

Esercizio 1.

Si tratta di calcolare le radici cubiche di $i = \cos \frac{\pi}{2} + i \sin \frac{\pi}{2}$

$$\text{Si trova } z_0 = \cos \frac{\pi}{6} + i \sin \frac{\pi}{6} = \frac{1}{2} (\sqrt{3} + i)$$

$$z_1 = \cos \frac{5\pi}{6} + i \sin \frac{5\pi}{6} = \frac{1}{2} (-\sqrt{3} + i)$$

$$z_2 = \cos \frac{3\pi}{2} + i \sin \frac{3\pi}{2} = -i$$

Esercizio 2.

$$\lim_{x \rightarrow \infty} \frac{x^3 + 3x + \sin x}{x^2 + x} = \frac{0}{0} = \lim_{x \rightarrow \infty} \frac{x(x^2 + 3 + \frac{\sin x}{x})}{x(x+1)} = 1$$

Alternativamente potete applicare il teorema di De L'Hopital (giacché compaiono la rata?)

Esercizio 3.

L'insieme di interesse è costituito da tutte le x per cui $\tan x > 0$.

$$\text{Quindi } k\pi < x < \frac{\pi}{2} + k\pi, \quad k \in \mathbb{Z}.$$

Poiché la funzione $y = \ln(\tan x)$ è periodica di periodo π è sufficiente studiare tale funzione nell'intervallo $0 < x < \frac{\pi}{2}$ e "estendere" le conclusioni ottenute fuori di questo intervallo per periodicità limitare pertanto ed enclini per $0 < x < \frac{\pi}{2}$ "prolungando" i risultati negli altri intervalli in cui è definita la funzione.

La funzione $y = \ln(\tan x)$ nell'intervallo $0 < x < \frac{\pi}{2}$ interseca l'asse x nel punto $A(\frac{\pi}{4}, 0)$ e è positiva per $x > \frac{\pi}{4}$ e negativa per $0 < x < \frac{\pi}{4}$, inoltre

$$\lim_{x \rightarrow 0^+} \ln(\tan x) = -\infty$$

$$\lim_{x \rightarrow \frac{\pi}{2}^-} \ln(\tan x) = +\infty$$

Ricerca di eventuali punti di massimo/minimo per $0 < x < \frac{\pi}{2}$

$$y' = \frac{1}{\tan x} \cdot \frac{1}{\cos^2 x} = \frac{\cos x}{\sin x} \cdot \frac{1}{\cos^2 x} = \frac{1}{\sin x \cos x}, \quad \boxed{x \neq 0 \text{ e } x \neq \frac{\pi}{2}}$$

Poiché per $0 < x < \frac{\pi}{2}$ $\sin x$ e $\cos x$ sono entrambe positive e non si annullano ($\sin x = 0$ per $x = 0$ e $\cos x = 0$ per $x = \frac{\pi}{2}$, ma $x = 0$ e $x = \frac{\pi}{2}$ non appartengono al dominio)

La funzione è, nell'intervallo $0 < x < \frac{\pi}{2}$, strettamente crescente e quindi non possiede punti di massimo/minimo relativi. Stessa conclusione vale in tutti gli intervalli in cui la $y = \ln(\tan x)$ è definita.

Studio della concavità/convessità in $(0, \frac{\pi}{2})$

Osserviamo che $y' = \frac{1}{\sin x \cos x} = \frac{2}{\sin 2x}$

Quindi $y'' = \frac{-4 \cos 2x}{(\sin 2x)^2}$ ($x \neq 0$ e $x \neq \frac{\pi}{2}$)

Si ha $y'' = 0 \Leftrightarrow \cos 2x = 0 \Rightarrow 2x = \frac{\pi}{2} \Rightarrow x = \frac{\pi}{4}$

Inoltre $y'' > 0$ per $\cos 2x < 0$ (in questo modo $-4 \cos 2x > 0$!)
 cioè per $\frac{\pi}{4} < x < \frac{\pi}{2}$, mentre $y'' < 0$ per $0 < x < \frac{\pi}{4}$

