

Università degli Studi di Roma Tre  
Corso di Laurea in Ingegneria civile – a.a. 2014/2015  
Complementi di Matematica - canale A-K  
Quarto appello – 29 Gennaio 2016

Cognome e nome \_\_\_\_\_

Matricola \_\_\_\_\_

**Barrare esclusivamente una delle seguenti caselle:**

**Deve verbalizzare come:** GEOMETRIA  CALCOLO 2

**Sostiene l'esame da 3 crediti (da verb. con prof. Tolti):**  (In questo caso svolgere solo gli esercizi 0(i),0(ii), 4 e uno a scelta tra gli esercizi 2,3)

**Esercizio 0.** Per ciascuno dei seguenti quesiti, il candidato è tenuto esclusivamente a dare le risposte. Non è richiesto di indicare il procedimento seguito.

(i) Determinare l'insieme  $A$  di definizione della funzione di due variabili reali:  $f(x, y) = \log[(16 - x^2 - y^2)(x^2 + y^2 - 4)]$

*Soluzione:*  $4 < x^2 + y^2 < 16$

(ii) Calcolare l'integrale doppio  $\iint_R (x^2 + y^2) dx dy$  dove  $R$  è la regione del piano delimitata dalle curve  $y = x^2$ ,  $x = 2$ ,  $y = 1$ .

*Soluzione:*  $\frac{1006}{105}$

(iii) Determinare un'equazione cartesiana del piano  $\pi$  di  $\mathbb{R}^3$  contenente la retta  $r$  di equazioni  $\frac{X-1}{2} = \frac{Y-2}{3} = \frac{Z}{4}$  e perpendicolare al piano  $\alpha$  di equazione  $2X + 2Y + Z = 0$ .

*Soluzione:*  $5X - 6Y + 2Z + 7 = 0$

**Esercizio 1.** Si consideri la forma quadratica:

$$q(X, Y, Z) = -X^2 - Y^2 + Z^2 - 2XY$$

Si classifichi  $q$ , se ne determini la forma diagonale ottenuta mediante cambiamento ortogonale di coordinate, la relativa base ortonormale, la segnatura, la forma canonica di Sylvester e la base di Sylvester.

*Soluzione:* Matrice di  $q$ :

$$A = \begin{pmatrix} -1 & -1 & 0 \\ -1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Autovalori:  $-2, 1, 0$ . Segnatura  $(1, 1)$ . Indefinita degenere.

Base ortonormale:  $\left\{ \frac{1}{\sqrt{2}}(1, 1, 0), (0, 0, 1), \frac{1}{\sqrt{2}}(-1, 1, 0) \right\}$ . Forma diagonale:  $-2Z_1^2 + Z_2^2$ .

Forma di Sylvester:  $-Z_1^2 + Z_2^2$ .

Base di Sylvester:  $\left\{ \frac{1}{\sqrt{2}}(1, 1, 0), (0, 0, 1), (-1, 1, 0) \right\}$

**Esercizio 2.** Determinare la soluzione del problema di Cauchy:

$$y'(t) - \tan(t)y = \frac{1}{\cos(t)}, \quad y(0) = 1$$

e l'intervallo di esistenza, giustificando tutti i passaggi.

*Soluzione:*  $y(t) = \frac{1+t}{\cos(t)}$ . Intervallo  $(-\pi/2, \pi/2)$ .

**Esercizio 3.** Determinare e classificare i punti critici della funzione definita in  $\mathbb{R}^2$ :

$$F(X, Y) = (X + Y^2)e^X$$

*Soluzione:*  $f_X = e^X(1 + X + Y^2)$ ,  $f_Y = 2Ye^X$ . Punto critico  $P = (-1, 0)$ . La matrice hessiana in  $P$  è  $H = \begin{pmatrix} e^{-1} & 0 \\ 0 & 2e^{-1} \end{pmatrix}$ .  $(-1, 0)$  è un minimo relativo.

**Esercizio 4.** Si consideri la curva differenziabile  $\alpha(t) = (\sin t, t^2, 1 - \cos t)$ ,  $t \in \mathbb{R}$ . Si verifichi che  $\alpha$  è regolare. Verificare se  $\alpha$  è a velocità unitaria. Se ne calcolino nel punto  $\alpha(0)$ :

velocità, curvatura, torsione, triedro di Frenet, centro di curvatura, piano osculatore.

*Soluzione:*  $\alpha'(t) = (\cos t, 2t, \sin t)$ .  $v(t) = \|\alpha'\| = (1 + 4t^2)^{1/2}$  è ovunque diversa da zero per ogni  $t \in \mathbb{R}$  e quindi la curva è regolare. Non è a velocità unitaria.

$$\alpha''(t) = (-\sin t, 2, \cos t), \quad \alpha'''(t) = (-\cos t, 0, -\sin t)$$

$$\alpha' \wedge \alpha'' = ((-2(\cos t + t \sin t), 2(\sin t - t \cos t), -1).$$

In  $\alpha(0) = (0, 0, 0)$  si ha:  $v(0) = 1$ ,  $\alpha'(0) = (1, 0, 0) = \mathbf{T}(0)$ ,

$$\alpha''(0) = (0, 2, 1), \quad \alpha'(0) \wedge \alpha''(0) = (0, -1, 2), \quad \kappa(0) = \frac{\|\alpha'(0) \wedge \alpha''(0)\|}{v(0)^3} = \sqrt{5}.$$

$$\tau(0) = 0.$$

$$\mathbf{B}(0) = \frac{1}{\|\alpha'(0) \wedge \alpha''(0)\|} \alpha'(0) \wedge \alpha''(0) = \left(0, -\frac{1}{\sqrt{5}}, \frac{2}{\sqrt{5}}\right),$$

$$\mathbf{N}(0) = \mathbf{B}(0) \wedge \mathbf{T}(0) = \left(0, \frac{2}{\sqrt{5}}, \frac{1}{\sqrt{5}}\right).$$

$$\text{Centro di curvatura } \mathbf{c}(0) = \alpha(0) + \frac{1}{\sqrt{5}} \left(0, \frac{2}{\sqrt{5}}, \frac{1}{\sqrt{5}}\right) = \left(0, \frac{2}{5}, \frac{1}{5}\right).$$

Piano osculatore:  $\mathbf{B}(0) \bullet (X, Y, Z) = 0$ , cioè  $-Y + 2Z = 0$ .