

Primo Esercizio

Studiare la funzione:

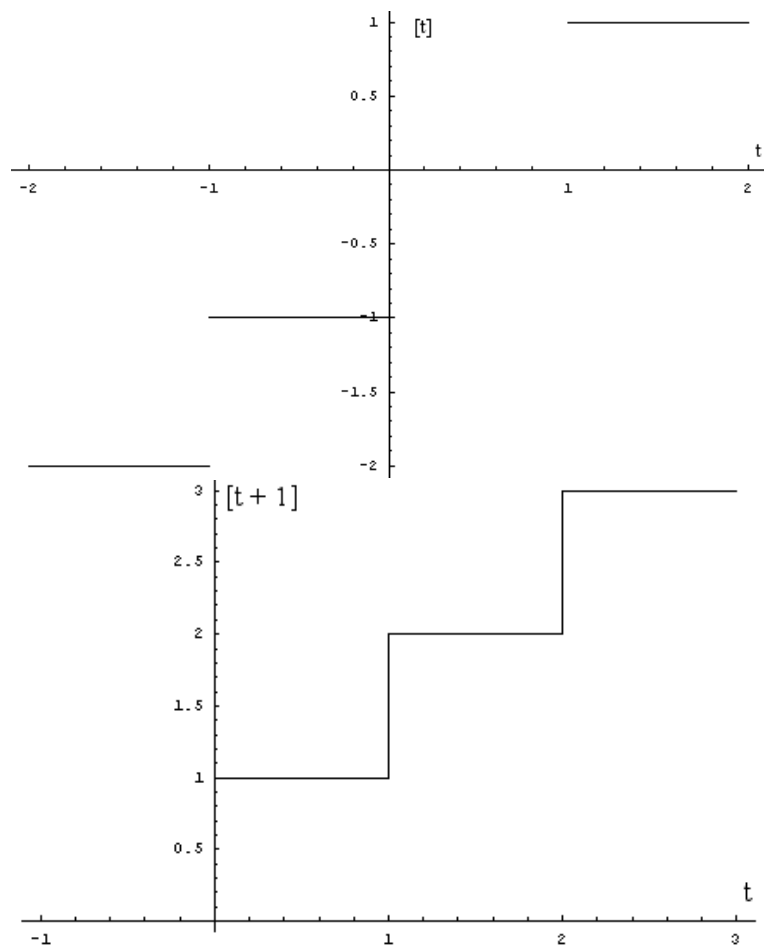
$$F(2, x) = \int_2^x \left(\left(\ln \left(\frac{1}{[t+1]} + [t] \operatorname{man}(t) \right) \right)^+ - \frac{1}{[t]} \right) dt \quad \text{in } [1, 3]$$

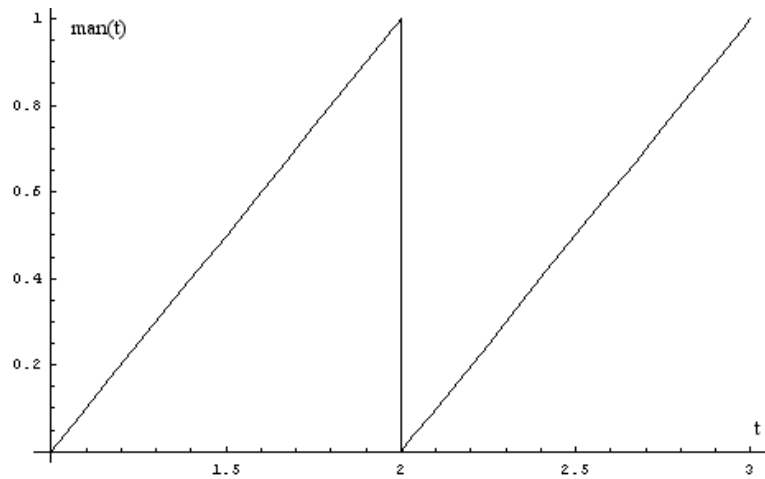
e calcolare:

$$F(2, 3) \quad F(2, 1)$$

Risoluzione:

Visti i diagrammi della parte intera e della mantissa:





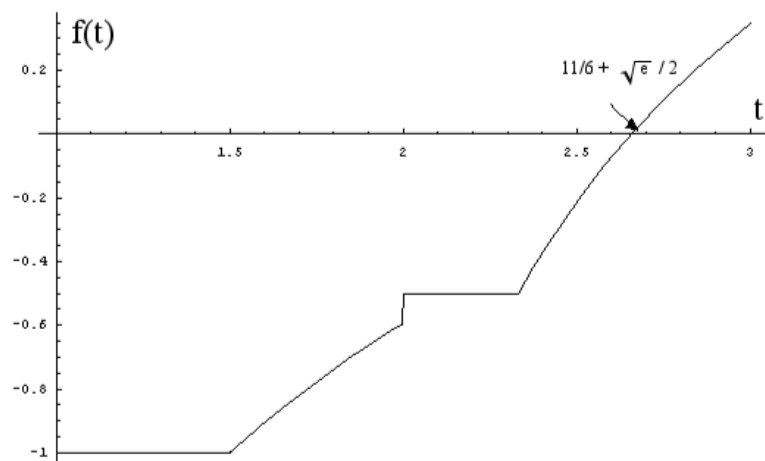
La nostra funzione si può scomporre così:

$$f(t) = \begin{cases} \left(\ln\left(t - \frac{1}{2}\right)\right)^+ - 1 & 1 \leq t < 2 \\ \left(\ln\left(2t - \frac{11}{3}\right)\right)^+ - \frac{1}{2} & 2 \leq t < 3 \\ -\frac{1}{3} & t = 3 \end{cases}$$

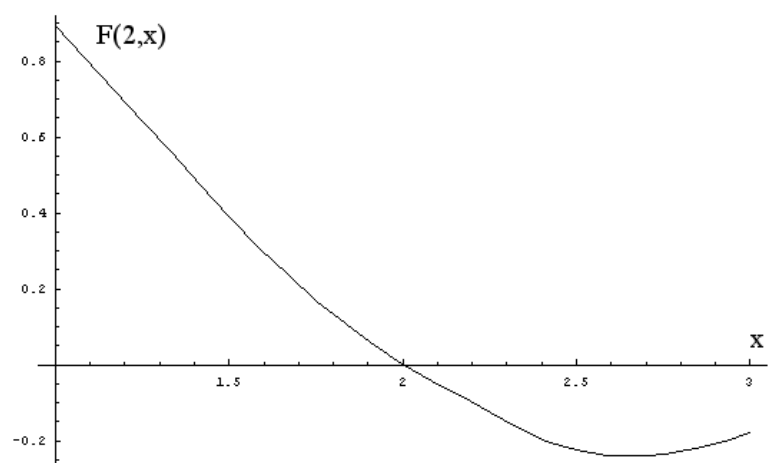
Tenuto conto dell'andamento della curva logaritmica (il logaritmo è positivo se l'argomento è maggiore di 1) si ha:

$$f(t) = \begin{cases} -1 & 1 \leq t < \frac{3}{2} \\ \ln\left(t - \frac{1}{2}\right) - 1 & \frac{3}{2} \leq t < 2 \\ -\frac{1}{2} & 2 \leq t < \frac{7}{3} \\ \ln\left(2t - \frac{11}{3}\right) - \frac{1}{2} & \frac{7}{3} \leq t < 3 \\ -\frac{1}{3} & t = 3 \end{cases}$$

Di conseguenza la funzione integranda ha la seguente forma:



Pertanto la funzione integrale sarà:



Calcoliamo adesso gli integrali richiesti dall'esercizio. Risulta:

$$F(2, 3) = \int_2^{\frac{7}{3}} \left(-\frac{1}{2}\right) dt + \int_{\frac{7}{3}}^3 \left(\ln\left(2t - \frac{11}{3}\right) - \frac{1}{2}\right) dt = \left[-\frac{1}{2}t\right]_2^{\frac{7}{3}} + \left[\frac{1}{12}(-11 + 6t)(-3 + 2\ln(-\frac{11}{3} + 2t))\right]_{\frac{7}{3}}^3 = \frac{7}{6}(-1 + \ln(\frac{7}{3}))$$

$$F(2, 1) = \int_1^{\frac{3}{2}} (-1) dt + \int_{\frac{3}{2}}^2 \left(\ln\left(t - \frac{1}{2}\right) - 1\right) dt = [-t]_1^{\frac{3}{2}} + \left[\left(t - \frac{1}{2}\right)\left(-2 + \ln\left(t - \frac{1}{2}\right)\right)\right]_{\frac{3}{2}}^2 = -\frac{3}{2}(-1 + \ln(\frac{3}{2}))$$

Secondo Esercizio

Dopo 2 passi di pivotizzazione senza scambi di colonna su di una matrice $A_{4 \times 4}$ si è ottenuta una matrice A_2 e le seguenti informazioni:

- $\underline{e}_1 + \underline{e}_3 - \underline{e}_4$ appartiene al $ns(A)$
- $\underline{e}_1 - 2\underline{e}_2 + \underline{e}_3 + \underline{e}_4$ è soluzione del sistema:

$$A_2 \underline{x} = 2k\underline{e}_4$$

- Nel primo passo di pivotizzazione si è scambiata la prima con la terza riga di A , è intervenuta la matrice $T_{3,1}(-2)$ ed il pivot è $-\frac{1}{3}$.
- La seconda colonna di Q_2 è : $2\underline{e}_1 - \frac{1}{2}\underline{e}_2 + \underline{e}_3$

Trovare A , discuterne la caratteristica al variare di k e, in un caso in cui essa sia minima, trovare una base per $span(A)$ e per il $ns(A)$.

