



**Corso Luigi Einaudi, 55 - Torino**

**Appunti universitari**

**Tesi di laurea**

**Cartoleria e cancelleria**

**Stampa file e fotocopie**

**Print on demand**

**Rilegature**

**NUMERO: 760**

**DATA: 30/10/2013**

# **A P P U N T I**

**STUDENTE: Lamparelli**

**MATERIA: Analisi Matematica I**

**Prof. Dambrosio**

Il presente lavoro nasce dall'impegno dell'autore ed è distribuito in accordo con il Centro Appunti.

Tutti i diritti sono riservati. È vietata qualsiasi riproduzione, copia totale o parziale, dei contenuti inseriti nel presente volume, ivi inclusa la memorizzazione, rielaborazione, diffusione o distribuzione dei contenuti stessi mediante qualunque supporto magnetico o cartaceo, piattaforma tecnologica o rete telematica, senza previa autorizzazione scritta dell'autore.

**ATTENZIONE: QUESTI APPUNTI SONO FATTI DA STUDENTIE NON SONO STATI VISIONATI DAL DOCENTE.  
IL NOME DEL PROFESSORE, SERVE SOLO PER IDENTIFICARE IL CORSO.**

# ANALISI TEORICA

## CONSEGUENZE DEL TEOREMA

1) OGNI FUNZIONE CONTINUA SU  $[a, b]$  AMMETTE PRIMITIVE SU  $[a, b]$

È UN RISULTATO TEORICO, MA NON È DETTO CHE DI QUESTA PRIMITIVA SI SAPPIANO TROVARE UN'ESPRESSIONE ESPlicita IN TERMINI DI FUNZIONI ELEMENTARI.

Es.  $f(x) = e^{-\frac{x^2}{2}}$ ,  $\forall x \in \mathbb{R}$  (FUNZIONE GAUSSIANA)

CERTAMENTE  $f$  È CONTINUA SU TUTTO  $\mathbb{R} \rightarrow f$  AMMETTE PRIMITIVE SU  $\mathbb{R}$

$c=0$   $F_0(x) = \int_0^x e^{-\frac{t^2}{2}} dt$ ,  $\forall x \in \mathbb{R}$  È UNA PRIMITIVA DI  $f$

SU  $\mathbb{R}$ , CIOÈ  $F_0'(x) = e^{-\frac{x^2}{2}}$ ,  $\forall x \in \mathbb{R}$

• SI PUÒ DIMOSTRARE CHE DI  $F_0$  NON È POSSIBILE SCRIVERE UN'ESPRESSIONE CHE NON USI IL SIMBOLO DI INTEGRALE E CHE USI SOLO LE FUNZIONI ELEMENTARI.

COME SI PUÒ CALCOIARE  $F_0(1)$ ?

$F_0(1) = \int_0^1 e^{-\frac{t^2}{2}} dt \rightarrow$  NON SI PUÒ CALCOIARE IN MODO ESATTO PERCHÈ NON SI CONOSCE L'ESPRESSIONE ESPlicita DELLA PRIMITIVA  
SI PUÒ USARE IL CALCOLO APPROSSIMATO

• ALTRI ESEMPLI DI FUNZIONI PER CUI NON SI CALCOIANO ESPlicitAMENTE LE PRIMITIVE:

$\sin x^2$ ,  $\cos x^2$ ,  $\sin e^x$ ,  $\frac{e^x}{x}$ ,  $\frac{\sin x}{x}$

## TEOREMA DI TORRICELLI

SIA  $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$  CONTINUA E SIA  $g$  UNA SUA PRIMITIVA SU  $[a, b]$

ALLORA  $\rightarrow \int_a^b f(x) dx = g(b) - g(a)$

• DIMOSTRAZIONE

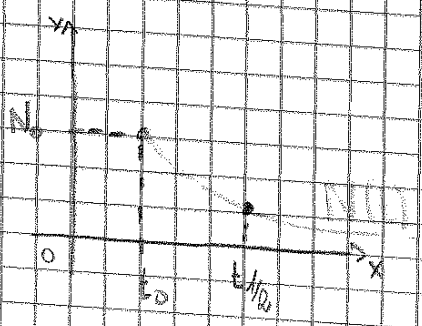
SIA  $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$  CONTINUA E SIA  $g$  UNA SUA PRIMITIVA FISSATA

SI PUÒ APPLICARE IL TEOREMA FONDAMENTALE

QUESTO PERMETTE DI TROVARE c

$$t = t_0 \quad N(t_0) = c e^{-\lambda t_0} \rightarrow N_0 \quad c = e^{\lambda t_0} N_0$$

$$\begin{cases} N(t) = c e^{-\lambda t} \\ N(t_0) = N_0 \end{cases} \Rightarrow c = e^{\lambda t_0} N_0 \Rightarrow N(t) = N_0 e^{-\lambda(t-t_0)}$$



UNICA SOLUZIONE CHE VERIFICA  $N(t_0) = N_0$

DECADIMENTO ESPONENZIALE

SIGNIFICATO DI  $\lambda$

CALCOLIAMO IL TEMPO DI DIMEZZAMENTO  $t_{1/2}$  È TALE CHE

$$N(t_{1/2}) = \frac{1}{2} N_0$$

$$t = t_{1/2} : \frac{N_0}{2} = N_0 e^{-\lambda(t_{1/2}-t_0)} \quad \frac{1}{2} = e^{-\lambda \Delta t} \quad \log \frac{1}{2} = -\lambda \Delta t$$

$$\log 2^{-1} = -\lambda \Delta t \quad -\log 2 = -\lambda \Delta t \quad \Delta t = \frac{\log 2}{\lambda} \rightarrow \text{TEMPO DI DIMEZZAMENTO}$$

NON DIPENDE NE DA  $t_0$  NE DA  $N_0$

\* COME SI PUÒ RISOLVERE TUTTO QUESTO PER LA DATAZIONE DEL CARBONIO RADIOATTIVO?

CARBONIO 3 ISOTOP:  $C^{12}$  STABILE,  $C^{13}$  STABILE,  $C^{14}$  RADIOATTIVO

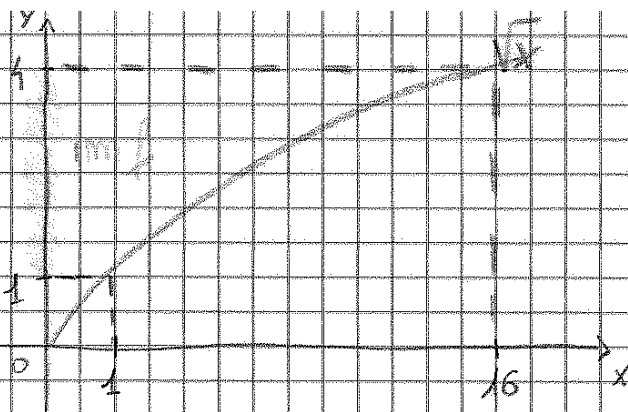
\* GLI ORGANISMI VIVENTI SCAMBIANO  $C^{14}$  CON L'ATMOSFERA MANTENENDOLO STABILE -> ALLA MORTE DELL'ORGANISMO QUESTO SCAMBIO CESSA -> DECADDE E SI TRASFORMA IN AZOTO

$\Delta t \approx 5730$  y -> SIA  $t_0$  L'ANNO DI MORTE E  $t$  L'ANNO IN CUI AVVIENE LA DATAZIONE ->  $N(t) = N_0 e^{-\lambda(t-t_0)}$

$$t - t_0 = -\frac{1}{\lambda} \log \frac{N(t)}{N_0} \quad \text{TEMPO TRASCORSO DALLA MORTE}$$

NON È UTILIZZABILE DOCHÉ





$[1, 16] \rightarrow [1, 4]$

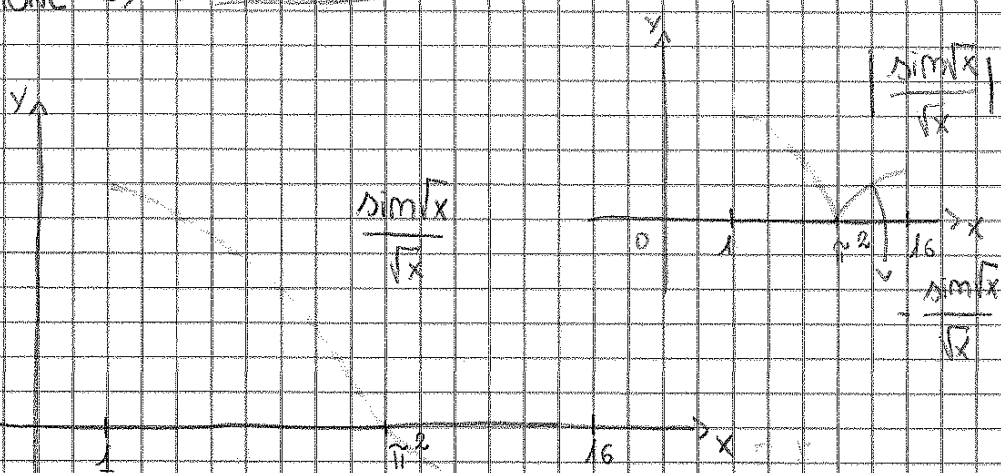
ΔIM NON HA SEGNO COSTANTE SU  $[1, 16]$

$\Delta \text{im} y > 0$  SE  $1 < y < \sqrt{11}$

$\Delta \text{im} y < 0$  SE  $\sqrt{11} < y < 4$

$\Delta \text{im} \sqrt{x} > 0$  SE  $1 < \sqrt{x} < \sqrt{11}^2$        $\Delta \text{im} \sqrt{x} < 0$  SE  $\sqrt{11}^2 < \sqrt{x} < 4$

CONCLUSIONE  $\rightarrow$



$$\int_1^{16} \left| \frac{\Delta \text{im} \sqrt{x}}{\sqrt{x}} \right| dx = \int_1^{\sqrt{11}^2} \frac{\Delta \text{im} \sqrt{x}}{\sqrt{x}} dx - \int_{\sqrt{11}^2}^{16} \frac{\Delta \text{im} \sqrt{x}}{\sqrt{x}} dx$$

• TROVAMO LE PRIMITIVE DI  $\frac{\Delta \text{im} \sqrt{x}}{\sqrt{x}}$

$$\int \frac{\Delta \text{im} \sqrt{x}}{\sqrt{x}} dx$$

SOSTITUZIONE STANDARD

$v = \sqrt{x} \rightarrow v^2 = x$

$2v \frac{dv}{dx} = 1 \cdot dx$

$$\int \frac{\Delta \text{im} \sqrt{x}}{\sqrt{x}} dx = \int \frac{\Delta \text{im} v}{v} 2v dv = 2 \int \Delta \text{im} v dv = 2(-\cos v + c) \rightarrow c \in \mathbb{R}$$

$2(-\cos \sqrt{x} + c)$

GEOMETRICAMENTE SE  $f > 0$  SU  $[a, b]$   $\rightarrow \int_c^x f(t) dt =$  AREA SE  $x > c$   
 $F_c(x)$

• OSS  $\rightarrow$  COSA SUCCEDDE CAMBIANDO  $c$ ?

