x^2 + y^2)^{\frac{1}{4}}} & \text{se } (x, y) \neq (0, 0) \\ 2 & \text{se } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

*i) dire in quali punti del suo dominio la funzione è continua;*

La funzione  $f(x, y)$  è definita su tutto  $\mathbb{R}^2$ . Infatti per  $(x, y) \neq (0, 0)$ , il denominatore presente non si annulla mai.

Dalla definizione della funzione, la sua continuità è garantita su  $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$ , parte interna del primo sottoinsieme di definizione, in quanto composizione di funzioni continue.

Rimane quindi da studiare solo la continuità nell'origine. Dobbiamo quindi determinare se

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} 2 - \frac{x + \sqrt{3}y}{(x^2 + y^2)^{\frac{1}{4}}} = f(0, 0) = 2,$$

che è equivalente a chiedersi se

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{x + \sqrt{3}y}{(x^2 + y^2)^{\frac{1}{4}}} = 0,$$

Iniziamo a studiarne il comportamento lungo le rette della forma  $y = \lambda x$  con  $\lambda \in \mathbb{R}$ . Si trova

$$\lim_{y=\lambda x, (x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{x + \sqrt{3}y}{(x^2 + y^2)^{\frac{1}{4}}} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{(1 + \sqrt{3}\lambda)x}{(1 + \lambda^2)^{\frac{1}{4}} x^{\frac{1}{2}}} = 0 \quad \forall \lambda \in \mathbb{R}.$$

Proviamo quindi a dimostrare che il limite esiste ed è uguale a 0. Per farlo usiamo il criterio del confronto e la disuguaglianza  $a + b \leq \sqrt{2(a^2 + b^2)}$  valida per ogni  $a, b > 0$ , e scriviamo

$$0 \leq \left| \frac{x + \sqrt{3}y}{(x^2 + y^2)^{\frac{1}{4}}} - 0 \right| = \frac{|x + \sqrt{3}y|}{(x^2 + y^2)^{\frac{1}{4}}} \leq \sqrt{2} \frac{\sqrt{x^2 + 3y^2}}{(x^2 + y^2)^{\frac{1}{4}}} \leq \sqrt{2} \frac{\sqrt{3x^2 + 3y^2}}{(x^2 + y^2)^{\frac{1}{4}}} = \sqrt{6} (x^2 + y^2)^{\frac{1}{4}}$$

La funzione  $g(x, y) = \sqrt{6} (x^2 + y^2)^{\frac{1}{4}}$  è composizione di funzioni continue su tutto  $\mathbb{R}^2$  e dunque verifica  $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} g(x, y) = g(0, 0) = 0$ .

Ne segue che la funzione  $f(x, y)$  è continua su tutto il suo dominio  $\mathbb{R}^2$ .

*ii) determinare massimo e minimo di  $f(x, y)$  su*

$$\bar{\Omega} = \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 : x + \sqrt{3}y \leq 1, x^2 + y^2 \leq 1 \right\}.$$

L'insieme  $\bar{\Omega}$  è rappresentato nella figura 9.

Per studiare massimo e minimo assoluto di  $f$  su  $\bar{\Omega}$  dobbiamo considerare i valori che la funzione assume su eventuali punti di non differenziabilità, sui punti critici liberi interni a  $\bar{\Omega}$ , sui punti critici vincolati al bordo di  $\bar{\Omega}$  e sugli eventuali spigoli del bordo.

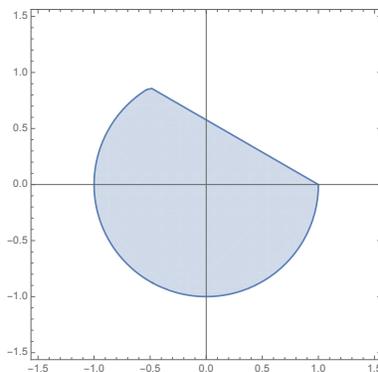


Figure 9: L'insieme  $\bar{\Omega}$ .

La funzione  $f$  è certamente differenziabile su  $\mathbb{R}^2 \setminus (0, 0)$ , dove si scrive come composizione di funzioni differenziabili. La differenziabilità nell'origine va studiata a parte. Per gli scopi dell'esercizio possiamo anche non farlo ed annotare l'origine

$$D = (0, 0) \in \Omega$$

come primo punto da considerare (si verifica che in effetti la funzione non è differenziabile nell'origine).

Passiamo quindi alla ricerca dei punti critici liberi in  $\mathbb{R}^2 \setminus (0, 0)$ , ossia le soluzioni del sistema

$$\begin{cases} \frac{x^2 - \sqrt{3}xy + 2y^2}{2(x^2 + y^2)^{\frac{5}{4}}} = 0 \\ \frac{2\sqrt{3}x^2 - xy + \sqrt{3}y^2}{2(x^2 + y^2)^{\frac{5}{4}}} = 0 \\ (x, y) \neq (0, 0) \end{cases}$$

Moltiplicando per  $\sqrt{3}$  la seconda equazione e sottraendone la prima, troviamo che deve essere verificato

$$5x^2 + y^2 = 0,$$

e quindi non ci sono soluzioni del sistema, e dunque non ci sono punti critici liberi in  $\mathbb{R}^2 \setminus (0, 0)$ .

