

$$\text{IM1}) e^z = \sqrt{2}(1-i) = \sqrt{2} \cdot \sqrt{2} \cdot \left( \frac{1}{\sqrt{2}} - i \frac{1}{\sqrt{2}} \right) = 2 \left( \cos \frac{\pi}{4}\pi + i \sin \frac{\pi}{4}\pi \right) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow e^z = e^{x+iy} \Rightarrow \begin{cases} e^x = 2 \\ e^{iy} = \cos \frac{\pi}{4}\pi + i \sin \frac{\pi}{4}\pi \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = \log 2 \\ y = \frac{\pi}{4}\pi \end{cases} \Rightarrow z = \log 2 + i \cdot \frac{\pi}{4}\pi.$$

$$\text{IM2}) \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{x^2y}{x^2+y^2} \Rightarrow \lim_{y \rightarrow 0} \frac{y^3 \cos^2 \vartheta \sin \vartheta}{y^2} = 0 \text{ con convergenza uniforme:}$$

$|\rho \cos^2 \vartheta \sin \vartheta| < \rho \cdot 1 < \varepsilon$  e quindi  $f(x,y)$  è continua anche in  $(0,0)$ .

$$\mathcal{D}_r f(0,0) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f((0,0)+tv) - f(0,0)}{t} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f((0,0)+t \cdot (\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}})) - f(0,0)}{t} =$$

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

$$\frac{\partial f}{\partial x}(0,0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{1}{h} \cdot \frac{h^2 \cdot 0}{h^2 + 0} = 0 = \frac{\partial f}{\partial y}(0,0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{1}{h} \cdot \frac{0 \cdot h}{0 + h^2} \Rightarrow \nabla f(0,0) = (0,0).$$

$$\text{Quindi } \nabla f \circ v = (0,0) \cdot (\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}}) = 0 \neq \mathcal{D}_r f(0,0) = \frac{1}{2\sqrt{2}}.$$

Quindi sicuramente la funzione  $f(x,y)$  non è differentiabile in  $(0,0)$ .

$$\text{Infatti } \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{f(x,y) - f(0,0) - \nabla f(0,0) \cdot (x-0, y-0)}{\sqrt{x^2+y^2}} = \lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{x^2y}{(x^2+y^2) \cdot \sqrt{x^2+y^2}} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \lim_{\rho \rightarrow 0} \frac{\rho^3 \cos^2 \vartheta \sin \vartheta}{\rho^3} = \cos^2 \vartheta \cdot \sin \vartheta \neq 0 : f \text{ non è differentiabile in } (0,0).$$

$$\text{IM3}) \begin{cases} f(x,y,z) = x^2 + y^2 + z^3 - 3xy = 0 \\ g(x,y,z) = x^3 + y^3 - 3z^2 + xy^2 = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} f(1,1,1) = 1+1+1-3 = 0 \\ g(1,1,1) = 1+1-3+1 = 0 \end{cases}.$$

$$\frac{\partial(f,g)}{\partial(x,y,z)} = \begin{vmatrix} 2x-3y & 2y-3x & 3z^2 \\ 3x^2+y^2 & 3y^2+xz & xy-6z \end{vmatrix} \Rightarrow \frac{\partial(f,g)}{\partial(x,y,z)}(1,1,1) = \begin{vmatrix} -1 & -1 & 3 \\ 4 & 4 & -5 \end{vmatrix}.$$

Dato che  $\begin{vmatrix} -1 & 3 \\ 4 & -5 \end{vmatrix} = -7 \neq 0$  si può definire come funzione隐式的  $x \rightarrow (y, z)$  oppure  $y \rightarrow (x, z)$ . Non si può definire  $z \rightarrow (x, y)$  in quanto  $\begin{vmatrix} -1 & -1 \\ 4 & 4 \end{vmatrix} = 0$ .

CAM2

Sceglieremo allora come funzione implicita  $F: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2; x \mapsto (y(x); z(x))$ .

Quindi  $\frac{dy}{dx}(1) = -\frac{\begin{vmatrix} -1 & 3 \\ 4 & -5 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} -1 & 3 \\ 4 & -5 \end{vmatrix}} = -1$ ;  $\frac{dz}{dx}(1) = -\frac{\begin{vmatrix} -1 & -1 \\ 4 & 4 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} -1 & 3 \\ 4 & -5 \end{vmatrix}} = 0$ .