SI A  $c' \in [a, b]$   $F_{c'}(x) = \int_{c'}^x f(t) dt$

RELAZIONE FRA  $F_c(x)$  E  $F_{c'}(x)$ ?

$$F_c(x) = \int_c^x f(t) dt = \int_c^{c'} f(t) dt + \int_{c'}^x f(t) dt$$

INTEGRALE ORIENTATO  $F_c(x)$

$$F_c(x) = F_{c'}(x) + \underbrace{\int_c^{c'} f(t) dt}_{\text{COSTANTE RISPETTO A } x = K} \quad \forall x \in [a, b]$$

• CONCLUSIONE  $\rightarrow$  2 DIVERSE FUNZIONI INTEGRALI DI  $f$  DIFFERISCONO PER UNA COSTANTE (K)  
 CIO SUGGERISCE CHE SE  $F_c$  E  $F_{c'}$  SONO DERIVABILI ALLORA DEVONO AVERE LA STESSA DERIVATA OPPURE SONO PRIMITIVE DI UNA STESSA FUNZIONE

• TEOREMA FONDAMENTALE DEL CALCOLO INTEGRALE

SI A  $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$  E SI A  $c \in [a, b]$  SI A  $F_c(x) = \int_c^x f(t) dt, \forall x \in [a, b]$

SE  $f$  E CONTINUA SU  $[a, b]$  ALLORA  $F_c$  E DERIVABILE SU  $[a, b]$  E VALE

$$F_c'(x) = f(x), \forall x \in [a, b]$$

$F_c$  E UNA PRIMITIVA DI  $f(x)$

• OSS  $f$  CONTINUA SU  $[a, b]$  IMPLICA  $f$  DERIVABILE SU  $[a, b]$   $\rightarrow$  SI PUO' DEFINIRE  $F_c$

• OSS SCRIVENDO  $F_c$  DERIVABILE SI INTENDE  $F_c$  DERIVABILE IN OGNI PUNTO  $x_0 \in [a, b]$  E CHE ESISTA LA DERIVATA DESTRA  $x \geq 0$  E QUELLA SINISTRA  $x < 0$

\*  $\forall \epsilon > 0 \quad \exists \delta > 0 : |x - x_0| < \delta \Rightarrow |f(x) - f(x_0)| < \epsilon$

DATO  $\epsilon > 0$  SCEGLIAMO COME  $\delta$  IL NUMERO  $\delta^*$  CHE VIENE FUORI DALL'IPOTESI DI CONTINUITÀ DI  $f$  IN  $x_0$  E FACCIAMO VEDERE CHE:

$|x - x_0| < \delta^*, x > x_0 \Rightarrow |g(x) - f(x_0)| < \epsilon$

$|g(x) - f(x_0)| = \left| \frac{F_\epsilon(x) - F_\epsilon(x_0)}{x - x_0} - f(x_0) \right| =$

$= \left| \frac{\int_\epsilon^x f(t) dt - \int_\epsilon^{x_0} f(t) dt}{x - x_0} - f(x_0) \right|$

$= \left| \frac{\int_\epsilon^{x_0} f(t) dt + \int_{x_0}^x f(t) dt - \int_\epsilon^{x_0} f(t) dt}{x - x_0} - f(x_0) \right| =$

$= \left| \frac{\int_{x_0}^x f(t) dt}{x - x_0} - f(x_0) \right| = \left| \frac{\int_{x_0}^x f(t) dt - f(x_0)(x - x_0)}{x - x_0} \right| =$

$= \left| \frac{\int_{x_0}^x [f(t) - f(x_0)] dt}{x - x_0} \right|$

*(Note: A diagram shows the term  $f(x_0)$  being subtracted from the integrand, labeled as "costante".)*

- FINO A QUI VA BENE ANCHE SE FOSSE  $x < x_0$

\*  $x > x_0$   $|x - x_0| = x - x_0$   $\int_{x_0}^x |f(t) - f(x_0)| dt \leq \int_{x_0}^x (|f(t) - f(x_0)|) dt$

$\frac{\int_{x_0}^x |f(t) - f(x_0)| dt}{x - x_0} < \frac{\int_{x_0}^x |f(t) - f(x_0)| dt}{x - x_0}$

• DIMOSTRAZIONE TEOREMA DI TORRICELLI

• INTEGRALE ORIENTATO  $\rightarrow \int_a^b f(x) dx \quad a < b$

• QUANDO  $a = b$   $\rightarrow \int_a^a f(x) dx \stackrel{\text{DEF}}{=} 0$

• QUANDO  $a < b$   $\rightarrow \int_a^b f(x) dx \stackrel{\text{DEF}}{=} - \int_b^a f(x) dx$

• PROPRIETÀ DELL'INTEGRALE ORIENTATO

①  $\int_a^b f(x) dx = \int_a^c f(x) dx + \int_c^b f(x) dx \rightarrow$  VALE INDIPENDENTEMENTE DALL'ORDINAMENTO  $a, b, c$

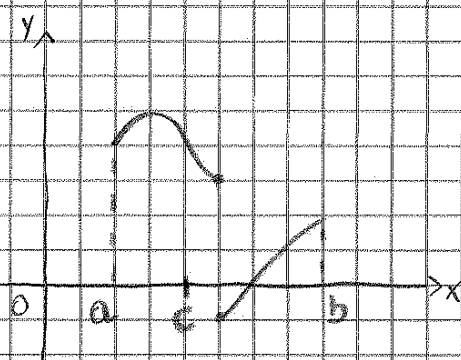
②  $\int_a^b \alpha f(x) + \beta g(x) = \alpha \int_a^b f(x) dx + \beta \int_a^b g(x) dx \rightarrow$  VALE SIA SE  $a > b$   $a < b$ ,  $a = b$

③ POSITIVITÀ SE  $a < b$ ,  $f \geq 0 \rightarrow \int_a^b f(x) dx \geq 0$

SE  $a > b$ ,  $f \geq 0 \rightarrow \int_a^b f(x) dx = - \int_b^a f(x) dx \leq 0$

ANALOGAMENTE PER LE PROPRIETÀ ①, ②

• FUNZIONI INTEGRALI  $\rightarrow$  SIA  $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$   $f \in \mathbb{R}(a, b)$  INTEGRABILE



SIA  $c \in [a, b]$  FISSATO

E  $x \in [a, b]$  VARIABLE

$t$  = VARIABLE DI INTEGRAZIONE

$F(x) = \int_a^x f(t) dt$

LA  $x$  VARIA PERCIÒ È UNA FUNZIONE SIA  $x$

$F_c$  = FUNZIONE INTEGRABILE DI  $f$  AVENUTE PUNTO FISSO  $c$ .

$C + \sin x \rightarrow$  SONO TUTTE PRIMITIVE

$D^{-1}(\{\cos x\}) = \{C + \sin x, C \in \mathbb{R}\} \rightarrow$  INFINITE FUNZIONI

CONTRA  
IMMAGINE

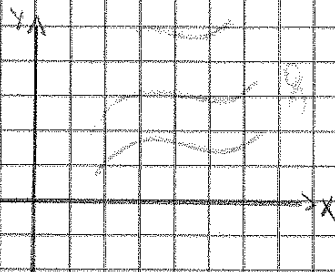
NON È L'INVERSA POICHÉ  
NON È INIETTIVA

**PROPRIETÀ**  $\rightarrow$  SE  $g$  È UNA PRIMITIVA DI  $f$  SU  $[a, b]$  ALLORA ANCHE TUTTE LE  
FUNZIONI DEL TIPO:  $g(x) + C, C \in \mathbb{R}$  COSTANTE, SONO PRIMITIVE DI  
 $f$  SU  $[a, b]$

• SE  $g$  È UNA PRIMITIVA DI  $f$  SU  $[a, b]$  ALLORA  $g(x) + C, C \in \mathbb{R}$  È  
ANCORA UNA PRIMITIVA DI  $f$  SU  $[a, b]$  E NON CE NE SONO ALTRE

**TEOREMA**  $\rightarrow$  SIANO  $g$  E  $h$  PRIMITIVE DI  $f$  SU  $[a, b]$  ALLORA ESISTE  
UNA COSTANTE  $C \in \mathbb{R}$  TALE CHE  $h(x) = g(x) + C, \forall x \in [a, b]$

• COME SI INTERPRETA GEOMETRICAMENTE?



I GRAFICI DI DIVERSE PRIMITIVE SI  
OTTENGONO UNO DALL'ALTRO PER  
TRASLAZIONE

**CALCOLO INTEGRALE**

$\int_a^b f(x) dx$      $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$      $g: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$  È UNA  
PRIMITIVA DI  $f$  SU  $[a, b]$  SE  $g'(x) = f(x)$

•  $f(x)$  È CONTINUA SU  $[a, b]$  ALLORA AMMETTE PRIMITIVA SU  $[a, b]$

• SE  $g$  È UNA PRIMITIVA DI  $f$  ALLORA TUTTE E SOLO LE PRIMITIVE DI  $f$   
SONO LE FUNZIONI  $g(x) + C$      $C =$  COSTANTE



•  $h(x)$  CONTINUA +  $g(x)$  CONTINUA  $\rightarrow$  SOMMA DI FUNZIONI CONTINUE

$f(x)$  E CONTINUA IN  $x=\pi$

•  $\lim_{x \rightarrow \pi} (f(x)) = f(\pi) \rightarrow$  POICHE  $f$  E CONTINUA

$$\pi \cos \pi + 3 = -1 \cdot \pi + 3 = -\pi + 3$$

•  $f$  IN  $x=c$  II  $\lim_{x \rightarrow c^+} \frac{f(x) - f(c)}{x - c}$  SE TALE LIMITE ESISTE

FINITO, IN QUESTO CASO IL RISULTATO SI INDICA CON  $f'_+(c)$

### DERIVATA DESTRA

•  $f$  E DERIVABILE SE  $f'(c) = f'_+(c) = f'_-(c)$

### INTEGRALE DEFINITO

#### 1. QUALI FUNZIONI SONO INTEGRABILI?

• TEOREMA  $\rightarrow$  SE  $f \in [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$  E CONTINUA SU  $[a, b]$ , ALLORA  $f$  E INTEGRABILE SU  $[a, b]$

• LA CONTINUITA' DI  $f$  SU  $[a, b]$  E SUFFICIENTE PER LA SUA INTEGRABILITA' SU  $[a, b]$   
QUESTA CONDIZIONE NON E' NECESSARIA  $\rightarrow$  AD ESEMPIO LE FUNZIONI CONTINUE A SCALA SONO INTEGRABILI MA NON CONTINUE.

#### ESEMPIO

$f(x) = \cos x$  SU  $[0, \frac{\pi}{2}]$  E INTEGRABILE IN  $[0, \frac{\pi}{2}]$ ?