Ci rimane da studiare il comportamento di  $f$  sul bordo di  $\bar{\Omega}$ . Gli spigoli sono i punti

$$S_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad S_2 = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} \\ \frac{\sqrt{3}}{2} \end{pmatrix}.$$

Il bordo lo dividiamo in due parti:

$$\Gamma_1 = \left\{ x^2 + y^2 = 1, x + \sqrt{3}y \leq 1 \right\}$$

$$\Gamma_2 = \left\{ x + \sqrt{3}y = 1, 0 \leq y \leq \frac{\sqrt{3}}{2} \right\}.$$

Per quanto riguarda  $\Gamma_1$  possiamo usare la parametrizzazione

$$\gamma_1(t) = (\cos t, \sin t), \quad t \in \left[ -\frac{4}{3}\pi, 0 \right],$$

componendo con  $f$  troviamo la funzione di una variabile

$$g_1(t) = f(\gamma_1(t)) = 2 - \cos t - \sqrt{3} \sin t, \quad t \in \left[-\frac{4}{3}\pi, 0\right].$$

Risulta  $g_1'(t) = \sin t - \sqrt{3} \cos t$ , dunque c'è un punto critico interno all'intervallo  $[-\frac{4}{3}\pi, 0]$  dato da  $t_1 = \arctan \sqrt{3} = -\frac{2}{3}\pi$ , cui corrisponde il punto critico vincolato

$$Q_1 = \gamma_1\left(-\frac{2}{3}\pi\right) = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} \\ -\frac{\sqrt{3}}{2} \end{pmatrix}.$$

Passiamo a  $\Gamma_2$ , per cui possiamo usare la parametrizzazione

$$\gamma_2(t) = \left(1 - \sqrt{3}t, t\right), \quad t \in \left[0, \frac{\sqrt{3}}{2}\right]$$

componiamo con  $f$  e otteniamo la funzione di una variabile

$$g_2(t) = f(\gamma_2(t)) = 2 - \frac{1}{(4t^2 - 2\sqrt{3}t + 1)^{\frac{1}{4}}}, \quad t \in \left[0, \frac{\sqrt{3}}{2}\right]$$

Abbiamo  $g_2'(t) = -\frac{1}{2} \frac{4t - \sqrt{3}}{(4t^2 - 2\sqrt{3}t + 1)^{\frac{5}{4}}}$ , dunque c'è un punto critico interno all'intervallo  $[0, \frac{\sqrt{3}}{2}]$  dato da  $t_2 = \frac{\sqrt{3}}{4}$ , cui corrisponde il punto critico vincolato

$$Q_2 = \gamma_2\left(\frac{\sqrt{3}}{4}\right) = \begin{pmatrix} \frac{1}{4} \\ \frac{\sqrt{3}}{4} \end{pmatrix}.$$

I valori che dobbiamo confrontare sono dunque

$$f(D) = 2, \quad f(S_1) = f(S_2) = 1, \quad f(Q_1) = 4, \quad f(Q_2) = 2 - \sqrt{2}.$$

Dunque il massimo di  $f$  è 4 e il minimo è  $2 - \sqrt{2}$ .

**Esercizio 2.** Calcolare l'integrale

$$\iint_{\Omega} \frac{x+y}{x^2+y^2} dx dy$$

dove  $\Omega = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x \geq 0, 1 \leq x^2 + y^2 \leq 9, 0 \leq x - y \leq 3\}$ .

L'insieme  $\Omega$  è rappresentato nella figura 10.

La funzione da integrare e il dominio suggeriscono di risolvere l'integrale usando il cambiamento di variabili in coordinate polari, ossia

$$\psi(\rho, \theta) = (x, y) \quad \text{con} \quad \begin{cases} x = \rho \cos \theta \\ y = \rho \sin \theta \end{cases} \quad \text{e} \quad |\det J_{\psi}(\rho, \theta)| = \rho.$$

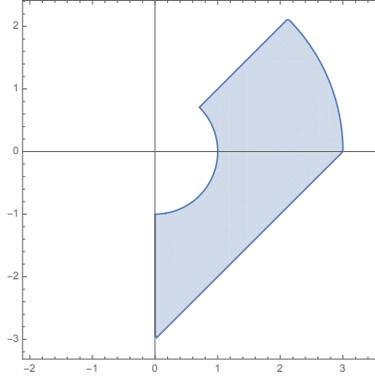


Figure 10: L'insieme  $\Omega$ .

Dunque ponendo  $S$  l'insieme tale che  $\psi(S) = \Omega$ , abbiamo

$$\iint_{\Omega} \frac{x+y}{x^2+y^2} dx dy = \iint_S (\cos \theta + \sin \theta) d\rho d\theta.$$

Determiniamo adesso  $S$  e proviamo a scriverlo come insieme semplice. Dalla definizione di  $\Omega$  troviamo

$$S = \{(\rho, \theta) \in [0, +\infty) \times [-\pi, \pi] : \rho \cos \theta \geq 0, 1 \leq \rho^2 \leq 9, 0 \leq \rho \cos \theta - \rho \sin \theta \leq 3\}$$

La prima e la seconda condizione ci dicono che

$$\rho \in [1, 3] \quad \text{e} \quad \theta \in \left[-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}\right].$$

La terza condizione implica  $\cos \theta - \sin \theta \geq 0$ , dunque  $\theta \in \left[-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{4}\right]$ , e inoltre dalla terza condizione ricaviamo anche

$$\rho \leq \frac{3}{\cos \theta - \sin \theta}.$$

Mettendo insieme le tre condizioni otteniamo l'insieme  $S$  rappresentato nella figura 11 con  $\rho$  sulle ascisse e  $\theta$  sulle ordinate.

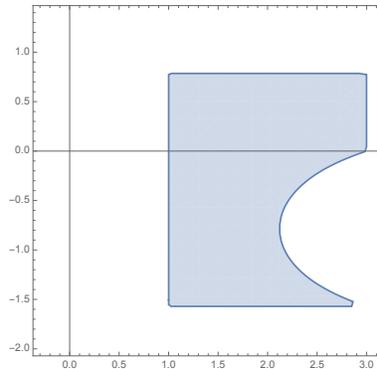


Figure 11: L'insieme  $S$ .