Risoluzione

Poiché sono già stati compiuti 2 passi di pivotizzazione, la matrice A_2 ha la forma seguente:

$$A_2 = \begin{bmatrix} \underline{e}_1 & \underline{e}_2 & \underline{a} & \underline{b} \end{bmatrix}$$

dove \underline{a} e \underline{b} sono incogniti. Siccome non si sono fatti scambi di colonne, l'uguaglianza:

$$A(\underline{e}_1 + \underline{e}_3 - \underline{e}_4) = \underline{0}$$

può essere sostituita da

$$A_2(\underline{e}_1 + \underline{e}_3 - \underline{e}_4) = \underline{0}$$

Per cui:

$$\underline{e}_1 + \underline{a} - \underline{b} = \underline{0}$$

Dall'uguaglianza:

$$A_2(\underline{e}_1 - 2\underline{e}_2 + \underline{e}_3 + \underline{e}_4) = 2k\underline{e}_4$$

segue:

$$\underline{e}_1 - 2\underline{e}_2 + \underline{a} + \underline{b} = 2k\underline{e}_4$$

In conclusione dobbiamo risolvere il seguente sistema:

$$\begin{cases} \underline{a} - \underline{b} = -\underline{e}_1 \\ \underline{a} + \underline{b} = -\underline{e}_1 + 2\underline{e}_2 + 2k\underline{e}_4 \end{cases}$$

Sommando, sottraendo e semplificando otteniamo:

$$\begin{aligned} \underline{a} &= -\underline{e}_1 + \underline{e}_2 + k\underline{e}_4 \\ \underline{b} &= \underline{e}_2 + k\underline{e}_4 \end{aligned}$$

In conclusione, la matrice A_2 ha la seguente forma:

$$A_2 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & k & k \end{bmatrix}$$

Quindi:

$$r(A) = \begin{cases} 2 & \text{se } k = 0 \\ 3 & \text{se } k \neq 0 \end{cases}$$

Osserviamo che:

$$Q_2 = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & -\frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -4 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot D_2\left(-\frac{1}{2}\right) = T_{1,2}(-4) \cdot T_{4,2}(-2) \cdot D_2\left(-\frac{1}{2}\right)$$

Quindi:

$$\begin{aligned} A_2 &= T_{1,2}(-4) \cdot T_{4,2}(-2) \cdot D_2\left(-\frac{1}{2}\right) \cdot A_1 \Rightarrow \\ A_1 &= D_2(-2) \cdot T_{4,2}(2) \cdot T_{1,2}(4) \cdot A_2 \end{aligned}$$

Pertanto:

$$A_1 = \begin{bmatrix} 1 & 4 & 3 & 4 \\ 0 & -2 & -2 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 2+k & 2+k \end{bmatrix}$$

Tenendo conto di quello che è avvenuto nel primo passo, possiamo scrivere:

$$\begin{aligned} A_1 &= T_{3,1}(-2) \cdot D_1(-3) \cdot S_{1,3} \cdot A \Rightarrow \\ A &= S_{1,3} \cdot D_1\left(-\frac{1}{3}\right) \cdot T_{3,1}(2) \cdot A_1 \end{aligned}$$

Quindi:

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 8 & 6 & 8 \\ 0 & -2 & -2 & -2 \\ -\frac{1}{3} & -\frac{4}{3} & -1 & -\frac{4}{3} \\ 0 & 2 & 2+k & 2+k \end{bmatrix}$$

Per $k = 0$ la caratteristica è 2, quindi una base per lo $\text{span}(A)$ è costituita da due colonne di questa matrice. Poiché non sono avvenuti scambi di colonne, possiamo prendere come base per $\text{span}(A)$ la matrice formata dalle prime due colonne di A . Per trovare $\text{ns}(A)$ è sufficiente risolvere il sistema:

$$\begin{cases} x_1 - x_3 = 0 \\ x_2 + x_3 + x_4 = 0 \end{cases}$$

Aggiungendo le equazioni fittizie:

$$\begin{aligned} x_3 &= t_1 \\ x_4 &= t_2 \end{aligned}$$

si ottiene:

$$\underline{x}^* = \begin{bmatrix} t_1 \\ -t_1-t_2 \\ t_1 \\ t_2 \end{bmatrix} = t_1 \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + t_2 \cdot \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Pertanto una base per $ns(A)$ è costituita dalla matrice:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ -1 & -1 \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Si osservi che quest'ultima matrice è a rango colonna pieno, in quanto contiene per esempio la sottomatrice :

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

che ha determinante non nullo.