SI PERCHÉ  $f$  E CONTINUA SU  $[0, \frac{\pi}{2}] \rightarrow$  ALLORA ESISTE

$$\int_0^{\frac{\pi}{2}} \cos x \, dx$$

• CONSEQUENZA

$\lim_{x \rightarrow c} f(x)$  ESISTE ED È UGUALE A  $l \in \mathbb{R}$



ESISTONO  $\lim_{x \rightarrow c^+} f(x)$  E  $\lim_{x \rightarrow c^-} f(x)$  UGUALI FRA DI LORO  
ED ENTRAMBI UGUALI A  $l$ .

oss 2)

→ ABBIAMO CALCOLO  $\lim_{x \rightarrow \frac{3}{2}\pi} \dim x = -1$   $\lim_{x \rightarrow \frac{\pi}{2}} \dim x = 0$

LA FUNZIONE  $f$  È DEFINITA SIA IN  $\frac{3}{2}\pi$  SIA IN  $\frac{\pi}{2}$  QUINDI ESISTONO:

$f(\frac{3}{2}\pi) = [\dim \frac{3}{2}\pi] = [-1] = -1$

$f(\frac{\pi}{2}) = [\dim \frac{\pi}{2}] = [1] = +1$

SE  $f$  È DEFINITA IN  $x=c$  ABBIAMO A DISPOSIZIONE

$f(c)$

$\lim_{x \rightarrow c} f(x)$  → SI CONSIDERA  $x$  VICINO A  $c$

E DIVERSO DA  $c$

SI CONSIDERA SOLO  $x=c$

• IN GENERALE  $\lim_{x \rightarrow c} f(x) \neq f(c)$

NEL CASO IN CUI

$\lim_{x \rightarrow c} f(x) = f(c)$

SI DICE CHE  $f$  È CONTINUA IN  $x=c$

DATE  
UNA  
VARIABILE

$[\sin x]$  È CONTINUA IN  $x = \frac{3}{2}\pi$  E NON È CONTINUA IN  $x = \frac{\pi}{2}$

• DEFINIZIONE → SIA  $c \in \mathbb{R}$ , SIA  $f : (c-\epsilon, c+\epsilon)$

$f$  SI DICE CONTINUA IN  $x=c$  SE  $\forall \epsilon > 0 \exists \delta > 0 : |x-c| < \delta \Rightarrow |f(x) - f(c)| < \epsilon$

CIOÈ:

$\lim_{x \rightarrow c} f(x) = f(c)$

• **DEFINIZIONE**  $\rightarrow$  SIA  $f: (a, b) \rightarrow \mathbb{R}$  E SUPPONIAMO CHE  $f$  SIA DERIVABILE IN OGNI PUNTO  $c \in (a, b) \rightarrow$  ALLORA SI DEFINISCE UNA NUOVA FUNZIONE:

$$(a, b) \rightarrow \mathbb{R} \quad x \mapsto f'(x)$$

QUESTA NUOVA FUNZIONE SI CHIAMA FUNZIONE DERIVATA DI  $f$  O DERIVATA PRIMA DI  $f$

• **OSSERVAZIONI SULLA DEFINIZIONE DI LIMITE**

- 1) IL CONCETTO DI LIMITE È UN CONCETTO DINAMICO  $\rightarrow$  PREVEDE IL MOVIMENTO DI  $x$  VERSO  $c$ .
- 2) LA DEFINIZIONE DI LIMITE È TEORICA E NON SI PUÒ UTILIZZARE PER CALCOLORE IL LIMITE  $\rightarrow$  PERCHÉ NELLA DEF. È RICHiesto GIÀ DI SAPERE IL LIMITE  $l$ .  $\rightarrow$  LA DEFINIZIONE NON È OPERATIVA  $\rightarrow$  SERVE PER DIMOSTRARE CHE UN CERTO LIMITE VALE  $l$  MA NON PER CALCOLORE SE NON SI SA QUANTO VALE.

- 3) NELLA DEFINIZIONE SI RICHIEDE CHE  $f$  SIA DEFINITA IN UN INTORNO DI  $c$  MA NON NECESSARIAMENTE NEL PUNTO  $c$   $\rightarrow$  AD ESEMPIO NELLA DEFINIZIONE DI DERIVATA SI CALCOLORE IL LIMITE PER  $x \rightarrow c$  DELLA FUNZIONE  $\frac{f(x) - f(c)}{x - c}$  CHE IN EFFETTI NON È DEFINITA IN  $x = c$

$\lim_{x \rightarrow c} f(x) \rightarrow$  NON SERVE CHE  $f$  SIA DEFINITA IN  $x = c$

- 4) LA DEFINIZIONE DI LIMITE RICHIEDE SEMPRE E COMUNQUE DI NON TENERE CONTO DI  $x = c$   $\rightarrow$   $f$  È DEFINITA ANCHE IN  $x = c$   $\rightarrow$  NELLO STUDIO DEL  $\lim$  IL PUNTO  $c$  VA COMUNQUE ESCLUSO.  
 $f$  NON È DEFINITA IN  $x = c$   
 È UNICO CHE SI DEBEA AVERE  $x \neq c$

ANALISI TEORIA



•  $y(x) = x^5 + 4x^3$  È SOLUZIONE?

$y' = 5x^4 + 12x^2$  SOSTITUISCO  $5x^4 + 12x^2 \stackrel{?}{=} x^5 + 4x^3 + x^2 \quad \forall x \in \mathbb{R}$

$\begin{matrix} \text{NO ES. È VERA} & \text{PER } x=0 & \text{MA} & \text{NON PER } y=1 \\ & & & \downarrow \\ & & & \text{NON È VERA} \end{matrix}$

$y(x) = x^5 + 4x^3$  NON È SOLUZIONE

N.B.: ABBIAMO VERIFICATO SE UNA CERTA FUNZIONE  $y$  SIA UNA SOLUZIONE, NON ABBIAMO SCRITTO UN METODO PER TROVARE LE SOLUZIONI

DEFINIZIONE  $\rightarrow$  SI CHIAMA INTEGRALE GENERALE DI UN'EQUAZIONE DIFFERENZIALE L'INSIEME DI TUTTE LE SUE SOLUZIONI.

UNA QUALSIASI SOLUZIONE SI CHIAMA INVECE INTEGRALE PARTICOLARE

ES:  $N' = -xN$  LE SUE SOLUZIONI SONO:  $N(x) = ce^{-x^2}$ ,  $c \in \mathbb{R}$

↓  
INTEGRALE GENERALE

$c=3$   $N(x) = 3e^{-x^2}$   $\rightarrow$  INTEGRALE PARTICOLARE

CASO PARTICOLARE  $\rightarrow$  RICERCA DELLE PRIMITIVE

ES. SUPPONIAMO DI VOLER TROVARE LE PRIMITIVE DI  $\cos x$  SU  $\mathbb{R}$   $\Rightarrow$  TROVARE LE FUNZIONI

$y$  AVENTI COME DERIVATA  $\cos x$   $\rightarrow$  TROVARE  $y = y(x)$  TALE CHE  $y' = \cos x$

$f(x) = f(x, y)$  NON DIPENDE DA  $y$   $\rightarrow$  EQ. DIFFERENZIALE

$y' = \cos x$  HA COME SOLUZIONI  $y(x) = \sin x + c$ ,  $c \in \mathbb{R}$

CON IL LINGUAGGIO DEGLI INTEGRALI È

L'INSIEME DELLE PRIMITIVE O INTEGRALE INDEFINITO

CON IL LINGUAGGIO DELLE

EQ. DIFF. È L'INTEGRALE

GENERALE

SE FISSO  $c=4$   $y(x) = \sin x + 4$   $\rightarrow$  INTEGRALE PARTICOLARE

SE VOLESSIMO AVVICINARCI ANCORA DI PIÙ A 0,02?

$$d < 10^{-4} ?$$

$$10^{-2} |x-1| < 10^{-4} \quad |x-1| < 10^{-2}$$

• IN GENERALE FISSATA UNA TOLLERANZA (= MISURA DELL'ERRORE)  $\epsilon > 0$  SI

VERIFICA CHE  $d(m(x), 0,02) < \epsilon$

SE  $x$  È ABBASTANZA VICINO A 1  $\rightarrow$

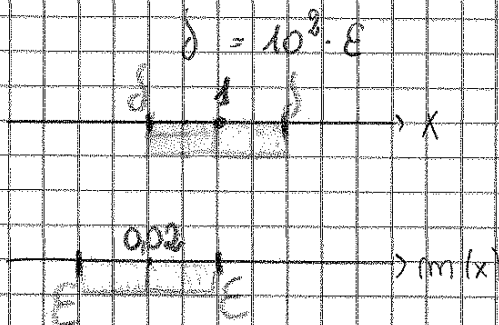
$$10^{-2} |x-1| < \epsilon \quad |x-1| < 10^2 \cdot \epsilon$$

ES.

$$\epsilon = 10^{-3} \quad |x-1| < 10^{-1}$$

$$\epsilon = 10^{-20} \quad |x-1| < 10^{-18}$$

FISSATO  $\epsilon > 0$  ESISTE  $\delta > 0$  TALE CHE  $|x-1| < \delta \Rightarrow |m(x) - 0,02| < \epsilon$



• TUTTO QUESTO SI RIASSUME NELLA SCRITTURA:

$$\lim_{x \rightarrow 1} m(x) = 0,02$$

$\Rightarrow$  LIMITE

• DEFINIZIONE  $\rightarrow$  SIANO  $c \in \mathbb{R}$ ,  $l \in \mathbb{R}$  E  $f: (c-\delta, c+\delta) \setminus \{c\} \rightarrow \mathbb{R}$

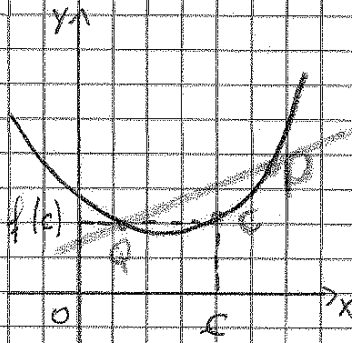
SI DICE CHE ESISTE IL LIMITE DI  $f(x)$  PER  $x \rightarrow c$  ED  $\epsilon = l$  SE

$$\forall \epsilon > 0 \exists \delta > 0 : |x-c| < \delta, x \neq c \Rightarrow |f(x) - l| < \epsilon \quad \text{OPPURE}$$

$$\forall \epsilon > 0 \exists \delta > 0 : d(x, c) < \delta, x \neq c \Rightarrow d(f(x), l) < \epsilon$$

$$\lim_{x \rightarrow c} f(x) = l$$

IDEA DINAMICA DI RETTA TANGENTE



Q PUNTO DIVERSO DA P SULLA CURVA → SI DISEGNA LA SECANTE PASSANTE PER P E Q → SI MUOVE Q LUNGO LA CURVA FACENDOLO ARRIVARE A P → QUESTO INDUCE UN MOVIMENTO DELLE RETTE SECANTI → SE Q SI AVVICINA A P LE SECANTI TENDONO A DISORSI LUNGO

UNA RETTA FISSA CHE SARÀ LA RETTA TANGENTE. QUESTO PROCEDIMENTO SI ESPRIME DICENDO CHE LA RETTA TANGENTE È LA POSIZIONE LIMITE DELLE RETTE SECANTI PQ QUANDO Q SI AVVICINA A P → COME SI SCRIVE L'EDUAZIONE DELLA TANGENTE?