Per scriverlo come insieme semplice dobbiamo trovare le due soluzioni in  $\bar{\theta} \in [-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{4}]$  di

$$\frac{3}{\cos \theta - \sin \theta} = 3,$$

che sono  $\theta_1 = -\frac{\pi}{2}$  e  $\theta_2 = 0$ . Dunque possiamo scrivere  $S$  come unione di due insiemi semplici, ossia

$$S = \left\{ (\rho, \theta) : -\frac{\pi}{2} \leq \theta \leq 0, 1 \leq \rho \leq \frac{3}{\cos \theta - \sin \theta} \right\} \cup \left\{ (\rho, \theta) : 0 \leq \theta \leq \frac{\pi}{4}, 1 \leq \rho \leq 3 \right\}.$$

Dunque

$$\begin{aligned} \iint_{\Omega} \frac{x+y}{x^2+y^2} dx dy &= \iint_S (\cos \theta + \sin \theta) d\rho d\theta = \\ &= \int_{-\frac{\pi}{2}}^0 \left( \int_1^{\frac{3}{\cos \theta - \sin \theta}} (\cos \theta + \sin \theta) d\rho \right) d\theta + \int_0^{\frac{\pi}{4}} \left( \int_1^3 (\cos \theta + \sin \theta) d\rho \right) d\theta = \\ &= \int_{-\frac{\pi}{2}}^0 (\cos \theta + \sin \theta) \rho \Big|_1^{\frac{3}{\cos \theta - \sin \theta}} d\theta + \int_0^{\frac{\pi}{4}} (\cos \theta + \sin \theta) \rho \Big|_1^3 d\theta = \\ &= \int_{-\frac{\pi}{2}}^0 3 \frac{\cos \theta + \sin \theta}{\cos \theta - \sin \theta} d\theta - \int_{-\frac{\pi}{2}}^0 (\cos \theta + \sin \theta) d\theta + \int_0^{\frac{\pi}{4}} 2 (\cos \theta + \sin \theta) d\theta = \\ &= -\left( 3 \log(\cos \theta - \sin \theta) \right) \Big|_{-\frac{\pi}{2}}^0 - (\sin \theta - \cos \theta) \Big|_{-\frac{\pi}{2}}^0 + (2 \sin \theta - 2 \cos \theta) \Big|_0^{\frac{\pi}{4}} = 2. \end{aligned}$$

**Esercizio 3.** Data la curva  $(\gamma, I)$ , con  $I = [-\frac{2}{3}\pi, \frac{2}{3}\pi]$  e parametrizzazione

$$\gamma : \left[ -\frac{2}{3}\pi, \frac{2}{3}\pi \right] \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad \gamma(t) = (1 + 2 \cos t, \sin t)$$

i) scrivere l'equazione cartesiana della retta tangente al sostegno della curva nel punto  $P = (2, \frac{\sqrt{3}}{2})$ ;

La parametrizzazione  $\gamma(t)$  è di classe  $C^1$ , quindi la retta tangente al sostegno della curva esiste in tutti i punti che corrispondono ai valori del parametro  $t \in (-\frac{2}{3}\pi, \frac{2}{3}\pi)$  per cui  $\gamma'(t) \neq 0$ . In particolare per  $P = (2, \frac{\sqrt{3}}{2})$  troviamo innanzitutto  $t_0 \in (-\frac{2}{3}\pi, \frac{2}{3}\pi)$  tale che  $\gamma(t_0) = P$ , quindi risolviamo il sistema

$$\begin{cases} 1 + 2 \cos t_0 = 2 \\ \sin t_0 = \frac{\sqrt{3}}{2} \end{cases}$$

L'unica soluzione è  $t_0 = \frac{\pi}{3}$ . La retta tangente al sostegno nel punto  $P$  è quindi generata dal vettore velocità

$$\gamma'(t_0) = \begin{pmatrix} -2 \sin t_0 \\ \cos t_0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\sqrt{3} \\ \frac{1}{2} \end{pmatrix}$$

e un vettore normale al sostegno nel punto  $P$  è quindi

$$\vec{n} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \\ \sqrt{3} \end{pmatrix}$$

L'equazione cartesiana cercata è allora

$$\frac{1}{2}(x-2) + \sqrt{3}\left(y - \frac{\sqrt{3}}{2}\right) = 0.$$

ii) dato il campo di vettori

$$\mathbf{F}(x, y) = \begin{pmatrix} \frac{x}{\sqrt{x^2+(y-1)^2}} + y^2 \\ \frac{y-1}{\sqrt{x^2+(y-1)^2}} + x^2y \end{pmatrix}$$

calcolare la differenza tra il lavoro di  $\mathbf{F}$  lungo  $(\gamma, I)$  e il lavoro di  $\mathbf{F}$  lungo  $(\tilde{\gamma}, \tilde{I})$ , con

$$\tilde{\gamma} : \left[-\frac{\sqrt{3}}{2}, \frac{\sqrt{3}}{2}\right] \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad \tilde{\gamma}(t) = (0, t)$$

Studiamo innanzitutto le proprietà del campo  $\mathbf{F}$ . Il suo dominio è  $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 1)\}$  e

$$\begin{aligned} \text{rot}(\mathbf{F})(x, y) &= \frac{\partial F_2}{\partial x}(x, y) - \frac{\partial F_1}{\partial y}(x, y) = \\ &= \frac{-x(y-1)}{(x^2 + (y-1)^2)^{\frac{3}{2}}} + 2xy - \frac{-x(y-1)}{(x^2 + (y-1)^2)^{\frac{3}{2}}} - 2y = 2(x-1)y. \end{aligned}$$

Quindi il campo  $\mathbf{F}$  non è irrotazionale.

Studiamo le proprietà delle due curve  $(\gamma, I)$  e  $(\tilde{\gamma}, \tilde{I})$ . Disegniamo in figura 12 il sostegno di  $(\gamma, I)$ , che è una parte dell'ellisse  $\frac{(x-1)^2}{4} + y^2 = 1$  con punto iniziale e finale rispettivamente

$$P_{in} = \gamma\left(-\frac{2}{3}\pi\right) = \begin{pmatrix} 0 \\ -\frac{\sqrt{3}}{2} \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad P_{fin} = \gamma\left(\frac{2}{3}\pi\right) = \begin{pmatrix} 0 \\ \frac{\sqrt{3}}{2} \end{pmatrix}$$

Il sostegno della curva  $(\tilde{\gamma}, \tilde{I})$  è invece il segmento  $\overline{P_{in}P_{fin}}$ , con punto iniziale  $P_{in}$  e punto finale  $P_{fin}$ , coincidenti con quelli di  $(\gamma, I)$ .

Dobbiamo calcolare la differenza

$$L(\mathbf{F}, \gamma) - L(\mathbf{F}, \tilde{\gamma}) = L(\mathbf{F}, \gamma) + L(\mathbf{F}, \tilde{\gamma}^{-1}) = L(\mathbf{F}, \gamma \cup \tilde{\gamma}^{-1})$$

dove  $\tilde{\gamma}^{-1}$  indica la curva  $\tilde{\gamma}$  percorsa con orientazione opposta, e  $\gamma \cup \tilde{\gamma}^{-1}$  indica la curva chiusa che si ottiene percorrendo prima il sostegno di  $\gamma$  e poi quello di  $\tilde{\gamma}^{-1}$ .

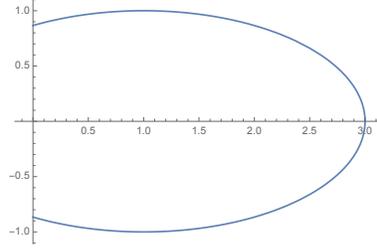


Figure 12: Il sostegno di  $(\gamma, I)$ .

La curva  $\gamma \cup \tilde{\gamma}^{-1}$  è chiusa, orientata positivamente e l'insieme  $U$  racchiuso dalla curva è tutto contenuto nel dominio del campo, infatti  $(0, 1) \notin U$ . Possiamo quindi applicare il Teorema del Rotore e otteniamo

$$L(\mathbf{F}, \gamma) - L(\mathbf{F}, \tilde{\gamma}) = L(\mathbf{F}, \gamma \cup \tilde{\gamma}^{-1}) = \iint_U \operatorname{rot}(\mathbf{F})(x, y) \, dx dy = \iint_U 2(x-1)y \, dx dy$$

Per svolgere l'integrale scriviamo  $U$  come insieme semplice rispetto alla  $y$ , ossia

$$U = \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 : 0 \leq x \leq 3, -\sqrt{1 - \frac{(x-1)^2}{4}} \leq y \leq \sqrt{1 - \frac{(x-1)^2}{4}} \right\}$$

e quindi

$$\begin{aligned} L(\mathbf{F}, \gamma) - L(\mathbf{F}, \tilde{\gamma}) &= \iint_U 2(x-1)y \, dx dy = \int_0^3 \left( \int_{-\sqrt{1 - \frac{(x-1)^2}{4}}}^{\sqrt{1 - \frac{(x-1)^2}{4}}} 2(x-1)y \, dy \right) dx = \\ &= \int_0^3 \left. ((x-1)y^2) \right|_{y=-\sqrt{1 - \frac{(x-1)^2}{4}}}^{y=\sqrt{1 - \frac{(x-1)^2}{4}}} dx = 0. \end{aligned}$$

**Analisi Matematica II**  
**Corso di Ingegneria Gestionale**  
**Compito D del 15-06-2016**

- È obbligatorio consegnare tutti i fogli, anche la brutta e il testo.
- Le risposte senza giustificazione sono considerate nulle.

**Esercizio 1. (12 punti)** Data la funzione

$$f(x, y) = \begin{cases} 1 + \frac{xy}{(x^2+3y^2)^{\frac{3}{4}}} & \text{se } (x, y) \neq (0, 0) \\ 1 & \text{se } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

- i) dire in quali punti del suo dominio la funzione è continua;
- iii) determinare massimo e minimo di  $f(x, y)$  su

$$\bar{\Omega} = \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + 3y^2 \leq 3, y \leq \frac{1}{2} \right\}.$$

(Suggerimento: potrebbe essere utile ricordare che  $2^4 = 16$ ,  $2^8 = 256$ ,  $3^3 = 27$  e  $3^5 = 243$ .)

**Esercizio 2. (8 punti)** Calcolare l'integrale

$$\iint_{\Omega} \frac{3x - y}{x^2 + y^2} dx dy$$

dove  $\Omega = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x \geq 0, 4 \leq x^2 + y^2 \leq 9, x + 3y \geq 3\}$ .

**Esercizio 3. (12 punti)** Data la curva  $(\gamma, I)$ , con  $I = [-\frac{1}{6}\pi, \frac{7}{6}\pi]$  e parametrizzazione

$$\gamma : \left[-\frac{1}{6}\pi, \frac{7}{6}\pi\right] \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad \gamma(t) = (\cos t, 1 + 2 \sin t)$$

- i) scrivere l'equazione cartesiana della retta tangente al sostegno della curva nel punto  $P = \left(\frac{\sqrt{3}}{2}, 2\right)$ ;
- ii) dato il campo di vettori

$$\mathbf{F}(x, y) = \begin{pmatrix} -\frac{y}{(x-2)^2+y^2} + 2xy \\ \frac{x-2}{(x-2)^2+y^2} + x^2y \end{pmatrix}$$

calcolare la somma del lavoro di  $\mathbf{F}$  lungo  $(\gamma, I)$  e del lavoro di  $\mathbf{F}$  lungo  $(\tilde{\gamma}, \tilde{I})$ , con

$$\tilde{\gamma} : \left[-\frac{\sqrt{3}}{2}, \frac{\sqrt{3}}{2}\right] \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad \tilde{\gamma}(t) = (t, 0)$$

## Svolgimento

**Esercizio 1.** Data la funzione

$$f(x, y) = \begin{cases} 1 + \frac{xy}{(x^2+3y^2)^{\frac{3}{4}}} & \text{se } (x, y) \neq (0, 0) \\ 1 & \text{se } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

i) dire in quali punti del suo dominio la funzione è continua;

La funzione  $f(x, y)$  è definita su tutto  $\mathbb{R}^2$ . Infatti per  $(x, y) \neq (0, 0)$ , il denominatore presente non si annulla mai.

Dalla definizione della funzione, la sua continuità è garantita su  $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$ , parte interna del primo sottoinsieme di definizione, in quanto composizione di funzioni continue.

Rimane quindi da studiare solo la continuità nell'origine. Dobbiamo quindi determinare se

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} 1 + \frac{xy}{(x^2 + 3y^2)^{\frac{3}{4}}} = f(0, 0) = 1,$$

che è equivalente a chiedersi se

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{xy}{(x^2 + 3y^2)^{\frac{3}{4}}} = 0.$$

Iniziamo a studiarne il comportamento lungo le rette della forma  $y = \lambda x$  con  $\lambda \in \mathbb{R}$ . Si trova

$$\lim_{y=\lambda x, (x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{xy}{(x^2 + 3y^2)^{\frac{3}{4}}} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{\lambda x^2}{(1 + 3\lambda^2)^{\frac{3}{4}} x^{\frac{3}{2}}} = 0 \quad \forall \lambda \in \mathbb{R}.$$

Proviamo quindi a dimostrare che il limite esiste ed è uguale a 0. Per farlo usiamo il criterio del confronto e la disuguaglianza  $ab \leq \frac{1}{2}(a^2 + b^2)$  valida per ogni  $a, b > 0$ , e scriviamo

$$0 \leq \left| \frac{xy}{(x^2 + 3y^2)^{\frac{3}{4}}} - 0 \right| = \frac{|x||y|}{(x^2 + 3y^2)^{\frac{3}{4}}} \leq \frac{1}{2} \frac{x^2 + y^2}{(x^2 + 3y^2)^{\frac{3}{4}}} \leq \frac{1}{2} \frac{x^2 + 3y^2}{(x^2 + 3y^2)^{\frac{3}{4}}} = \frac{1}{2} (x^2 + 3y^2)^{\frac{1}{4}}$$

La funzione  $g(x, y) = \frac{1}{2} (x^2 + 3y^2)^{\frac{1}{4}}$  è composizione di funzioni continue su tutto  $\mathbb{R}^2$  e dunque verifica  $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} g(x, y) = g(0, 0) = 0$ .

Ne segue che la funzione  $f(x, y)$  è continua su tutto il suo dominio  $\mathbb{R}^2$ .

ii) determinare massimo e minimo di  $f(x, y)$  su

$$\bar{\Omega} = \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + 3y^2 \leq 3, y \leq \frac{1}{2} \right\}.$$

(Suggerimento: potrebbe essere utile ricordare che  $2^4 = 16$ ,  $2^8 = 256$ ,  $3^3 = 27$  e  $3^5 = 243$ .)

L'insieme  $\bar{\Omega}$  è rappresentato nella figura 13.

Per studiare massimo e minimo assoluto di  $f$  su  $\bar{\Omega}$  dobbiamo considerare i valori che la funzione assume su eventuali punti di non differenziabilità, sui punti critici liberi interni a  $\bar{\Omega}$ , sui punti critici vincolati al bordo di  $\bar{\Omega}$  e sugli eventuali spigoli del bordo.

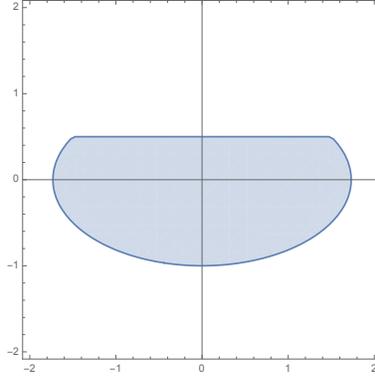


Figure 13: L'insieme  $\bar{\Omega}$ .

La funzione  $f$  è certamente differenziabile su  $\mathbb{R}^2 \setminus (0, 0)$ , dove si scrive come composizione di funzioni differenziabili. La differenziabilità nell'origine va studiata a parte. Per gli scopi dell'esercizio possiamo anche non farlo ed annotare l'origine

$$D = (0, 0) \in \Omega$$

come primo punto da considerare (si verifica che in effetti la funzione non è differenziabile nell'origine).

Passiamo quindi alla ricerca dei punti critici liberi in  $\mathbb{R}^2 \setminus (0, 0)$ , ossia le soluzioni del sistema

$$\begin{cases} \frac{y(6y^2 - x^2)}{2(x^2 + 3y^2)^{\frac{7}{4}}} = 0 \\ \frac{x(2x^2 - 3y^2)}{2(x^2 + 3y^2)^{\frac{7}{4}}} = 0 \\ (x, y) \neq (0, 0) \end{cases}$$

È immediato verificare che non è ammissibile che una delle due variabili si annulli, altrimenti si annullerebbe anche l'altra, e quindi il sistema è equivalente a

$$\begin{cases} 6y^2 - x^2 = 0 \\ 2x^2 - 3y^2 = 0 \\ (x, y) \neq (0, 0) \end{cases}$$

da cui, si ricava facilmente che non ci sono soluzioni, e dunque non ci sono punti critici liberi in  $\mathbb{R}^2 \setminus (0, 0)$ .

Ci rimane da studiare il comportamento di  $f$  sul bordo di  $\bar{\Omega}$ . Gli spigoli sono i punti

$$S_1 = \begin{pmatrix} -\frac{3}{2} \\ \frac{1}{2} \end{pmatrix} \quad S_2 = \begin{pmatrix} \frac{3}{2} \\ \frac{1}{2} \end{pmatrix}.$$

Il bordo lo dividiamo in due parti:

$$\Gamma_1 = \left\{ x^2 + 3y^2 = 3, y \leq \frac{1}{2} \right\}$$

$$\Gamma_2 = \left\{ y = \frac{1}{2}, -\frac{3}{2} \leq x \leq \frac{3}{2} \right\}.$$

Per quanto riguarda  $\Gamma_1$ , che è una parte dell'ellisse di equazione  $\frac{x^2}{3} + y^2 = 1$ , possiamo usare la parametrizzazione

$$\gamma_1(t) = \left( \sqrt{3} \cos t, \sin t \right), \quad t \in \left[ -\frac{7}{6}\pi, \frac{\pi}{6} \right],$$

e componendo con  $f$  troviamo la funzione di una variabile

$$g_1(t) = f(\gamma_1(t)) = 1 + 3^{-\frac{1}{4}} \sin t \cos t, \quad t \in \left[ -\frac{7}{6}\pi, \frac{\pi}{6} \right].$$

Risulta  $g_1'(t) = 3^{-\frac{1}{4}} (\cos^2 t - \sin^2 t)$ , dunque i punti critici interni all'intervallo  $[-\frac{7}{6}\pi, \frac{\pi}{6}]$  sono  $t_1 = -\frac{3}{4}\pi$  e  $t_2 = -\frac{\pi}{4}$ , cui corrispondono i punti critici vincolati

$$Q_1 = \gamma_1\left(-\frac{3}{4}\pi\right) = \left( -\frac{\sqrt{3}}{2}, -\frac{1}{\sqrt{2}} \right) \quad \text{e} \quad Q_2 = \gamma_1\left(\frac{\pi}{4}\right) = \left( \frac{\sqrt{3}}{2}, -\frac{1}{\sqrt{2}} \right).$$

Passiamo a  $\Gamma_2$ , per cui possiamo usare la parametrizzazione

$$\gamma_2(t) = \left( t, \frac{1}{2} \right), \quad t \in \left[ -\frac{3}{2}, \frac{3}{2} \right]$$

che non è quella standard per un segmento, ma permette di semplificare i calcoli. Componiamo con  $f$  e otteniamo la funzione di una variabile

$$g_2(t) = f(\gamma_2(t)) = 1 + \sqrt{2} \frac{t}{(4t^2 + 3)^{\frac{3}{4}}}, \quad t \in \left[ -\frac{3}{2}, \frac{3}{2} \right]$$

Abbiamo  $g_2'(t) = \sqrt{2} \frac{(4t^2+3)^{\frac{3}{4}} - 6t^2(4t^2+3)^{-\frac{1}{4}}}{(4t^2+3)^{\frac{3}{2}}} = -\sqrt{2} \frac{2t^2-3}{(4t^2+3)^{\frac{7}{4}}}$ , e dunque i punti critici interni all'intervallo  $[-\frac{3}{2}, \frac{3}{2}]$  sono  $t_3 = -\sqrt{\frac{3}{2}}$  e  $t_4 = \sqrt{\frac{3}{2}}$ , cui corrispondono i punti critici vincolati

$$Q_3 = \gamma_2\left(-\sqrt{\frac{3}{2}}\right) = \left( -\sqrt{\frac{3}{2}}, \frac{1}{2} \right) \quad \text{e} \quad Q_4 = \gamma_2\left(\sqrt{\frac{3}{2}}\right) = \left( \sqrt{\frac{3}{2}}, \frac{1}{2} \right).$$

I valori che dobbiamo confrontare sono dunque

$$f(D) = 1, \quad f(S_1) = 1 - \frac{3^{\frac{1}{4}}}{4}, \quad f(S_2) = 1 + \frac{3^{\frac{1}{4}}}{4}, \quad f(Q_1) = 1 + \frac{3^{-\frac{1}{4}}}{2}, \quad f(Q_2) = 1 - \frac{3^{-\frac{1}{4}}}{2}$$

$$f(Q_3) = \frac{2}{3}, \quad f(Q_4) = \frac{4}{3}.$$

Usando il suggerimento dato, otteniamo che

$$\frac{3^{\frac{1}{4}}}{4} < \frac{1}{3} < \frac{3^{-\frac{1}{4}}}{2} \Leftrightarrow 3^{\frac{5}{4}} < 4 < 2 \cdot 3^{\frac{3}{4}} \Leftrightarrow 3^5 < 2^8 < 2^4 \cdot 3^3.$$

Dunque il massimo di  $f$  è  $1 + \frac{3^{-\frac{1}{4}}}{2}$  e il minimo è  $1 - \frac{3^{-\frac{1}{4}}}{2}$ .

**Esercizio 2.** *Calcolare l'integrale*

$$\iint_{\Omega} \frac{3x - y}{x^2 + y^2} dx dy$$

dove  $\Omega = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x \geq 0, 4 \leq x^2 + y^2 \leq 9, x + 3y \geq 3\}$ .

L'insieme  $\Omega$  è rappresentato nella figura 14.

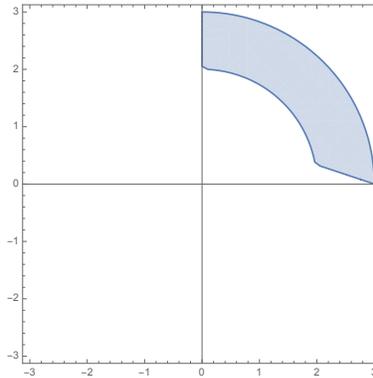


Figure 14: L'insieme  $\Omega$ .

La funzione da integrare e il dominio suggeriscono di risolvere l'integrale usando il cambiamento di variabili in coordinate polari, ossia

$$\psi(\rho, \theta) = (x, y) \quad \text{con} \quad \begin{cases} x = \rho \cos \theta \\ y = \rho \sin \theta \end{cases} \quad \text{e} \quad |\det J_{\psi}(\rho, \theta)| = \rho.$$

Dunque ponendo  $S$  l'insieme tale che  $\psi(S) = \Omega$ , abbiamo

$$\iint_{\Omega} \frac{3x - y}{x^2 + y^2} dx dy = \iint_S (3 \cos \theta - \sin \theta) d\rho d\theta.$$

Determiniamo adesso  $S$  e proviamo a scriverlo come insieme semplice. Dalla definizione di  $\Omega$  troviamo

$$S = \{(\rho, \theta) \in [0, +\infty) \times [-\pi, \pi] : \rho \cos \theta \geq 0, 4 \leq \rho^2 \leq 9, \rho \cos \theta + 3\rho \sin \theta \geq 3\}$$

La prima e la seconda condizione ci dicono che

$$\rho \in [2, 3] \quad \text{e} \quad \theta \in \left[-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}\right].$$

Per semplificare lo studio della terza condizione, osserviamo che dalla definizione di  $\Omega$  si ricava anche  $y \geq 0$ , dunque possiamo in effetti restringerci a

$$\rho \in [2, 3] \quad \text{e} \quad \theta \in \left[0, \frac{\pi}{2}\right].$$

Con questa restrizione abbiamo  $\cos \theta + 3 \sin \theta > 0$ , e quindi la terza condizione per  $S$  si riscrive come

$$\rho \geq \frac{3}{\cos \theta + 3 \sin \theta}.$$

Mettendo insieme le tre condizioni otteniamo l'insieme  $S$  rappresentato nella figura 15 con  $\rho$  sulle ascisse e  $\theta$  sulle ordinate.

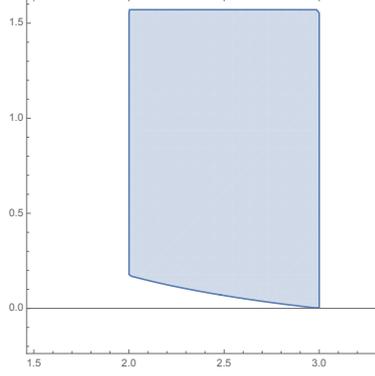


Figure 15: L'insieme  $S$ .

Per scriverlo come insieme semplice dobbiamo considerare  $\bar{\theta} \in [0, \frac{\pi}{2}]$  tale che

$$\frac{3}{\cos \bar{\theta} + 3 \sin \bar{\theta}} = 2,$$

e osservare che  $\frac{3}{\cos \theta + 3 \sin \theta} = 3$  per  $\theta = 0$ . Possiamo quindi scrivere  $S$  come unione di due insiemi semplici, ossia

$$S = \left\{ (\rho, \theta) : 0 \leq \theta \leq \bar{\theta}, \frac{3}{\cos \theta + 3 \sin \theta} \leq \rho \leq 3 \right\} \cup \left\{ (\rho, \theta) : \bar{\theta} \leq \theta \leq \frac{\pi}{2}, 2 \leq \rho \leq 3 \right\}.$$

Dunque

$$\begin{aligned} \iint_{\Omega} \frac{3x-y}{x^2+y^2} dx dy &= \iint_S (3 \cos \theta - \sin \theta) d\rho d\theta = \\ &= \int_0^{\bar{\theta}} \left( \int_{\frac{3}{\cos \theta + 3 \sin \theta}}^3 (3 \cos \theta - \sin \theta) d\rho \right) d\theta + \int_{\bar{\theta}}^{\frac{\pi}{2}} \left( \int_2^3 (3 \cos \theta - \sin \theta) d\rho \right) d\theta = \\ &= \int_0^{\bar{\theta}} (3 \cos \theta - \sin \theta) \rho \Big|_{\frac{3}{\cos \theta + 3 \sin \theta}}^3 d\theta + \int_{\bar{\theta}}^{\frac{\pi}{2}} (3 \cos \theta - \sin \theta) \rho \Big|_2^3 d\theta = \\ &= \int_0^{\bar{\theta}} 3(3 \cos \theta - \sin \theta) d\theta - \int_0^{\bar{\theta}} 3 \frac{3 \cos \theta - \sin \theta}{\cos \theta + 3 \sin \theta} d\theta + \int_{\bar{\theta}}^{\frac{\pi}{2}} (3 \cos \theta - \sin \theta) d\theta = \\ &= (9 \sin \theta + 3 \cos \theta) \Big|_0^{\bar{\theta}} - (3 \log(\cos \theta + 3 \sin \theta)) \Big|_0^{\bar{\theta}} + (3 \sin \theta + \cos \theta) \Big|_{\bar{\theta}}^{\frac{\pi}{2}} = \\ &= 2 \cos \bar{\theta} + 6 \sin \bar{\theta} - 3 \log(\cos \bar{\theta} + 3 \sin \bar{\theta}) = 3 - 3 \log \frac{3}{2}. \end{aligned}$$

avendo trovato dalla condizione su  $\bar{\theta}$  che  $\sin \bar{\theta} = \frac{9-\sqrt{31}}{20}$ , e quindi  $\cos \bar{\theta} = \frac{3+3\sqrt{31}}{20}$ . In effetti, bastava osservare che  $\cos \bar{\theta} + 3 \sin \bar{\theta} = \frac{1}{2}(x_0 + 3y_0)$  dove  $P = (x_0, y_0)$  è il punto di intersezione tra  $x^2 + y^2 = 4$  e  $x + 3y = 3$ . Dunque  $\cos \bar{\theta} + 3 \sin \bar{\theta} = \frac{3}{2}$ .

**Esercizio 3.** Data la curva  $(\gamma, I)$ , con  $I = [-\frac{1}{6}\pi, \frac{7}{6}\pi]$  e parametrizzazione

$$\gamma: \left[-\frac{1}{6}\pi, \frac{7}{6}\pi\right] \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad \gamma(t) = (\cos t, 1 + 2 \sin t)$$

i) scrivere l'equazione cartesiana della retta tangente al sostegno della curva nel punto

$$P = \left(\frac{\sqrt{3}}{2}, 2\right);$$

La parametrizzazione  $\gamma(t)$  è di classe  $C^1$ , quindi la retta tangente al sostegno della curva esiste in tutti i punti che corrispondono ai valori del parametro  $t \in (-\frac{1}{6}\pi, \frac{7}{6}\pi)$  per cui  $\gamma'(t) \neq 0$ . In particolare per  $P = \left(\frac{\sqrt{3}}{2}, 2\right)$  troviamo innanzitutto  $t_0 \in (-\frac{1}{6}\pi, \frac{7}{6}\pi)$  tale che  $\gamma(t_0) = P$ , quindi risolviamo il sistema

$$\begin{cases} \cos t_0 = \frac{\sqrt{3}}{2} \\ 1 + 2 \sin t_0 = 2 \end{cases}$$