Quindi la funzione è concava per $-\frac{\pi}{4} < x < \frac{\pi}{2}$,

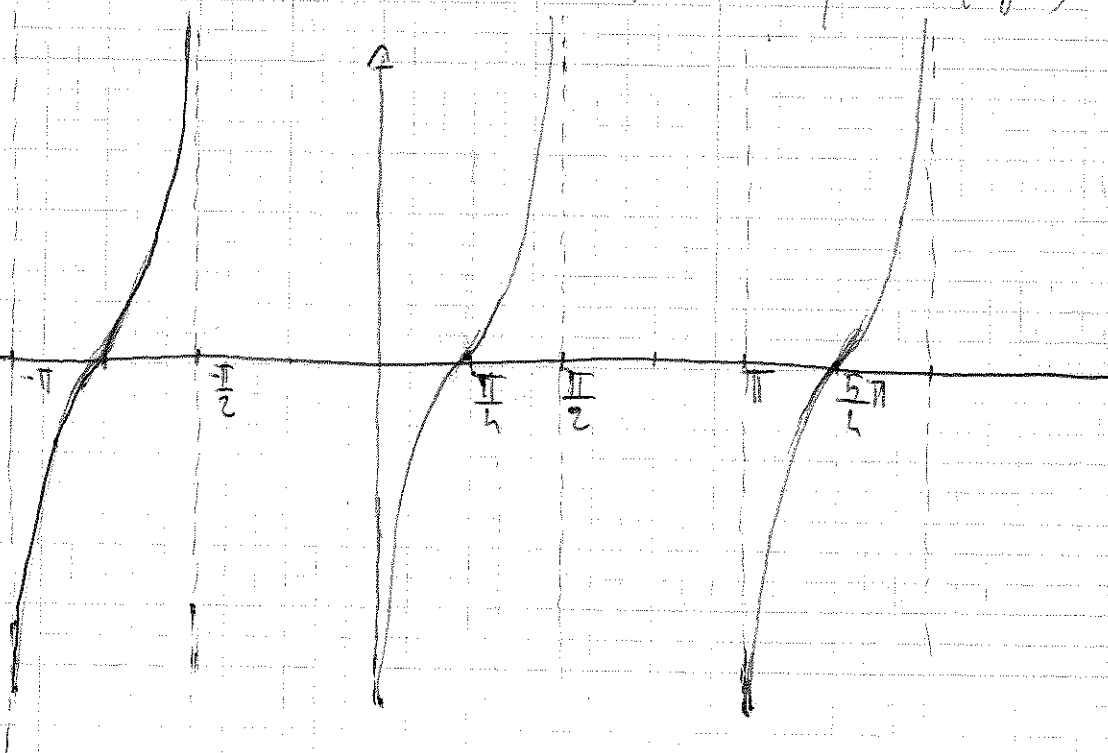
(3)

convessa per $0 < x < \frac{\pi}{4}$

presente un punto di flesso per $x = \frac{\pi}{4}$.

Anche in questo caso le conclusioni si estendono ad ogni intervallo in cui la funzione è definita... Per esempio i punti di flesso ~~non~~ hanno per $x = \frac{\pi}{4} + k\pi, k \in \mathbb{Z}$.

Il grafico è riportato sotto (vedi anche elaborazione fatta con il software Mathematica alla fine di questi fogli)



Esercizio 4

$$\text{Poiché } x^3 + 1 = (x^2 - 4x + 4)(x + 4) + 12x - 15$$

$$\int_0^1 \left(\frac{x^3 - 1}{x^2 + 4x + 4} \right) dx = \int_0^1 (x + 4) dx + \int_0^1 \frac{12x - 15}{(x - 2)^2} dx$$

Una primitiva di $x + 4$ è $\frac{x^2}{2} + 4x$, mentre una primitiva della funzione $\frac{12x - 15}{(x - 2)^2}$ si determina procedendo come

segue:

$$\textcircled{h} \quad \frac{12x-15}{(x-2)^2} = \frac{A}{x-2} + \frac{B}{(x-2)^2} = \frac{Ax-2A+B}{(x-2)^2}$$

da cui $A=12$ e $B=9$

$$\text{Quindi} \quad \int \left(\frac{12x-15}{(x-2)^2} \right) dx = \int \frac{12}{x-2} dx + \int \frac{9}{(x-2)^2} dx =$$

$$= 12 \ln|x-2| - 9(x-2)^{-1} + C.$$

A questo punto per calcolare l'integrale definito basta applicare la regola fondamentale del calcolo integrale: si invitano gli studenti a completare il calcolo.

Esercizio 5

$e \in \mathbb{R}$

$$\text{I)} \quad C = \begin{pmatrix} 3+e & 2e+1 \\ 3e & e \end{pmatrix}$$

$$v_1 = (3+e, 2e+1)$$

$$v_2 = (3e, e)$$

II) La matrice C è invertibile per i valori di e per cui $\det C \neq 0$.

$$\text{Poiché } \det C = -6e^2 - e + 6$$

La matrice C è invertibile per $e \neq \frac{-1 + \sqrt{145}}{12}$ e $e \neq \frac{-1 - \sqrt{145}}{12}$.

Per $-6e^2 - e + 6 \neq 0$ l'inversa di C si determina ^{sempre} nel seguente modo

$$C^{-1} = \frac{1}{-6e^2 - e + 6} \begin{pmatrix} e & -2e-1 \\ -3e & 3+e \end{pmatrix}$$

III) Poiché due vettori linearmente dipendenti sono proporzionali, i due vettori sono paralleli quando

$$6a^2 + a - 6 = 0 \quad (\text{cioè per } a = \frac{-1 \pm \sqrt{125}}{12})$$

Infatti per i valori di a per cui $6a^2 + a - 6 = 0$ si ha $\det C = 0$ e quindi i vettori v_1 e v_2 sono linearmente dipendenti.

Altre modi per verificare che due vettori sono paralleli sono i seguenti:

- a) verificare che il loro prodotto vettoriale sia nullo (verificato)
- b) usando la definizione: cioè i due vettori son paralleli

$$\text{se } \boxed{v_1 = \lambda v_2}, \lambda \in \mathbb{R}, (\lambda \neq 0)$$

$$\Downarrow$$
$$(3+a)\underline{i} + (2a+1)\underline{j} = \lambda (3\underline{i} + 2\underline{j})$$

e l'ultima condizione comporta

$$\begin{cases} 3+a = 3\lambda \\ 2a+1 = 2\lambda \end{cases}$$

Dalla seconda equazione del sistema otengo $\lambda = \frac{2a+1}{2}$ che sostituito nella prima conduce a $\boxed{3+a = \frac{3}{2}(2a+1)}$

⇨ questa è equivalente a $6a^2 + a - 6 = 0$ e quindi per tali valori di a i due vettori sono paralleli.

⑥ Esercizio 6 -

Il sistema essendo lineare e omogeneo possiede sempre almeno la soluzione nulla -

- a) Si ha che se ~~$c \neq 0$~~ $c^2 - 1 \neq 0$ il sistema possiede solo la soluzione nulla -
- b) Se $c = 1$ il sistema possiede ∞^1 soluzioni. Un modo di esprimere tali soluzioni è $(x, -x, 0)$
- c) Se $c = -1$ il sistema possiede ∞^2 soluzioni. Un modo di esprimere tali soluzioni è $(0, -z, z)$

Ricostruite, basandovi sugli altri esercizi assegnati all'ora e negli altri compiti d'esame, i dettagli (esclusi) che analizzano e tali soluzioni -

Provate a risolvere/scrivere il sistema ma con il teorema di Rouché-Hopelli che come il metodo di Gauss -