$f: \mathbb{I}(c) \rightarrow \mathbb{R}$  LA RETTA TANGENTE PER P PASSA PER P  
 INTORNO DI C

FASCIO DI RETTE PER P =  $y - f(c) = m(x - c)$      $y = m(x - c) + f(c)$

COME SI TROVA m?    m = COEFFICIENTE ANGOLARE PQ

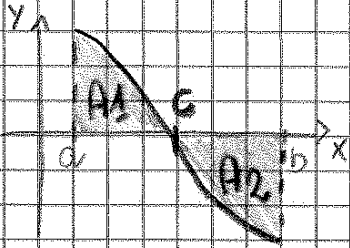
①  $y = \frac{1}{100} x^2$     P(1;  $\frac{1}{100}$ )    Q SI AVVICINA A P MA NON PUÒ ESSERE P  
 $f(c) = \frac{1}{100}$     c = 1    m = 0,02  
 $y = 0,02(x - 1) + \frac{1}{100}$     \*

②  $f(x) = e^x$     c = 0    CERCHIAMO NUMERICAMENTE IL COEFF. ANGOLARE (c, f(c))  
 $y = m(x - c) + f(c)$     c = 0    f(c) = e<sup>0</sup> = 1    m = 1  
 $y = 1(x - 0) + 1$     y = x + 1

③  $f(x) = \begin{cases} x \cos \frac{1}{x} & \text{se } x \neq 0 \\ 0 & \text{se } x = 0 \end{cases}$     c = 0    RETTE Tg IN (0, f(0))

NON SI HA L'EFFETTO DI STABILIZZAZIONE SU UN VALORE → IN QUESTO CASO LA Tg NON ESISTE

• SE  $f$  CAMBIA SEGNO



$$\begin{aligned} \text{AREA (A}_f) &= \text{AREA } A_1 + \text{AREA } A_2 \\ &= \int_a^c f(x) dx - \int_c^b f(x) dx \end{aligned}$$

• ALLO STESSO RISULTATO SI ARRIVA CONSIDERANDO:

$$\int_a^b |f(x)| dx$$

• FORMULA GENERALE PER L'AREA  $\rightarrow \text{AREA (A}_f) = \int_a^b |f(x)| dx$

②  $x = \text{TEMPO (t)}$      $f(x) = \text{VELOCITÀ (v)}$      $\rightarrow$  MOTO RETTILINEO  
 $s(x) = \text{POSIZIONE}$      $\int_a^b f(x) dx = s(b) - s(a)$

③ INTEGRALE E VALOR MEDIO (MEDIA INTEGRALE)

$$\frac{1}{b-a} \int_a^b f(x) dx = \text{VALOR MEDIO DI } f \text{ SU } [a, b]$$

es. VALOR MEDIO  $\sin x$  SU  $[0, 2\pi]$

$$\begin{aligned} \frac{\int_0^{2\pi} \sin x dx}{2\pi} &= 0 \quad \text{INFATTI} \quad \int_0^{2\pi} \sin x dx = \int_0^{\pi} \sin x dx + \int_{\pi}^{2\pi} \sin x dx \\ &= \int_0^{\pi} \sin x dx - \int_{\pi}^{2\pi} \sin x dx \\ &= 0 \end{aligned}$$

• DEFINIZIONE  $\rightarrow$  SIA  $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$  IPOTESI:  $f$  INVIATA

E SIANO  $\rightarrow \int_a^b f(x) dx$  E  $\int_a^b f(x) dx$  (DEFINITI COME PRIMA)

SE  $\rightarrow \int_a^b f(x) dx = \int_a^b f(x) dx \rightarrow$  ALLORA  $f$  SI DICE

INTEGRABILE SECONDO REIMANN SU  $[a, b]$  E SI SCRIVE  $\rightarrow f \in R([a, b])$

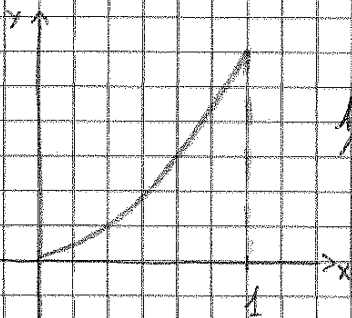
IL VALORE COMUNE  $\int_a^b f(x) dx = \int_a^b f(x) dx$  SI CHIAMA

INTEGRALE DEFINITO DI  $f$  SU  $[a, b]$  E SI DENOTA:  $\int_a^b f(x) dx$

○ OSS.  $f \in S([a, b])$  ALLORA  $f \in R([a, b])$  E L'INTEGRALE SECONDO LA NUOVA DEFINIZIONE CONCHIDE CON L'INTEGRALE PRECED. DEFINITO (ES. 2)

○ OSS.  $\int_a^b f(x) dx$  È UN NUMERO REALE  $\rightarrow \int_a^b f(x) dx = \int_a^b f(t) dt = \dots$   
 $\downarrow$  È UNA VARIABLE MUTA

○ OSS. IL PROCEDIMENTO DI ARCHIMEDE SI PUÒ SCRIVERE ORA COSÌ:



$$\int_0^1 x^2 dx = \frac{1}{3}$$

1. DOMANDA  $\rightarrow$  QUALI SONO LE FUNZIONI INTEGRABILI SU  $[a, b]$ ?

2. DOMANDA  $\rightarrow$  COME CALCOLO L'INTEGRALE SENZA UTILIZZARE LA DEFINIZIONE?



• ESEMPIO 1 → LE DUE APPROSSIMAZIONI CONDUCONO A 2 RISULTATI DIVERSI

$$f(x) = \begin{cases} 1 & x \in \mathbb{Q}, x \in [0, 1] \\ 0 & x \in \mathbb{R} \setminus \mathbb{Q}, x \in [0, 1] \end{cases}$$

$f: [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}$  LIMITATA

$$g \in S_f^- \rightarrow \begin{cases} g \in S([a, b]) \\ g \leq f \end{cases}$$

→ NECESSARIAMENTE  $g \leq 0$

$$\int_a^b g(x) dx \leq \int_a^b 0 = 0 \rightarrow \int_a^b g(x) dx \leq 0 \rightarrow \text{PER LA MODONIA}$$

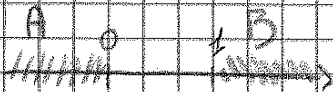
$$\forall a \in A : a \leq 0 \rightarrow \sup A \leq 0 = \int_a^b f(x) dx \quad A = \text{INSIEME DEI MINORANTI DI } f$$

$$h \in S_f^+ \rightarrow \begin{cases} h \in S([a, b]) \\ h \geq f \end{cases}$$

→ NECESSARIAMENTE  $h \geq 1$

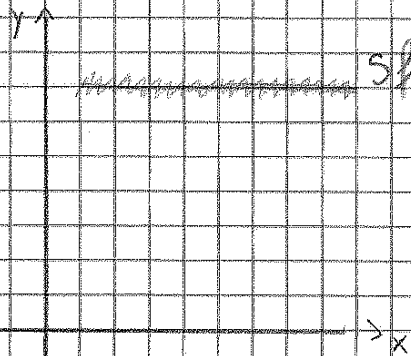
$$\int_a^b h(x) dx \geq \int_a^b 1 = 1 \rightarrow \int_a^b h(x) dx \geq 1 \quad B = \text{INSIEME DEI MAGGIORANTI DI } f$$

$$\forall b \in B : b \geq 1 \rightarrow \inf B \geq 1 = \int_a^b f(x) dx$$



• CONCLUSIONE

$$\int_a^b f(x) dx \leq 0 \neq \int_a^b f(x) dx \geq 1 \rightarrow \text{SONO PERCÌ NECESSARIAMENTE DIVERSI}$$



• PER LA MONOTONIA DELL'INTEGRALE DELLA FUNZIONE A SCALA SI HA:

$$\int_a^b g(x) dx \leq \int_a^b Sf dx = Sf(b-a)$$

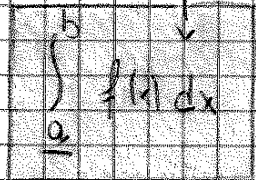
$Sf(b-a)$  È UN MAGGIORANTE DI A

$$\text{Sup} A = \sup \left\{ \int_a^b g(x) dx : g \in \mathcal{S} \right\}$$

PER DEFINIZIONE

QUINDI A È SUPERIORMENTE LIMITATO  $\rightarrow$  ACIR

PER LA COMPLETEZZA DI  $\mathbb{R}$  ESISTE  $\text{Sup} A$



$\int_a^b f(x) dx \rightarrow$  SI CHIAMA INTEGRALE INFERIORE DI  $f$  SU  $[a, b]$

② B È INFERIORMENTE LIMITATO  $\rightarrow$  BCIR PER LA COMPLETEZZA DI  $\mathbb{R}$

ESISTE  $\text{Inf} B$

$$\text{Inf} B = \int_a^b f(x) dx \rightarrow \text{INTEGRALE SUPERIORE DI } f \text{ SU } [a, b]$$

• CI ASPETTIAMO CHE LE APPROSSIMAZIONI DAL BASSO E DALL'ALTO CONDUcano ALLO STESSO RISULTATO  $\rightarrow$  NON È SEMPRE VERO  $\rightarrow$  IN GENERALE:

$$\int_a^b f(x) dx \neq \int_a^b f(x) dx$$

• È SEMPRE VERO CHE

$$\int_a^b f(x) dx \leq \int_a^b f(x) dx$$

$\text{Sup} A \quad \downarrow \quad \downarrow \quad \text{Inf} B$

DIMOSTRAZIONE

DOBBIAMO PROVARE CHE  $\text{Sup} A \leq \text{Inf} B$

## • PROPRIETÀ INTEGRALI

SIANO  $f, g \in S([a, b])$   $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$   $c \in [a, b]$

ALLORA:

$$① \int_a^b f(x) dx = \int_a^c f(x) dx + \int_c^b f(x) dx$$

ADDITIVITÀ RISPETTO AL DOMINIO

$$② \int_a^b (\alpha f(x) + \beta g(x)) dx = \alpha \int_a^b f(x) dx + \beta \int_a^b g(x) dx$$

LINEARITÀ DELL'INTEGRALE DEFINITO

CASI PARTICOLARI:  $\alpha = \beta = 1$   $\int_a^b (f(x) - g(x)) dx = \int_a^b f(x) dx - \int_a^b g(x) dx$

$\alpha$  QUALSIASI E  $\beta = 0$

$$\int_a^b \alpha f(x) dx = \alpha \int_a^b f(x) dx$$

③. Se  $f \geq 0$  su  $[a, b]$  ALLORA  $\int_a^b f(x) dx \geq 0 \rightarrow$  POSITIVITÀ

• DIMOSTRAZIONE  $\rightarrow \int_a^b f(x) dx \geq 0$   $= c_0(x_1 - x_0) + c_1(x_2 - x_1) + \dots \geq 0$  se  $f(x) \geq 0$

④. se  $f \leq g$  su  $[a, b] \rightarrow \int_a^b f(x) dx \leq \int_a^b g(x) dx$  MONOTONIA

• DIMOSTRAZIONE (SI USANO 1, 2)  $\rightarrow$  IPOTESI  $f \leq g$  TESI  $\rightarrow \int_a^b f(x) dx \leq \int_a^b g(x) dx$

SI A  $h = g - f$   $f \leq g \Rightarrow 0 \leq g - f$  CIOÈ  $h \geq 0$

DALL'IPOTESI ABBIAMO DEDOTTO  $h \geq 0 \Rightarrow \int_a^b h(x) dx \geq 0$

$$\int_a^b h(x) dx = \int_a^b g(x) dx - \int_a^b f(x) dx \geq 0 \Rightarrow \int_a^b g(x) dx \geq \int_a^b f(x) dx$$



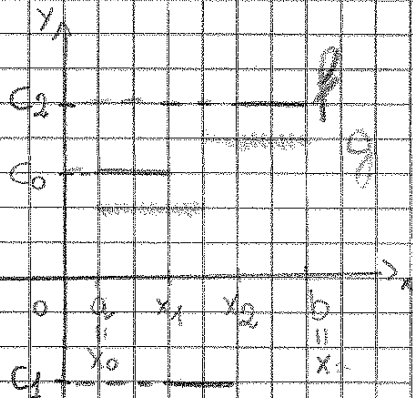
# ANALISI TEORIA

## INTEGRALE DEFINITO

### FUNZIONE A SCALIA

$$f(x) = c_i, \quad \forall x \in (x_{i-1}, x_i)$$

$$i = 0, \dots, m-1$$



• INDICHIAMO CON  $S([a, b])$

L'INSIEME DI TUTTE LE FUNZIONI A SCALIA

OSS: DATE  $f, g \in S([a, b])$  E DATO  $\alpha \in \mathbb{R}$  ALLORA:

$$\alpha f \in S([a, b]) \rightarrow f+g \in S([a, b])$$

$f$  e  $g$  POTREBBERO ESSERE ADATTATE A DUE SUDDIVISIONI DIVERSE  $\rightarrow$  ESISTE PERO' UNA SUDDIVISIONE ADATTATA AD ENTRAMBE.

ESISTE QUINDI:  $\{z_0, z_1, \dots, z_m\}$

SUDDIVISIONE DI  $[a, b]$  ADATTATA SIA A  $f$  SIA A  $g$

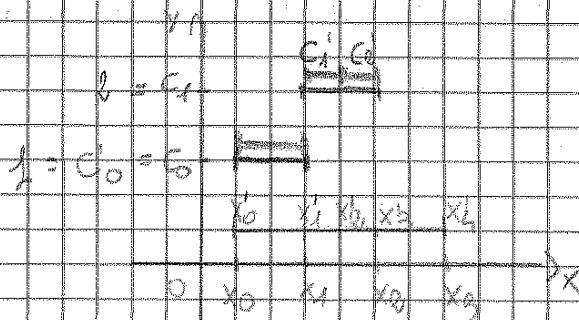
IN CORRISPONDENZA DI QUESTA SUDDIVISIONE SIANO:

$f_0, f_1, \dots, f_{m-1}$  ; VALORE DI  $f$

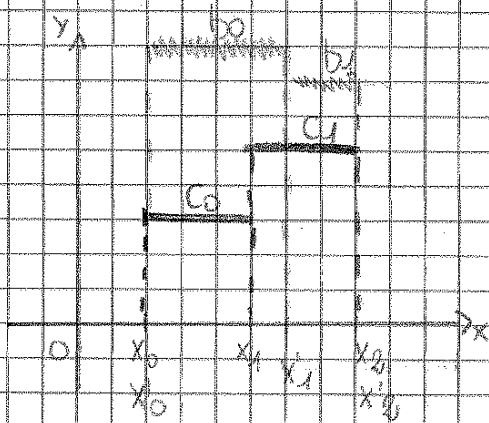
$g_0, g_1, \dots, g_{m-1}$  ; VALORE DI  $g$

ALLORA  $f+g$  E' UNA FUNZIONE A SCALIA

OSS: LA DECOMPOSIZIONE DI  $f$  COME FUNZIONE A SCALA NON È UNICA  $\rightarrow$   
 SE SI PASSA DA UNA SUDDIVISIONE AD UN SUO RAFFINAMENTO CAMBIA  
 LA DECOMPOSIZIONE DELLA FUNZIONE.



OSS: DATE 2 FUNZIONI A SCALA  $f$  E  $g$  ESISTE SEMPRE UNA SUDDIVISIONE  
 ADATATA AD ENTRAMBE



$f$  E  $g$  CORRISPONDONO A 2 SUDDIVISIONI  
 DIVERSE  $\{x_0, x_1, x_2\}$   
 $\{x'_0, x'_1, x'_2\}$

LA SUDDIVISIONE

$\{x_0, x_1, x'_1, x_2\}$  È ADATATA  
 SIA AD  $f$  CHE A  $g$

• DEFINIZIONE DI INTEGRALE DI UNA FUNZIONE A SCALA

$f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$  A SCALA

$\{x_0, \dots, x_m\}$  SUDDIVISIONE ADATATA A  $f$

$c_0, c_1, \dots, c_m \rightarrow$  VALORI CORRISPONDENTI DI  $f$

# RIASSUNTO

## • CALCOLO DELL'AREA DEL SEGMENTO PARABOLICO

1) SI INDICISCE GEOMETRICAMENTE IL VALORE DELL'AREA ( $A = \frac{1}{3}$ )

2) SI DIMOSTRA USANDO IL METODO DI ESAGUSTIONE  $\rightarrow$  APPROSSIMAZIONE DELLA REGIONE DALL'INTERNO E DALL'ESTERNO.

A DEVE SODDISFARE LA RELAZIONE  $\rightarrow sm < A < Sm \quad \forall m, 1$

SI PROVA CHE  $\textcircled{1}$  IMPLICA  $\textcircled{2}$

• PASSAGGIO DA  $m$  FISSATO A  $m \rightarrow \infty$  \*

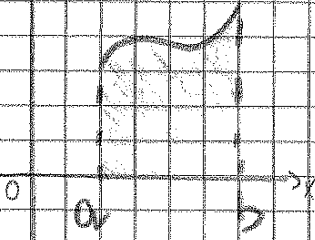
↓  
COME FORMALIZZARE QUESTO PASSAGGIO

• LA NOVITÀ IMPORTANTE DEL MET. DI ESAGUSTIONE È CHE SUGGERISCE PER LA 1ª VOLTA DI PENSARE L'AREA COME IL RISULTATO DI UN'APPROSSIMAZIONE.

• LEIBNIZ E NEWTON (1600)  $\rightarrow$  INTRODDO I CONCETTI DI DERIVATA E INTEGRALE

INTEGRALE

y



\* L'INTEGRALE È LA SOMMA DI INFINITE AREE AVENTI  
COME BASI GRANDEZZE ARBITRARIAMENTE PICCOLE E  
COME ALTEZZE LE ORDINATE DELLA FUNZIONE

• REIMANN  $\rightarrow$  FORMALIZZA MATEMATICAMENTE LE IDEE INTUITIVE DI LEIBNIZ E NEWTON (1800)

## • DEFINIZIONE MATEMATICA DI INTEGRALE

• INTEGRALE DEFINITO SECONDO REIMANN  $f: [a; b] \rightarrow \mathbb{R}$  LIMITATA

$\int_a^b f(x) dx$  È UN NUMERO REALE

4. DIMOSTRO CHE  $\frac{1}{3}$  È L'UNICO NUMERO CHE RENDE VERA TALE RELAZIONE SE VALE PER UN CERTO  $A$  ALLORA NECESSARIAMENTE  $A = \frac{1}{3}$

$$1+2^2+\dots+(m-1)^2 < \frac{m^3}{3} < 1+2^2+\dots+m^2 \quad \forall m \geq 1$$

AGGIUNGO  $m^2$

$$(1+2^2+\dots) < \frac{m^3}{3} + m^2 < \dots$$

MOLTIPLICO PER  $\frac{1}{m^3}$

$$\frac{1}{m^3} (1+2^2+\dots) < \underbrace{\frac{1}{m^3} \cdot \frac{m^3}{3} + m^2}_{\frac{1}{3} + \frac{1}{m}} < \dots \cdot \frac{1}{m^3}$$

SOTTRAIAMO  $m^2$  A TUTTI I MEMBRI

$$\dots < \frac{m^3}{3} - m^2 < 1+2^2+\dots+(m-1)^2$$

MOLTIPLICO PER  $\frac{1}{m^3}$

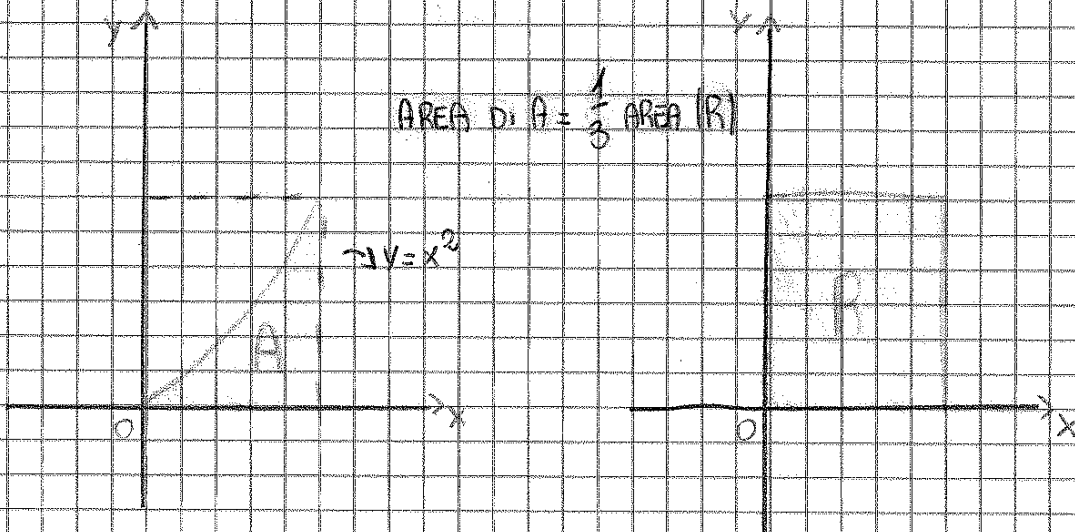
$$\dots < \frac{1}{3} - \frac{1}{m} < \underbrace{1+2^2+\dots}_{S_m}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{1}{3} - \frac{1}{m} < S_m \\ S_m < \frac{1}{3} + \frac{1}{m} \\ S_m < A < S_m \end{array} \right.$$

$$\Rightarrow \frac{1}{3} - \frac{1}{m} < S_m < A < S_m < \frac{1}{3} + \frac{1}{m}$$

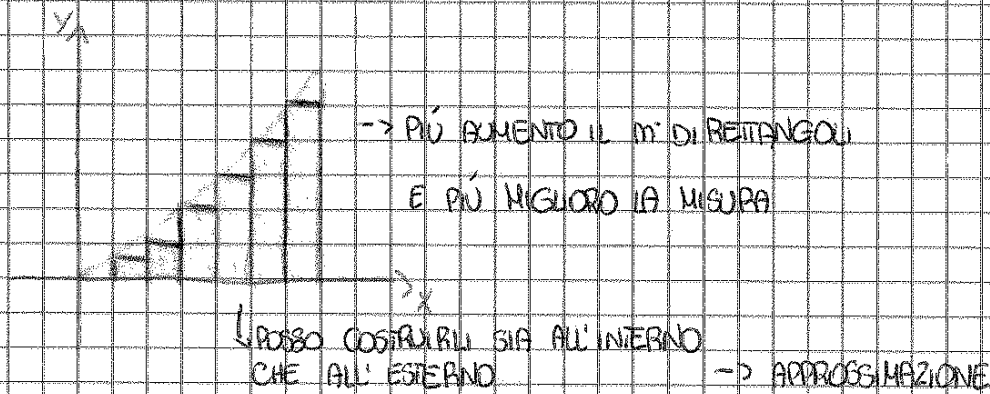
$$\frac{1}{3} - \frac{1}{m} < A < \frac{1}{3} + \frac{1}{m}$$

SOTTRAGGO  $\frac{1}{3}$

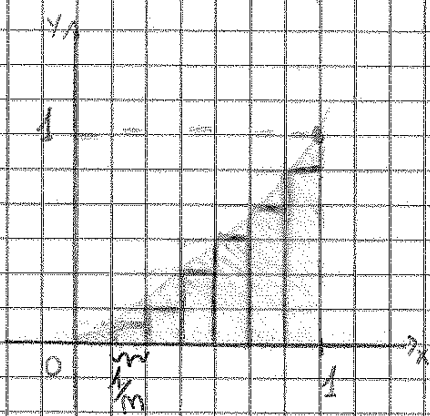


• CONSIDERAZIONI GEOMETRICHE E INTUZIONI  $\rightarrow$  ARCHIMEDE DIMOSTRAZIONE

• METODO DI ESAUSTIONE



AREA DELLA PARABOLA  $y = x^2$   $I: [0, 1]$



AREA RETTANGOLO = 1  
 AREA PARABOLA =  $\frac{1}{3} A_R = \frac{1}{3}$

COME LO DIMOSTRO?

METODO ESAUSTIONE

- SI DIVIDE  $[0, 1]$  IN  $m$  PARTI UGUALI
- CIASCUNA LUNGA  $\frac{1}{m}$   $\rightarrow$  SI COSTRUISCONO
- $m$  RETTANGOLI INSCRITTI E CIRCOSCRITTI AL SEGMENTO PARABOLICO

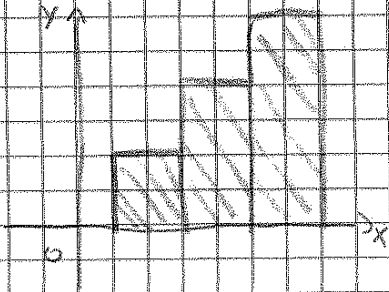


• APPLICAZIONI ED INTERPRETAZIONI DELL'INTEGRALE DEFINITO

1. PUNTO DI VISTA GEOMETRICO

SE  $f \geq 0$  ALLORA

$$\int_a^b f(x) dx = \text{AREA DELLA REGIONE TRATEGGIATA}$$



2. PUNTO DI VISTA FISICO

X TEMPO  $\rightarrow$  MOTO RETILINEO  $S(x)$  = POSIZIONE AL TEMPO X

$v(x)$  = VELOCITÀ AL TEMPO X  $[a, b]$  INTERVALLO DI TEMPO

SUPPONIAMO CHE  $v$  SIA COSTANTE A TRATTI  $\rightarrow v \in S([a, b])$

FUNZIONE A SCALA

• CHE SIGNIFICATO SI PUÒ DARE A  $\int_a^b v(x) dx$  ?

VARIAZIONE SPAZIO PERCORSO NEL 1° INTERV. DI TEMPO  $\rightarrow C_0(x_1 - x_0) + C_1(x_2 - x_1) + \dots + C_{m-1}(x_m - x_{m-1})$

$$S(x_1) - S(x_0) = \Delta S$$

$$\cancel{S(x_1)} - S(x_0) + \cancel{S(x_2)} - \cancel{S(x_1)} + \dots = S(x_m) - S(x_0) = S(b) - S(a)$$

$$S(b) - S(a) = \text{VARIAZIONE TOTALE DI SPAZIO IN } [a, b]$$

CONTROLLIAMO DAL PUNTO DI VISTA DELLE DIMENSIONI

$$\begin{matrix} \omega_x & \omega_y \\ X \text{ TEMPO } [T] & v(x) \text{ VELOCITÀ } \frac{[S]}{[T]} \end{matrix}$$

$$\int_a^b v(x) dx \text{ HA LE DIMENSIONI DI } \omega_x \omega_y = [T] \frac{[S]}{[T]} = [S]$$

**TEOREMA:** SIANO  $m \in \mathbb{N}$  E  $a > 0$  FISSATI

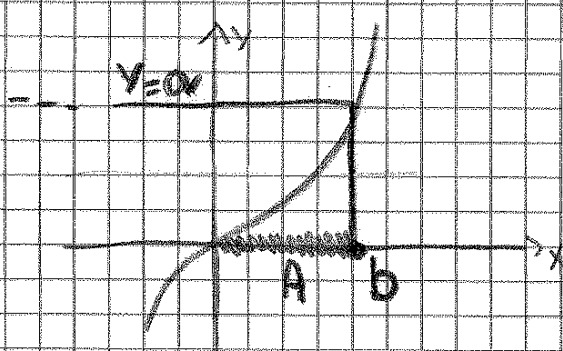
$x \in \mathbb{R}$  ALLORA ESISTE UN UNICO NUMERO POSITIVO  $x$   
TALE CHE  $x^m = a$

**N.B.**  $\rightarrow$  TALE NUMERO POSITIVO SI DENOTA CON  $\sqrt[m]{a}$

**DIMOSTRAZIONE**  $\rightarrow$  SI USA L'ASSIOMA DI COMPLETEZZA DI  $\mathbb{R}$

$$A = \{x \in \mathbb{R} : x > 0, x^m < a\}$$

SI PUÒ DIMOSTRARE CHE  $A$  È SUPERIORMENTE LIMITATO



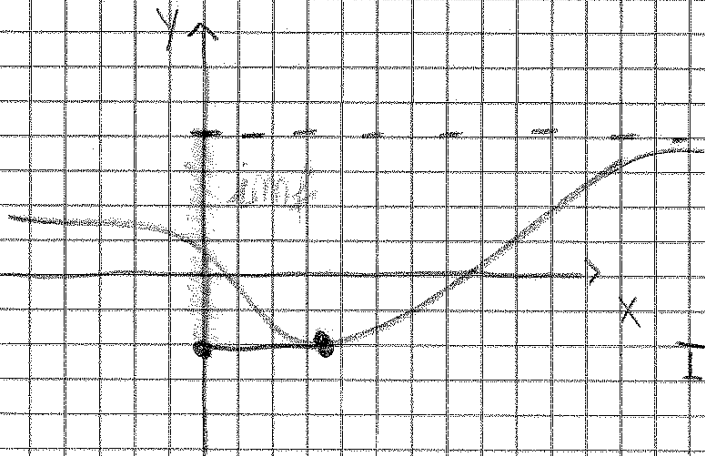
PER LA COMPLETEZZA DI  $\mathbb{R}$   
 $\downarrow$   
ESISTE  $\sup A = b \in \mathbb{R}$

**OSS.**  $b^m < a$   
 $b^m = a$   
 $b^m > a$   
SONO IMPOSSIBILI  $\rightarrow b^m = a$

SI È TROVATO UN NUMERO REALE  
 $b \in \mathbb{R}$  TALE CHE  $b^m = a$

• FUNZIONE (IMMAGINE)

$f: X \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \quad A = \text{Im} f = \text{IMMAGINE DI } f$



$\text{Im} f$  È LIMITATO  $\rightarrow f$  È LIMITATA

FUNZIONE  $f \rightarrow \text{Im} f \subset \mathbb{R}$

↳ SOTTOINSIEME DI  $\mathbb{R}$

SUP LIMIT  
 $\text{Im} f$  LIMIT  
 LIMITATO

magg  
 minoz

max  
 min

SUP  
 $\text{Im} f$

• A PARTIRE DA QUESTI CONCETTI SULLI INSIEME  $\text{Im} f$  DEFINIAMO ANALOGHI CONCETTI PER  $f$ .

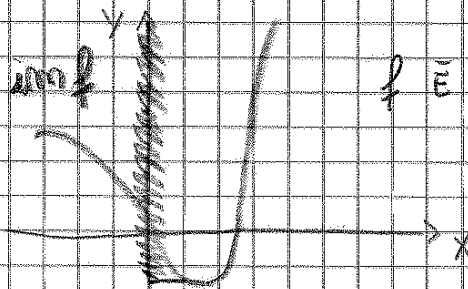
• DEFINIZIONI

$f$  SI DICE SUPERIORMENTE, INFERIORMENTE LIMITATA



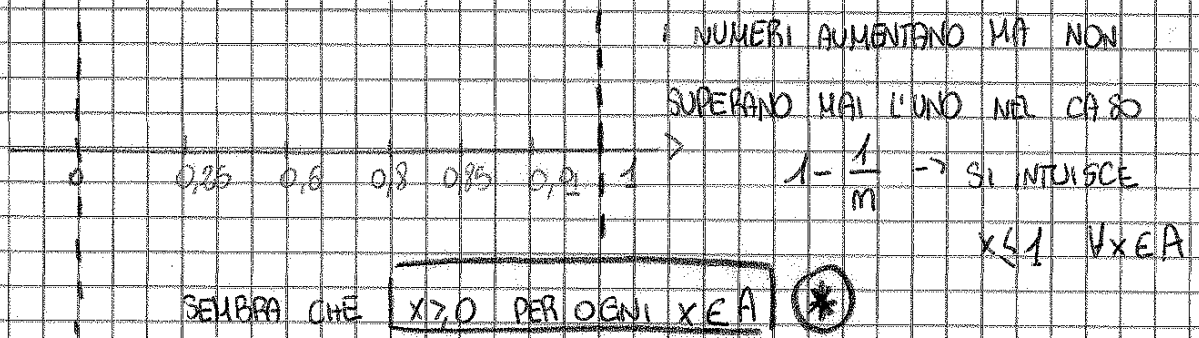
$\text{Im} f \subset \mathbb{R} \bar{E}$

SUPERIORMENTE LIMITATO  
 INFERIORMENTE LIMITATO



$f$  È INFERIORMENTE LIMITATA MA NON SUPERIORMENTE





$0 = \min A$   
 $0 = \inf A$

$\rightarrow \begin{cases} 0 \text{ È UN MINORANTE DI } A \\ 0 \in A \end{cases}$

**(\*) VERIFICHIAMO**

$x \in A \begin{cases} x = 1 - \frac{1}{m}; m \text{ DISPARI} \\ x = \frac{1}{2m}; m \text{ PARI} \end{cases}$

$\rightarrow \frac{m-1}{m} \geq 0$

NUMERO > 0  
 DEN > 0  
**VERO**

$x = \frac{1}{2m} \geq 0$  VERO PERCHÉ  $m$  È POSITIVO

$1 = \sup A$  MA  $1$  NON È IL MAX DI  $A$  \*

**CARATTERIZZAZIONE DELL'ESTREMO SUPERIORE**

$b = \sup A$

1.  $x < b; \forall x \in A$  ( $b$  È MAGGIORANTE DI  $A$ )

2. NON CI SONO MAGGIORANTI DI  $A$  PIÙ PICCOLI DI  $b \rightarrow$  OGNI NUMERO PIÙ PICCOLO DI  $b$  NON È UN MAGGIORANTE DI  $A. \rightarrow \forall c < b; c$  NON È UN MAGGIORANTE DI  $A \rightarrow \forall c < b \exists x \in A: c < x$

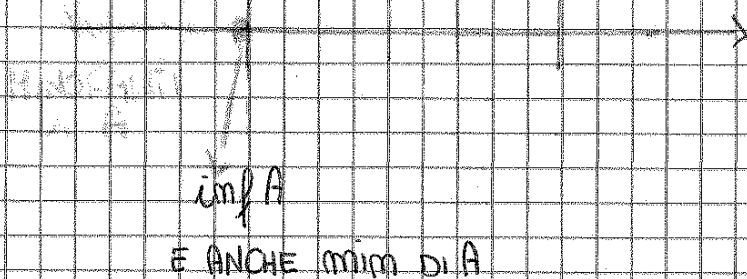


$$* 1 \quad \left. \begin{array}{l} z = \sup A \\ z \in A \end{array} \right\} \Rightarrow z = \max A \quad \left. \begin{array}{l} 1 = \inf A \\ 1 \notin A \end{array} \right\} \Rightarrow 1 \text{ NON È min di } A$$

$$* 2 \quad \left. \begin{array}{l} z = \sup A \\ z \notin A \end{array} \right\} \Rightarrow z \text{ NON È MAX di } A$$

DEFINIZIONE

SI A  $\subset \mathbb{R}$  UN INSIEME INFERIORMENTE LIMITATO, SI DICE ESTREMO INFERIORE DI A, SE ESISTE, IL PIÙ GRANDE DEI MINORANTI DI A  $\rightarrow \inf A$



ASSIOMA DI COMPLETEZZA DI  $\mathbb{R}$

OGNI INSIEME SUPERIORMENTE LIMITATO DI  $\mathbb{R}$  AMMETTE ESTREMO SUPERIORE

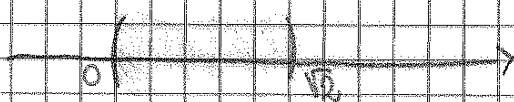
A  $\subset \mathbb{R}$  SUP. LIMITATO

INSIEME DEI MAGGIORANTI DI A  $\rightarrow B \neq \emptyset$  INSIEME VUOTO

L'ASSIOMA DI COMPLETEZZA AFFERMA CHE B HA SEMPRE MINIMO

$$\min B = \sup A$$

**NO**  $\rightarrow$  QUESTO NON VALE IN  $\mathbb{Q}$   $\rightarrow$  PERCÌ QUESTO ASSIOMA CARATTERIZZA  $\mathbb{R}$  RISPETTO A  $\mathbb{Q}$



A È SUPERIORMENTE LIMITATO

$\exists$  UN  $\sup$  DI A

INSIEME DEI  
MAGGIORANTI DI A  $\rightarrow [\sqrt{2}, +\infty)$   
 $\min B = \sqrt{2} = \sup$  DI A

# ANALISI TEORIA

## 2) DISTRIBUZIONE DI UNA RETTA

7. E IN

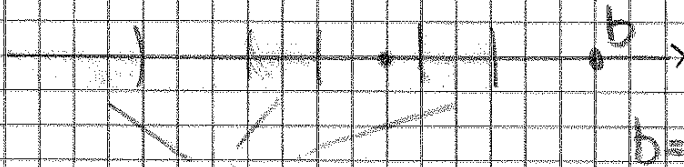
- IN  $\mathbb{Z}$  TRA DUE INTERI SUCCESSIVI NON SONO COMPRESI ALTRI NUMERI INTERI
- $\mathbb{Q}$  È DENSO, PER OGNI INTERVALLO  $(a, b) \subset \mathbb{R}$  ESISTE  $z \in \mathbb{Q}$  TALE CHE  $z \in (a, b)$

CONSEGUENZA → OGNI NUMERO IRRAZIONALE SI PUÒ APPROSSIMARE BENE QUANTO SI VUOLE CON NUMERI RAZIONALI.

## 3) LIMITAZIONE DEI NUMERI REALI

### DEFINIZIONE

UN INSIEME  $A \subset \mathbb{R}$  È DETTO SUPERIORMENTE LIMITATO SE ESISTE UN NUMERO REALE  $b$  TALE CHE  $x \leq b$  PER OGNI  $x \in A$



$b =$  MAGGIORANTE DI  $A$

→ IN QUESTO CASO NON HA MINORANTI

→ NON LIMITATO POICHÉ SOLO SUP. LIMITATO

### DEFINIZIONE

UN INSIEME  $A \subset \mathbb{R}$  È DETTO INFERIORMENTE LIMITATO SE ESISTE UN NUMERO REALE  $a$  TALE CHE  $a \leq x$  PER OGNI  $x \in A$

$a =$  MINORANTE DI  $A$



→ HA SIA MINORANTI CHE MAGGIORANTI

→ SIA SUP. CHE INF. LIMITATO PERCIÒ LIMITATO

• SUPERIORMENTE LIMITATO →  $A$  È SUP. LIMITATO SE:

$$\exists b \in \mathbb{R} \quad \forall x \in A : x \leq b \quad \rightarrow \text{SCRITTO CON FORMULA}$$

↳ FAR ATTENZIONE ALL' ORDINE DEI QUANTIFICATORI ( $\exists, \forall$ )

# ANALISI MATEMATICA

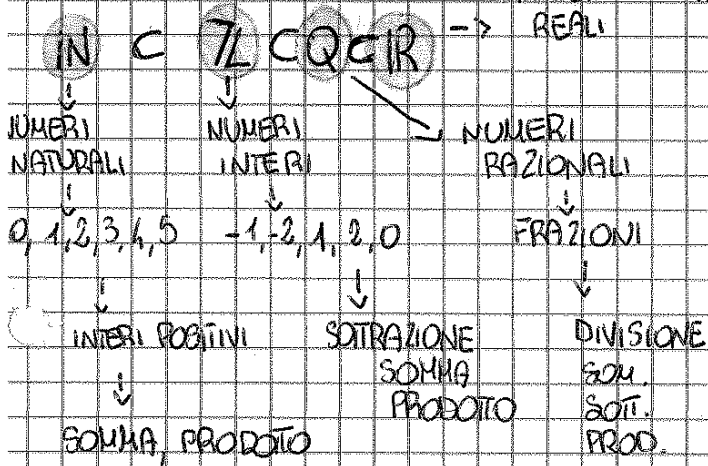
LUN-MERC TEORIA  
MAR GIO ESERC.

• PORTALE DELLA DIDATTICA



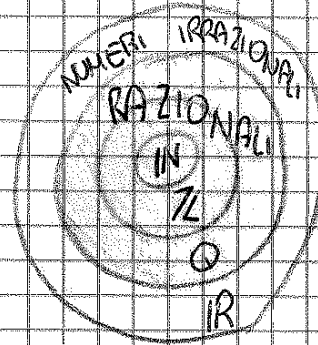
## RIPASSO FUNZIONI

### • INSIEMI NUMERICI



RAZIONALI / IRRAZIONALI → DAL PUNTO DI VISTA ALGEBRICO NON VI SONO OPERAZIONI IN PIÙ →  $\mathbb{Q} = \mathbb{R}$

$$\mathbb{Q} = \left\{ \frac{m}{n}, m \in \mathbb{Z}, n \in \mathbb{Z}, n \neq 0 \right\}$$



$\sqrt{2} \notin \mathbb{Q}$   $\pi \notin \mathbb{Q}$  → RAPPORTO TRA LA LUNGHEZZA DI UNA CIRCONFERENZA E IL SUO DIAMETRO

↓ SI DIMOSTRA PER ASSURDO



N.B. → IL RAPPORTO TRA GRANDEZZE NON COMMENSURABILI NON DÀ ORIGINE A NUMERI RAZIONALI ( $\mathbb{Q}$ )

### • RAPPRESENTAZIONI DECIMALI (NUMERI RAZIONALI $\mathbb{Q}$ )

$\mathbb{Z} \in \mathbb{Q}$  /  $\mathbb{Z} = \frac{m}{n}$

$\mathbb{Z} = \pm a_m a_{m-1} \dots a_1 a_0, b_1 b_2 b_3 \dots$

$\mathbb{Z} = 25$   $b_1 b_2 b_3 = 0$

$\mathbb{Z} = \frac{5}{4} = 1,25$

$\mathbb{Z} = \frac{1}{3} = 0,3333\dots = 0,\overline{3}$

NUMERO FINITO DI CIFRE DECIMALI DIVERSE DA 0

INFINITE CIFRE DECIMALI DIVERSE DA 0 MA SI RIPETONO SECONDO UN PERIODO

$\mathbb{Z} = 1 = \frac{1}{1}$  → 1 RAPP. DECIMALE

↓  $= 0,\overline{0}$

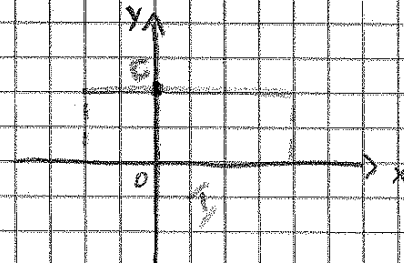
## EQUAZIONI A VARIABILI SEPARABILI

$$y' = g(x)h(y) \quad g: I \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \text{ CONTINUA}$$

$$h: J \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \text{ CONTINUA}$$

**SOLUZIONI COSTANTI** (HANNO COME GRAFICO UNA RETTA)

DOBBIAMO TROVARE  $c \in \mathbb{R}$  TALE CHE  
 $y(x) = c, \forall x \in I$  SIA SOLUZIONE



SOSTITUIAMO NELL'EQUAZIONE

$$y' = g(x)h(y) \quad y(x) = c = \text{COSTANTE} \Rightarrow y'(x) = 0$$

$$0 = g(x)h(c), \quad \forall x \in I$$

UNICO MODO PERCHÉ SIA SEMPRE 0  $\rightarrow h(c) = 0$

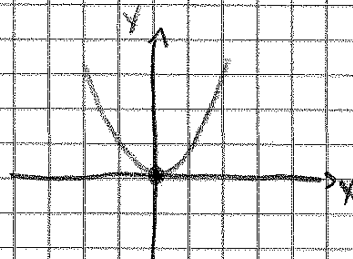
$c$  È UNO ZERO DI  $h$

• CONCLUSIONE  $\rightarrow y(x) = c$  È SOLUZIONE SE E SOLO SE  $h(c) = 0$

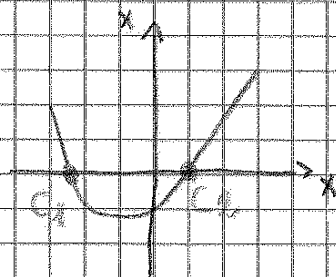
• CI SONO TANTE SOLUZIONI QUANTI SONO GLI ZERI  $\rightarrow$  SOLUZIONI COSTANTI

$$y' = x^2 y^2$$

$\downarrow$   $\downarrow$   
 $g(x)$   $h(y)$



$h$  HA UN UNICO ZERO  
 $c = 0$



$\rightarrow$  2 SOLUZIONI COSTANTI  $\rightarrow y(x) = c_1$   
 $y(x) = c_2$



**OSS**  $G$  ESISTE PER IL TEOREMA FONDAMENTALE DEL CALCOLO INTEGRALE

**OSS**  $\frac{1}{R}$  È CONTINUA SU  $J'$  POICHÉ  $R$  È CONTINUA SU  $J'$  E  $R(y) \neq 0$  SU  $J'$

-> ESISTE  $H$  PER IL TEOREMA FONDAMENTALE

**OSS** LA TESI ESPRIME UNA RELAZIONE SODDISFATTA DALLE SOLUZIONI E PIÙ SEMPLICE

RISPETTO ALL' EQVAZ. DIFE. DI PARTENZA (NON COMPARE  $y'$ ):

$$H(y(x)) = G(x) + C, \quad \forall x \in I$$

$$y(x) \stackrel{!}{=} H^{-1}(G(x) + C), \quad \forall x \in I'$$

NON SEMPRE SI RIESCE A FARE ESPLICITAMENTE

• DIMOSTRAZIONE

SIA  $y: I' \subset I \rightarrow J'$  SOLUZIONE DI  $y' = g(x)R(y)$  SU  $I'$

$$y'(x) = g(x)R(y(x)), \quad \forall x \in I'$$

OSSERVIAMO CHE  $R(y(x)) \neq 0 \quad \forall x \in I' \rightarrow$  INFATTI  $y(x) \in J', \quad \forall x \in I' \rightarrow$

SICCOME  $y(x) \in J'$  PER IPOTESI  $R(y(x)) \neq 0$

ALLORA POSSIAMO DIVIDERE PER  $R(y(x)) \neq 0$ :  $\frac{y'(x)}{R(y(x))} = g(x), \quad \forall x \in I'$

OSSERVIAMO CHE  $\frac{y'(x)}{R(y(x))} = D(H(y(x))), \quad \forall x \in I'$

$$\begin{aligned} \text{INFATTI } D(H(y(x))) &= H'(y(x)) \cdot y'(x) \stackrel{!}{=} H' \cdot \frac{1}{R} \text{ PER IPOTESI} \\ &= \frac{1}{R(y(x))} \cdot y'(x) \end{aligned}$$

$D(H(y(x))) = g(x)$  ALLORA  $H(y(x))$  È UNA PRIMITIVA DI  $g(x)$  SU  $I'$

MA PER IPOTESI ANCHE  $G$  È UNA PRIMITIVA DI  $g(x)$  SU  $I'$

$H(y(x)) = C + G(x) \rightarrow$  SONO 2 PRIMITIVE DELLA STESSA  $f$  SU  $I'$   
PERCIÒ DIFFERISCONO PER UNA COSTANTE  
 $\forall x \in I'$

$$\frac{-1}{y(x)} = \frac{x^3}{3} + C \rightarrow \text{CHE È LA STESSA REAZIONE TROVATA}$$

• PASSO A  $H^{-1}$  PER RICAVARE  $y(x)$

$$\frac{1}{y(x)} = -\frac{x^3}{3} - C$$

$$y(x) = -\frac{3}{x^3} = -\frac{1}{C} \rightarrow \text{ESPRESSIONE ESPlicita}$$

ESEMPIO:  $y' = \underbrace{3x^2}_{g(x)} \underbrace{e^{-y}}_{h(y)}$

$g(x) = 3x^2, \forall x \in \mathbb{R} = \mathbb{I}$

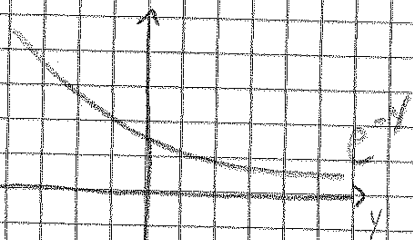
$h(y) = e^{-y}, \forall y \in \mathbb{R} = \mathbb{J}$

$$y' = e^{x+y} = e^x \cdot e^y$$

A VARIABILI SEP.