L'unica soluzione è  $t_0 = \frac{\pi}{6}$ . La retta tangente al sostegno nel punto  $P$  è quindi generata dal vettore velocità

$$\gamma'(t_0) = \begin{pmatrix} -\sin t_0 \\ 2 \cos t_0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} \\ \sqrt{3} \end{pmatrix}$$

e un vettore normale al sostegno nel punto  $P$  è quindi

$$\vec{n} = \begin{pmatrix} \sqrt{3} \\ \frac{1}{2} \end{pmatrix}$$

L'equazione cartesiana cercata è allora

$$\sqrt{3} \left(x - \frac{\sqrt{3}}{2}\right) + \frac{1}{2} (y - 2) = 0.$$

ii) dato il campo di vettori

$$\mathbf{F}(x, y) = \begin{pmatrix} -\frac{y}{(x-2)^2+y^2} + 2xy \\ \frac{x-2}{(x-2)^2+y^2} + x^2y \end{pmatrix}$$

calcolare la somma del lavoro di  $\mathbf{F}$  lungo  $(\gamma, I)$  e del lavoro di  $\mathbf{F}$  lungo  $(\tilde{\gamma}, \tilde{I})$ , con

$$\tilde{\gamma}: \left[-\frac{\sqrt{3}}{2}, \frac{\sqrt{3}}{2}\right] \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad \tilde{\gamma}(t) = (t, 0)$$

Studiamo innanzitutto le proprietà del campo  $\mathbf{F}$ . Il suo dominio è  $\mathbb{R}^2 \setminus \{(2, 0)\}$  e

$$\begin{aligned} \operatorname{rot}(\mathbf{F})(x, y) &= \frac{\partial F_2}{\partial x}(x, y) - \frac{\partial F_1}{\partial y}(x, y) = \\ &= \frac{(x-2)^2 + y^2 - 2(x-2)^2}{((x-2)^2 + y^2)^2} + 2xy - \frac{-(x-2)^2 - y^2 + 2y^2}{((x-2)^2 + y^2)^2} - 2x = 2(y-1)x. \end{aligned}$$

Quindi il campo  $\mathbf{F}$  non è irrotazionale.

Studiamo le proprietà delle due curve  $(\gamma, I)$  e  $(\tilde{\gamma}, \tilde{I})$ . Disegniamo in figura 16 il sostegno di  $(\gamma, I)$ , che è una parte dell'ellisse  $x^2 + \frac{(y-1)^2}{4} = 1$  con punto iniziale e finale rispettivamente

$$P_{in} = \gamma\left(-\frac{1}{6}\pi\right) = \begin{pmatrix} \frac{\sqrt{3}}{2} \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad P_{fin} = \gamma\left(\frac{7}{6}\pi\right) = \begin{pmatrix} -\frac{\sqrt{3}}{2} \\ 0 \end{pmatrix}$$

Il sostegno della curva  $(\tilde{\gamma}, \tilde{I})$  è invece il segmento  $\overline{P_{fin}P_{in}}$ , con punto iniziale  $P_{fin}$  e punto finale  $P_{in}$ , invertiti rispetto a quelli di  $(\gamma, I)$ .

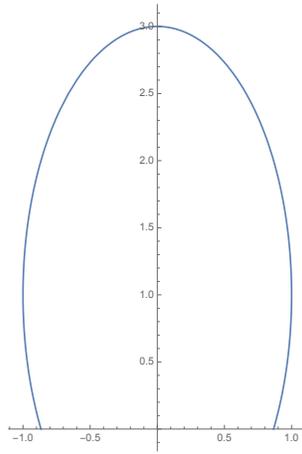


Figure 16: Il sostegno di  $(\gamma, I)$ .

Dobbiamo calcolare la somma

$$L(\mathbf{F}, \gamma) + L(\mathbf{F}, \tilde{\gamma}) = L(\mathbf{F}, \gamma \cup \tilde{\gamma})$$

dove  $\gamma \cup \tilde{\gamma}$  indica la curva chiusa che si ottiene percorrendo prima il sostegno di  $\gamma$  e poi quello di  $\gamma \cup \tilde{\gamma}$ .

La curva  $\gamma \cup \tilde{\gamma}$  è chiusa, orientata positivamente, e l'insieme  $U$  racchiuso dalla curva è tutto contenuto nel dominio del campo, infatti  $(2, 0) \notin U$ . Possiamo quindi applicare il Teorema del Rotore e otteniamo

$$L(\mathbf{F}, \gamma) + L(\mathbf{F}, \tilde{\gamma}) = L(\mathbf{F}, \gamma \cup \tilde{\gamma}) = \iint_U \operatorname{rot}(\mathbf{F})(x, y) \, dx dy = \iint_U 2(y-1)x \, dx dy$$

Per svolgere l'integrale scriviamo  $U$  come insieme semplice rispetto alla  $x$ , ossia

$$U = \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 : 0 \leq y \leq 3, -\sqrt{1 - \frac{(y-1)^2}{4}} \leq x \leq \sqrt{1 - \frac{(y-1)^2}{4}} \right\}$$

e quindi

$$\begin{aligned} L(\mathbf{F}, \gamma) + L(\mathbf{F}, \tilde{\gamma}) &= \iint_U 2(y-1)x \, dx dy = \int_0^3 \left( \int_{-\sqrt{1-\frac{(y-1)^2}{4}}}^{\sqrt{1-\frac{(y-1)^2}{4}}} 2(y-1)x \, dx \right) dy = \\ &= \int_0^3 \left( (y-1)x^2 \right) \Big|_{x=-\sqrt{1-\frac{(y-1)^2}{4}}}^{x=\sqrt{1-\frac{(y-1)^2}{4}}} dy = 0. \end{aligned}$$