Terzo Esercizio

Studiare la funzione:

$$F(1, x) = \int_1^x \left(|t|^{(\operatorname{sgn}(t) 2^{\operatorname{sgn}(t)})} e^{-\frac{1}{3}(t)^+} \right) dt \quad \text{nel suo campo di esistenza}$$

Risoluzione:

Poniamo:

$$f(t) = \left(|t|^{(\operatorname{sgn}(t) 2^{\operatorname{sgn}(t)})} e^{-\frac{1}{3}(t)^+} \right)$$

Essa può essere scritta nel modo seguente:

$$f(t) = \begin{cases} t^2 e^{-\frac{t}{3}} & t > 0 \\ \frac{1}{\sqrt{-t}} & t < 0 \\ \cancel{\exists} & t = 0 \end{cases}$$

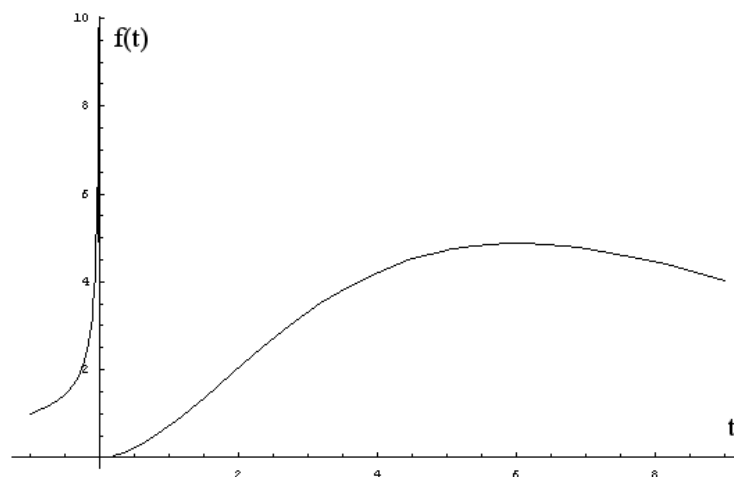
$f(t)$ è sempre positiva nel suo campo di esistenza, è sempre crescente per i $t < 0$. Per i $t > 0$ conviene calcolare la derivata. Risulta:

$$f'(t) = -\frac{1}{3} e^{-\frac{t}{3}} (t - 6) t \quad t > 0$$

Per cui $f(t)$ sarà crescente per $t \in (0, 6)$ e decrescente per $t \in (6, +\infty)$. Risulta anche agevole verificare che:

$$\begin{aligned} \lim_{t \rightarrow +\infty} f(t) &= \lim_{t \rightarrow +\infty} \left(\frac{t^2}{e^{\frac{t}{3}}} \right) = \text{con De l'Hospital} \\ &= \lim_{t \rightarrow +\infty} \left(\frac{6t}{e^{\frac{t}{3}}} \right) = \text{con De l'Hospital} \\ &= \lim_{t \rightarrow +\infty} \left(\frac{18}{e^{\frac{t}{3}}} \right) = 0 \end{aligned}$$

Per cui il diagramma di $f(t)$ risulta il seguente:



Prima di passare al calcolo della funzione integrale, cerchiamo di stabilire se essa sia prolungabile a sinistra di 0. (È evidente che essa è prolungabile in 0, in quanto risulta banalmente: $\lim_{t \rightarrow 0^+} f(t) = 0$)

Calcoliamo $\lim_{x \rightarrow 0^-} \int_{-1}^x \left(\frac{1}{\sqrt{-t}} \right) dt$. Poiché:

$$\begin{aligned} \int \left(\frac{1}{\sqrt{-t}} \right) dt &= - \int \left(\frac{1}{\sqrt{z}} \right) dz \quad \text{posto } z = -t \Rightarrow dz = -dt \\ &= - \int z^{-\frac{1}{2}} dz = -2\sqrt{z} + k = -2\sqrt{-t} + k \end{aligned}$$

Risulta:

$$\int_{-1}^x \left(\frac{1}{\sqrt{-t}} \right) dt = \left[-2\sqrt{-t} \right]_{-1}^x = -2\sqrt{-x} + 2$$

E quindi:

$$\lim_{x \rightarrow 0^-} \left(-2\sqrt{-x} + 2 \right) = 2$$

Pertanto possiamo concludere che la funzione integrale è prolungabile alla sinistra di 0 ed il suo grafico ha la forma seguente:

