

FM1 Equazioni differenziali e Meccanica

A.A. 2004/2005

Guido Gentile

1. Operatori lineari

Spazi vettoriali e operatori lineari: richiami. Somma diretta. Complessificazione e decomplessificazione di uno spazio vettoriale e di un operatore lineare. Operatori lineari diagonalizzabili e non diagonalizzabili. Autospazi generalizzati e teorema di decomposizione spettrale (senza dimostrazione). Operatori lineari semisemplici. Esponenziale di un operatore lineare. Cenni sulla forma canonica di Jordan.

2. Equazioni differenziali lineari

Sistemi di equazioni differenziali lineari del primo ordine a coefficienti costanti (omogenee e non omogenee) nel caso di operatori diagonalizzabili e non diagonalizzabili. Teorema di esistenza e unicità della soluzione. Sistemi planari lineari. Equazioni differenziali lineari di ordine qualsiasi a coefficienti costanti.

3. Equazioni differenziali ordinarie: teoria generale

Definizione di sistemi dinamici. Flusso di un sistema dinamico. Sistemi autonomi e non autonomi. Problema di Cauchy. Teorema di esistenza e unicità locale per sistemi dinamici autonomi e non autonomi di classe C^1 , teorema della dipendenza continua dai dati iniziali, teorema del prolungamento della soluzione. teorema della dipendenza differenziabile dai dati iniziali (solo enunciati ed esempi). Equazioni a variabili separabili.

4. Analisi qualitativa del moto: teoria generale

Stabilità secondo Ljapunov. Punti di equilibrio stabile, asintoticamente stabile, attrattivo e instabile. Bacino d'attrazione. Insiemi limite. Sistemi dinamici linearizzati. Stabilità di un punto d'equilibrio nel caso in cui la matrice corrispondente al sistema linearizzato abbia tutti gli autovalori con parte reale strettamente negativa. Instabilità di un punto d'equilibrio nel caso in cui la matrice corrispondente al sistema linearizzato abbia almeno un autovalore con parte reale strettamente positiva (solo enunciato). Teorema di stabilità di Ljapunov. Teorema di stabilità di Barbašin-Krasovskij. Sistemi meccanici conservativi. Teorema di Dirichlet sulla stabilità dei sistemi meccanici conservativi. Cicli limite. Traiettorie periodiche. Comportamento di un sistema dinamico lontano dai punti d'equilibrio: teorema della scatola di flusso.

5. Alcuni esempi di analisi qualitativa del moto

Sistemi planari. Teorema di Poincaré-Bendixson (solo enunciato). Sistemi che ammettono una costante del moto: curve di livello e studio qualitativo delle traiettorie.

6. Analisi qualitativa per sistemi unidimensionali

Sistemi meccanici conservativi: conservazione dell'energia e curve di livello. Studio dell'energia potenziale. Orbite chiuse e traiettorie periodiche. Moti asintotici. Stabilità dei punti d'equilibrio e punti critici del potenziale. Tempi di percorrenza delle orbite e stime di periodi.

7. Moti centrali

Forze centrali. Problema dei due corpi. Campo centrale armonico e campo centrale coulombiano. Leggi di Keplero. Moti centrali periodici. Teorema di Bertrand (solo enunciato).

8. Moti relativi

Moto in un sistema di coordinate mobili. Cambiamento di sistemi di riferimento. Trasformazioni rigide, traslazioni e rotazioni. Velocità angolare. Forze d'inerzia: forza inerziale di traslazione, forza inerziale di rotazione, forza centrifuga e forza di Coriolis. Teorema di Coriolis.

9. Sistemi rigidi

Vincoli. Sistemi rigidi. Caratteristiche cinematiche dei sistemi rigidi; teorema di König. Caratteristiche dinamiche dei sistemi rigidi; equazioni cardinali della dinamica.

10. Proprietà dei sistemi rigidi

Momenti d'inerzia. Operatore d'inerzia: assi d'inerzia e momenti principali d'inerzia. Momento d'inerzia rispetto a un asse fissato. Sistemi rigidi (sia liberi sia con un punto fisso) non soggetti a forze attive. Equazioni di Eulero per il moto di sistemi rigidi. Rotazioni stazionarie.

TESTI CONSIGLIATI

- [1] G. GENTILE, *Introduzione ai sistemi dinamici. Equazioni differenziali ordinarie, analisi qualitativa e alcune applicazioni*. Disponibile in rete: <http://ipparco.roma1.infn.it>, (2002).
- [2] G. DELL'ANTONIO, *Elementi di Meccanica*. Liguori Editore, (1996).
- [3] M.W. HIRSCH & S. SMALE, *Differential Equations, Dynamical Systems and Linear Algebra*. Academic Press, (1974).

BIBLIOGRAFIA SUPPLEMENTARE

- [4] V.I. ARNOL'D, *Metodi Matematici della Meccanica Classica*. Editori Riuniti, (1979).
- [5] V.I. ARNOL'D, *Équations différentielles ordinaires*. Éditions MIR, (1974).
- [6] G. GALLAVOTTI, *Meccanica Elementare*. Bollati-Boringhieri, (1980).
- [7] L.D. LANDAU & E.M. LIFSHITZ, *Meccanica*. Editori Riuniti, (1976).
- [8] T. LEVI-CIVITA & U. AMALDI, *Lezioni di Meccanica Elementare*. Zanichelli, (1947).

MODALITÀ D'ESAME

- valutazione in itinere (“esoneri”)		<input checked="" type="checkbox"/> SI	<input type="checkbox"/> NO
- esame finale	scritto	<input checked="" type="checkbox"/> SI	<input type="checkbox"/> NO
	orale	<input type="checkbox"/> SI	<input checked="" type="checkbox"/> NO
- altre prove di valutazione del profitto (meglio descritte sotto)		<input checked="" type="checkbox"/> SI	<input type="checkbox"/> NO

L'esame consiste in una prova scritta, comprendente anche domande di tipo teorico ed eventualmente sostituita da prove di valutazione parziale (“esoneri”) durante lo svolgimento del corso, e in un colloquio orale facoltativo.