

# Soluzioni

8 luglio 2015

**Esercizio 1.** Consideriamo la matrice dei coefficienti  $A$  e il termine noto  $\mathbf{b}$ :

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 3 \\ 2 & 1 & 0 \\ 1 & \frac{k}{3} & -1 \end{pmatrix} \quad \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 2k \\ 2k \\ \frac{2}{3} \end{pmatrix}$$

Il determinante di  $A$  è  $2k - 2$ , quindi è diverso da zero per  $k \neq 1$ . Se  $k \neq 1$  il sistema è determinato ed ha dunque una unica soluzione.

Per  $k = 1$  si ha

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 3 \\ 2 & 1 & 0 \\ 1 & \frac{1}{3} & -1 \end{pmatrix} \quad \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ \frac{2}{3} \end{pmatrix}$$

e  $A$  ha rango 2, avendo per esempio la sottomatrice

$$C = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$$

avente determinante non nullo. La matrice  $A|\mathbf{b}$  ha anche essa rango 2 in quanto la colonna  $\mathbf{b}$ , usata per orlare la sottomatrice  $C$ , dà la matrice

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 2 & 1 & 2 \\ 1 & \frac{1}{3} & \frac{2}{3} \end{pmatrix}$$

che ha determinante zero, quindi ha rango 2. Il sistema per  $k = 1$  risulta indeterminato, con  $\infty^1$  soluzioni. La soluzione è la retta

$$x = 3z; \quad y = 2 - 6z; \quad z \in \mathbf{R};$$

ovvero

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = 2 + t \begin{pmatrix} 3 \\ -6 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad t \in \mathbf{R}.$$

**Esercizio 2.** Utilizziamo lo sviluppo di MacLaurin

$$\log(1+z) = \sum_{k=1}^{+\infty} \frac{(-1)^{k-1}}{k} z^k$$

con  $z = 2x^2$ . Dunque

$$\log(1+2x^2) = \sum_{k=1}^{+\infty} \frac{(-1)^{k-1}}{k} 2^k x^{2k}.$$

Tale sviluppo vale per  $2x^2 < 1$ , cioè per  $-1/\sqrt{2} < x < 1/\sqrt{2}$ . Per completare l'esercizio, scriviamo

$$\log x = \log(1+(x-1)) = \sum_{k=1}^{+\infty} \frac{(-1)^{k-1}}{k} (x-1)^k,$$

che è una serie di Taylor centrata in  $x_0 = 1$ . L'intervallo di convergenza è  $-1 < (x-1) < 1$ , cioè  $0 < x < 2$ .

**Esercizio 3.** La serie  $\sum_{n=2}^{+\infty} \log\left(1 - \frac{1}{n^2}\right)$  è una serie a termini *negativi*: infatti  $1 - \frac{1}{n^2} < 1$  per ogni  $n \geq 2$ , e pertanto il logaritmo è negativo. Possiamo studiare equivalentemente la serie a termini *positivi*  $\sum_{n=2}^{+\infty} -\log\left(1 - \frac{1}{n^2}\right)$ , alla quale è naturale applicare un criterio di confronto asintotico basato sulla relazione per  $n \rightarrow +\infty$

$$-\log\left(1 - \frac{1}{n^2}\right) \sim \frac{1}{n^2}.$$

Poiché  $\sum_{n=2}^{+\infty} \frac{1}{n^2}$  è convergente, lo stesso possiamo dire della serie  $\sum_{n=2}^{+\infty} -\log\left(1 - \frac{1}{n^2}\right)$ .

La seconda serie proposta è una serie a termini positivi (almeno per  $n \gg 1$ ). Ricordando che

$$\frac{n + \log n}{(n + \cos n)^3} \sim \frac{n\left(1 + \frac{\log n}{n}\right)}{n^3\left(1 + \frac{\cos n}{n}\right)^3} \sim \frac{1}{n^2} \quad \text{per } n \rightarrow +\infty$$

applichiamo nuovamente il criterio del confronto asintotico con la serie convergente  $\sum_n \frac{1}{n^2}$ .

**Esercizio 4.** Si ha  $\|\gamma'(t)\| = \sqrt{\cos^2 t + \sin^2 t} = 1$ .

$$\int_{\gamma} \sqrt{1-y^2} ds = \int_0^{\pi} \sqrt{1-\cos^2 t} dt = \int_0^{\pi} \sqrt{\sin^2 t} dt = \int_0^{\pi} |\sin t| dt = \int_0^{\pi} \sin t dt = -\cos t \Big|_0^{\pi} = 2.$$

**Esercizio 5.** La regione  $D$  del piano cartesiano  $\mathbf{R}^2$  è racchiusa fra la parabola  $y = (x-1)^2$ , la retta  $y = x+1$  e la retta verticale  $x = 2$ . Per calcolare l'integrale doppio, utilizziamo la formula di riduzione integrando prima rispetto a  $y$  e poi rispetto a  $x$ :

$$\begin{aligned} \int_D x dx dy &= \int_0^2 \left( \int_{(x-1)^2}^{x+1} dy \right) x dx = \int_0^2 (x+1 - (x-1)^2) x dx \\ &= \int_0^2 3x^2 - x^3 dx = \left[ x^3 - \frac{1}{4}x^4 \right]_{x=0}^{x=2} = 4. \end{aligned}$$

**Esercizio 6.**

a. Le derivate parziali valgono

$$\frac{\partial f}{\partial x} = y \cdot e^x - 2; \quad \frac{\partial f}{\partial y} = -y + e^x.$$

I punti stazionari sono soluzione di

$$0 = y \cdot e^x - 2; \quad 0 = -y + e^x$$

che ha unica soluzione  $x = \frac{1}{2} \log 2 = \log(\sqrt{2})$ ,  $y = e^x = \sqrt{2}$ , cioè  $P = (\log(\sqrt{2}), \sqrt{2})$ . Le derivate seconde sono

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = y \cdot e^x; \quad \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = -1; \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = e^x.$$

In  $P$  la matrice hessiana diventa

$$\begin{pmatrix} 2 & \sqrt{2} \\ \sqrt{2} & -1 \end{pmatrix}$$

che ha determinante  $-4$  quindi  $P$  è una sella.

b. Il segmento richiesto ha equazione  $y = 0$ ,  $0 \leq x \leq 1$ , e la funzione diventa funzione della sola  $x$ :  $f(x, 0) = -2x$  che è strettamente decrescente. Quindi  $(0, 0)$  è il massimo sul vincolo e  $(1, 0)$  è il minimo.

c. L'equazione è

$$z = f(0, 0) + \frac{\partial f}{\partial x}(0, 0) \cdot (x - 0) + \frac{\partial f}{\partial y}(0, 0) \cdot (y - 0)$$

che diventa

$$z = -2x + y.$$