Equazione della tangente in  $x=1$ :  $x \mapsto (1; 1) + x(-1; 0) = (1-x; 1)$ .

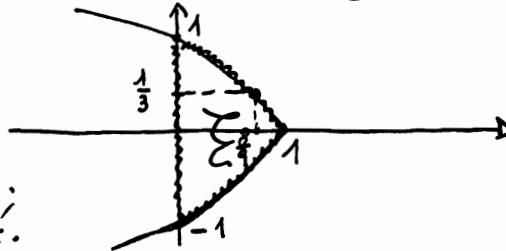
III)  $f(x; y) = x e^y - y e^x$  funzione differentiabile 2 volte  $\forall (x; y) \in \mathbb{R}^2$ .

$$\nabla f(x; y) = (e^y - y e^x; x e^y - e^x); H(f(x; y)) = \begin{vmatrix} -y e^x & e^y - e^x \\ e^y - e^x & x e^y \end{vmatrix}; H(1; 1) = \begin{vmatrix} -e & 0 \\ 0 & e \end{vmatrix}.$$

$$D_{v, v}^2 f(1; 1) = \|\cos \alpha \operatorname{sen} \alpha\| \cdot \begin{vmatrix} -e & 0 \\ 0 & e \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} \cos \alpha \\ \operatorname{sen} \alpha \end{vmatrix} = -e \cos^2 \alpha + e \operatorname{sen}^2 \alpha =$$

$$= -e (\cos^2 \alpha - \operatorname{sen}^2 \alpha) = -e \cdot \cos 2\alpha = 0 \Rightarrow 2\alpha = \frac{\pi}{2} \text{ o } 2\alpha = \frac{3}{2}\pi \Rightarrow \alpha = \frac{\pi}{4} \text{ o } \alpha = \frac{3}{4}\pi.$$

IV)  $\begin{cases} \text{Max/min } f(x; y) = x(y+1) \\ \text{s.r. } \begin{cases} x+y^2 \leq 1 \\ 0 \leq x \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x+y^2-1 \leq 0 \\ -x \leq 0 \end{cases} \end{cases}$



Funzione  $f$  continua e differentiabile;  
E insieme compatto; riuchi qualificati.

Scendo  $f(x; y) = x \cdot (y+1)$  in  $E$   $x \geq 0$  e  $y \geq -1 \Rightarrow f(x; y) \geq 0 \quad \forall (x; y) \in E$ .

Scendo  $f(0; y) = 0$  ne segue che tutti i punti  $x=0$  sono punti di minimo.

$$\Lambda = x(y+1) - \lambda_1(x+y^2-1) - \lambda_2(-x).$$

Caso  $\lambda_1 = \lambda_2 = 0$ :  $\begin{cases} \lambda'_1 x = y+1 = 0 \\ \lambda'_2 y = x = 0 \\ x+y^2 \leq 1 \\ 0 \leq x \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x=0 \\ y=-1 \\ 0 \leq 1 \\ 0 \leq 0 \end{cases} : \text{Punto già studiato in precedenza.}$

Caso  $\lambda_1 \neq 0; \lambda_2 = 0$ :  $\begin{cases} \lambda'_1 x = y+1 - \lambda_1 = 0 \\ \lambda'_2 y = x - 2\lambda_1 y = 0 \\ x+y^2 = 1 \\ x \geq 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} y = \lambda_1 - 1 \\ x = 2\lambda_1(\lambda_1 - 1) = 2\lambda_1^2 - 2\lambda_1 \\ 2\lambda_1^2 - 2\lambda_1 + \lambda_1^2 + 1 - 2\lambda_1 = 1 \\ x > 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = 2\lambda_1^2 - 2\lambda_1 \\ y = \lambda_1 - 1 \\ 3\lambda_1^2 - 4\lambda_1 = 0 \\ x > 0 \end{cases}$

$\Rightarrow \begin{cases} x = 2\lambda_1^2 - 2\lambda_1 \\ y = \lambda_1 - 1 \\ \lambda_1(3\lambda_1 - 4) = 0 \\ x > 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \lambda_1 = 0 \\ x = 0 \\ y = -1 \text{ già visto} \cup \\ 0 > 0 \end{cases}$  Max?.

[CAM3]

$$\text{Caso } \lambda_1 = 0; \lambda_2 \neq 0 : \begin{cases} \begin{aligned} &x = y + 1 + \lambda_2 = 0 \\ &y = x = 0 \\ &x = 0 \\ &x + y^2 \leq 1 \end{aligned} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} y + 1 + \lambda_2 = 0 \\ x = 0 \\ x = 0 \\ y^2 \leq 1 \end{cases} : \text{I punti } x = 0 \text{ sono stati già studiati.}$$

Per il Teorema di Weierstrass non servono altre analisi. Il punto  $(\frac{8}{9}, \frac{1}{3})$  è il punto di Massimo, con  $f(\frac{8}{9}, \frac{1}{3}) = \frac{32}{27}$ , i punti  $x = 0; -1 \leq y \leq 1$  sono tutti punti di minimo con  $f(0; y) = 0$ . Non serve studiare il caso  $\lambda_1 \neq 0; \lambda_2 \neq 0$  in quanto darebbe per soluzioni i punti  $(0; 1)$  e  $(0; -1)$  già visti in precedenza.

$$\text{IM2) } \begin{cases} x^1 = 2x + 2y + 1 \\ y^1 = x + 3y + \text{sent} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x^1 - 2x - 2y = 1 \\ -x + y^1 - 3y = \text{sent} \end{cases} \Rightarrow \begin{vmatrix} D-2 & -2 \\ -1 & D-3 \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} x \\ y \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 \\ \text{sent} \end{vmatrix} \Rightarrow \\ \begin{vmatrix} D-2 & -2 \\ -1 & D-3 \end{vmatrix} (x) = \begin{vmatrix} 1 & -2 \\ \text{sent} & D-3 \end{vmatrix} \Rightarrow (D^2 - 5D + 6 - 2)(x) = (D-3)(1) + 2\text{sent} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow x'' - 5x' + 4x = 2\text{sent} - 3; D^2 - 5D + 4 = (D-1)(D-4) \text{ per cui avremo,}$$

Come soluzione generale dell'omogenea:  $X(t) = c_1 e^t + c_2 e^{4t}$ . Per trovare una soluzione particolare dell'omogenea poniamo  $X_p(t) = K + a\text{sent} + b\text{cost} \Rightarrow$

$$\Rightarrow X_p'(t) = a\text{cost} - b\text{sent} \Rightarrow X_p''(t) = -a\text{sent} - b\text{cost} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow x'' - 5x' + 4x = 2\text{sent} - 3 \Rightarrow -a\text{sent} - b\text{cost} - 5a\text{cost} + 5b\text{sent} + 4a\text{sent} + 4b\text{cost} + 4K \Rightarrow$$

$$\Rightarrow (3a + 5b)\text{sent} + (3b - 5a)\text{cost} + 4K = 2\text{sent} - 3 \Rightarrow \begin{cases} 3a + 5b = 2 \\ 3b - 5a = 0 \\ 4K = -3 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} a = \frac{3}{17} \\ b = \frac{5}{17} \\ K = -\frac{3}{4} \end{cases} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow X(t) = c_1 e^t + c_2 e^{4t} + \frac{3}{17} \text{sent} + \frac{5}{17} \text{cost} - \frac{3}{4}.$$

$$\text{Dove } y = \frac{1}{2}(x^1 - 2x - 1) = \frac{1}{2}\left(c_1 e^t + 4c_2 e^{4t} + \frac{3}{17} \text{cost} - \frac{5}{17} \text{sent} - 2c_1 e^t - 2c_2 e^{4t} - \frac{6}{17} \text{sent} - \frac{10}{17} \text{cost} + \frac{3}{2} - 1\right) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow y(t) = -\frac{1}{2}c_1 e^t + c_2 e^{4t} - \frac{11}{34} \text{sent} - \frac{7}{34} \text{cost} + \frac{1}{2}.$$

$$\text{IM3) } \begin{cases} \text{Max/min } f(x; y) = 2(x+y) \\ \text{s. v. } x^2 + y^2 = 1 \end{cases}. \quad \Lambda = 2(x+y) - \lambda(x^2 + y^2 - 1).$$

$$\begin{cases} \lambda'x = 2 - 2\lambda x = 0 \\ \lambda'y = 2 - 2\lambda y = 0 \\ x^2 + y^2 = 1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = \frac{1}{\lambda} \\ y = \frac{1}{\lambda} \\ \frac{1}{\lambda^2} + \frac{1}{\lambda^2} = 1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = \frac{1}{\lambda} \\ y = \frac{1}{\lambda} \\ \lambda^2 = 2 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = \pm \frac{1}{\sqrt{2}} \\ y = \pm \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \lambda = \pm \sqrt{2} \end{cases}$$

[CAM 4]

Traettandosi di un problema di geometria vale solo la soluzione positiva:  $\begin{cases} x = \frac{1}{\sqrt{2}} \\ y = \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \lambda = \sqrt{2} \end{cases}$ .

$$\bar{H}(x; y; \lambda) = \begin{vmatrix} 0 & 2x & 2y \\ 2x & -2\lambda & 0 \\ 2y & 0 & -2\lambda \end{vmatrix}; \quad \left| \bar{H}\left(\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}}, \sqrt{2}\right) \right| = \begin{vmatrix} 0 & \sqrt{2} & \sqrt{2} \\ \sqrt{2} & -2\sqrt{2} & 0 \\ \sqrt{2} & 0 & -2\sqrt{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 & \sqrt{2} & \sqrt{2} \\ 0 & -2\sqrt{2} & 2\sqrt{2} \\ \sqrt{2} & 0 & -2\sqrt{2} \end{vmatrix} =$$

$$= \sqrt{2} (\sqrt{2} \cdot 2\sqrt{2} - \sqrt{2}(-2\sqrt{2})) = \sqrt{2} \cdot (4 + 4) = 8\sqrt{2} > 0 \Rightarrow \left(\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}}\right) \text{ Punto di Massimo.}$$

II M4)  $\iint_D xy \, dx \, dy$  con  $D = \{(x; y) : 0 \leq y \leq x; x^2 + y^2 \leq 2x\}$

$x^2 + y^2 - 2x = 0 \Rightarrow (x-1)^2 + y^2 = 1$  quindi la circonferenza di centro  $(1; 0)$  e raggio  $r = 1$ .

Passando alle coordinate polari avremo:

$$\rho^2 \cos^2 \vartheta + \rho^2 \sin^2 \vartheta - 2\rho \cos \vartheta = \rho^2 - 2\rho \cos \vartheta = \rho(\rho - 2 \cos \vartheta) = 0.$$

Quindi l'equazione della circonferenza divenne:  $\rho = 2 \cos \vartheta$ . Passando in coordinate polari avremo, integrando per sostituzione:

$$\begin{aligned} \iint_D xy \, dx \, dy &= \int_0^{\frac{\pi}{2}} \int_0^{2 \cos \vartheta} \rho \cos \vartheta \cdot \rho \sin \vartheta \cdot \rho \, d\rho \, d\vartheta = \int_0^{\frac{\pi}{2}} \int_0^{2 \cos \vartheta} \cos \vartheta \sin \vartheta \cdot \rho^3 \, d\rho \, d\vartheta = \\ &= \int_0^{\frac{\pi}{2}} \left( \frac{1}{4} \rho^4 \right) \Big|_0^{2 \cos \vartheta} \cdot \cos \vartheta \sin \vartheta \, d\vartheta = \frac{1}{4} \int_0^{\frac{\pi}{2}} (16 \cos^4 \vartheta - 0) \cos \vartheta \sin \vartheta \, d\vartheta = \\ &= 4 \int_0^{\frac{\pi}{2}} \cos^5 \vartheta \sin \vartheta \, d\vartheta = 4 \cdot \left( -\frac{1}{6} \cos^6 \vartheta \right) \Big|_0^{\frac{\pi}{2}} = -\frac{2}{3} \left( \left(\frac{\sqrt{2}}{2}\right)^6 - 1^6 \right) = -\frac{2}{3} \left( \frac{1}{8} - 1 \right) = \\ &= \frac{2}{3} \cdot \frac{7}{8} = \frac{14}{24} = \frac{7}{12}. \end{aligned}$$