1. SOLUZIONI COSTANTI

$y(x) = C$  È SOLUZIONE  $\rightarrow h(C) = 0$  C È UNO ZERO DI  $h$



$e^{-y}$  NON HA ZERI  $\rightarrow$  NON CI SONO SOLUZIONI COSTANTI

2. SOLUZIONI NON COSTANTI

$y(x)$  È SOLUZIONE SU  $]\alpha, \beta[$  SE  $y'(x) = g(x)h(y(x)), \forall x \in ]\alpha, \beta[$

$$y'(x) = 3x^2 e^{-y(x)}$$

$$\frac{y'(x)}{e^{-y(x)}} = 3x^2$$

POSSO DIVIDERE PERCHÉ  $e^{-y} \neq 0$  SEMPRE

$$\int \frac{y'(x)}{e^{-y(x)}} dx = \int 3x^2 dx = x^3 + K$$

~~$$\int \frac{y'(x)}{e^{-y(x)}} dx = \int \frac{1}{e^{-s}} ds$$~~

$y(x) = s \quad y'(x)dx = ds$

$$= \int e^s ds = e^s + K = e^{y(x)} + K$$

## • EQUAZIONI LINEARI

$y' = p(x)y + q(x)$  POLINOMIO DI 1° GRADO IN  $y$  CON COEFFICIENTI CHE POSSONO DIPENDERE DA  $x$

**TEOREMA**  $\rightarrow$  SIANO  $p, q \in C(I)$  E SIANO  $P$  UNA PRIMITIVA DI  $p$  SU  $I$   
E  $R$  UNA PRIMITIVA DI  $e^{-P}q$  SU  $I$

ALLORA  $\rightarrow y: I \rightarrow \mathbb{R}$  È SOLUZIONE DI  $y' = p(x)y + q(x)$  SE E SOLO SE ESISTE  $c \in \mathbb{R}$  TALE CHE  $\rightarrow$

$$y(x) = e^{P(x)}(R(x) + c), \quad \forall x \in I$$

OSS  $P$  ESISTE PERCHÉ  $p \in C(I)$  [TEOREMA FONDAMENTALE]

OSS:  $R$  ESISTE PERCHÉ  $e^{-P}q \in C(I)$

OSS: TUTE LE SOLUZIONI SONO GLOBALMENTE DEFINITE

ESEMPIO  $\rightarrow y' = \frac{1}{x}y + x^3, \quad x > 0$

$p(x) = \frac{1}{x}, \quad I = (0, +\infty)$   $q(x) = x^3$  CONTINUA SU  $I$

1.  $P$  PRIMITIVA DI  $\frac{1}{x}$  SU  $(0, +\infty)$   $\rightarrow$  AD ES.  $P(x) = \log x, \quad \forall x > 0$

2.  $e^{-P(x)}q(x) = e^{-\log x} \cdot x^3$   $R$  È UNA PRIMITIVA DI  $g$  SU  $I$

$$\int e^{-\log x} \cdot x^3 dx = \int e^{\log x^{-1}} \cdot x^3 dx = \int x^{-1} \cdot x^3 dx = \int x^2 dx$$

$$= \frac{x^3}{3} + c \quad \rightarrow \text{AD ESEMPIO } R(x) = \frac{x^3}{3} \text{ CON } c=0 \quad \forall x > 0$$

3. APPLICHIAMO LA FORMULA

$$y(x) = e^{\log x} \left( \frac{1}{3}x^3 + c \right) = x \left( \frac{1}{3}x^3 + c \right), \quad c \in \mathbb{R} \quad \rightarrow \text{INTEGRALE GENERALE}$$



## • EQUAZIONI DIFF. DEL SECONDO ORDINE

PREMESSA  $\rightarrow f: I \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  SE  $f$  È DERIVABILE IN OGNI  $c \in I$  ALLORA È DEFINITA LA FUNZIONE DERIVATA PRIMA

$$f: I \rightarrow \mathbb{R} \quad c \rightarrow f'(c)$$

SE  $f'$  È DERIVABILE IN OGNI  $c \in I$  ALLORA È DEFINITA LA SUA DERIVATA PRIMA

$$f' = \text{DERIVATA SECONDA} = f''$$

ITERATIVAMENTE SI DEFINISCE  $\rightarrow f^{(k+1)} = (f^{(k)})'$ ,  $\forall k \geq 0$

NOTAZIONI  $\rightarrow f', f'', f''' \dots f^{(4)}, f^{(5)}, f^{(6)}$

$$f(x) = x^4 \quad f'(x) = 4x^3 \quad f''(x) = 12x^2 \quad f'''(x) = 24x$$

• DEFINIZIONE  $\rightarrow f: I \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  SI DICE DI CLASSE  $C^k$  SU  $I$  ( $k \geq 0$ ) E SI SCRIVE  $f \in C^k(I)$  SE  $f$  È DERIVABILE  $k$ -VOLTE SU  $I$  E  $f^{(k)}$  CONTINUA SU  $I$

$\rightarrow C^1(I)$ : ESISTONO  $f, f'$  E  $f'$  CONTINUA  
 $C^2(I)$ : ESISTONO  $f, f''$  E  $f''$  CON  $f''$  CONTINUA

• DEFINIZIONE  $\rightarrow$  SI CHIAMA EQ. DIFFERENZIALE DEL SECONDO ORDINE UNA RELAZIONE DEL TIPO  $y'' = f(x, y, y')$

$x$  = VARIABILE INDIPENDENTE     $y$  = VARIABILE DIPENDENTE     $y = y(x)$  FUN. INCOGNITA

ES:  $y'' = -4y + 4y' + 3x$

• DEFINIZIONE  $\rightarrow$  UNA FUNZIONE  $y \in C^2(I)$  È SOLUZIONE DI  $y'' = f(x, y, y')$  SU  $I$  SE  $y''(x) = f(x, y(x), y'(x))$ ,  $\forall x \in I$

• DEFINIZIONE  $\rightarrow$  SI CHIAMA INTEGRALE GENERALE L'INSIEME DI TUTTE LE SOLUZIONI. OGNI SINGOLA SOLUZIONE SI CHIAMA INTEGRALE PARTICOLARE.

ESERCIZIO  $\rightarrow$  DETERMINARE  $c \in \mathbb{R}$  IN MODO TALE CHE LA FUNZIONE  $y(x) = ce^{2x}$  SIA SOLUZIONE DELL'EQ. DIFF.  $y'' = e^{2x} - y$  SU  $\mathbb{R}$

3. SE  $y_1$  E  $y_2$  SONO SOLUZIONI DELL'EQ. COMPLETA  $y'' + a(x)y' + b(x)y = g(x)$  SU  $I$   
 ALLORA  $y_1 - y_2$  È SOLUZIONE DELL'EQ. OMOGENEA ASSOCIATA  
 $y'' + a(x)y' + b(x)y = 0$  SU  $I$

• DIMOSTRAZIONE (1) (2) ESERCIZIO

(3)  $y_1$  SOLUZIONE DELL'EQ. COMPLETA } IPOTESI  $v = y_1 - y_2$  SOLUZ. DELL'EQ. } TESI  
 $y_2$  SOLUZIONE DELL'EQ. COMPLETA } OMOGENEA ASSOC. }

(1)  $y_1''(x) + a(x)y_1'(x) + b(x)y_1(x) = g(x), \forall x \in I$   
 $y_2''(x) + a(x)y_2'(x) + b(x)y_2(x) = g(x), \forall x \in I$  } IPOTESI

$v''(x) + a(x)v'(x) + b(x)v(x) = 0, \forall x \in I$  } TESI

SOTTRAIAMO MEMBRO A MEMBRO LE RELAZIONI (1), (2)

$$\underbrace{y_1''(x) - y_2''(x)}_{v''(x)} + a(x) \underbrace{[y_1'(x) - y_2'(x)]}_{v'(x)} + b(x) \underbrace{[y_1(x) - y_2(x)]}_{v(x)} = \overbrace{g(x) - g(x)}^0$$

↓  
 POSSO FARE SOLO  
 LA DIFF. PERCHÉ SE NO  
 VERREBBE  $2g(x)$

• TEOREMA DI STRUTTURA (FORMA DELL'INTEG. GENERALE DI UN'EQ. DIFF. LINEARE)

SIA  $m \in I \rightarrow \mathbb{R}$  UNA SOLUZIONE FISSATA DELL'EQ. COMPLETA

$$y'' + a(x)y' + b(x)y = q(x)$$

1. SE  $m$  È UNA SOLUZIONE DI (C) ALLORA ESISTE UNA SOLUZIONE  $v$  DELL'EQUAZIONE OMOGENEA  $y'' + a(x)y' + b(x)y = 0$  TALE CHE  $m = v + \eta$

2. VICEVERSA, PER OGNI  $v$  SOLUZIONE DELL'EQ. OMOGENEA LA FUNZIONE  $w = v + \eta$  È SOLUZIONE DELL'EQ. COMPLETA (C)

ESEMPIO:  $l^2 + l + 2 = 0$   $\Delta = 1 - 4 \cdot 2 = 1 - 8 = -7 < 0$  NON CI SONO SOLUZIONI REALI

$$l = \frac{-1 \pm \sqrt{7}}{2}$$

IN  $\mathbb{R}$  NON HA SIGNIFICATO  $= \frac{-1 \pm \sqrt{-1} \sqrt{7}}{2}$

$$l = \frac{-1 \pm i\sqrt{7}}{2} = -\frac{1}{2} \pm i \frac{\sqrt{7}}{2}$$

$\rightarrow$  NUMERI COMPLESSI

$$-\frac{1}{2} - i \frac{\sqrt{7}}{2}$$

$\downarrow$   
NON SONO NUM. REALI

$\Delta < 0 \rightarrow$  2 SOLUZIONI COMPLESSE

$$l_1 = \alpha + i\beta \quad l_2 = \alpha - i\beta$$

• OGNI EQUAZIONE ALGEBRICA DEL 2° ORDINE HA SEMPRE 2 SOLUZIONI

INTEGRALE GENERALE DI  $y'' + ay' + by = 0$

SIANO  $l_1, l_2$  SOLUZIONI DELL'EQ ALGEBRICA  $l^2 + al + b = 0$

L'EQ DIFFERENZIALE OMOGENEA HA INTEG. GENERALE:

$$y(x) = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) \quad c_1, c_2 \in \mathbb{R}$$

DOVE  $y_1(x)$  E  $y_2(x)$  SONO DATE NEI SEGUENTI MODI:

- $\Delta > 0$  ( $l_1 \neq l_2$ )  $\rightarrow y_1(x) = e^{l_1 x}$   $y_2(x) = e^{l_2 x}$   $\forall x \in \mathbb{R}$
- $\Delta = 0$  ( $l_1 = l_2$ )  $\rightarrow y_1(x) = e^{l_1 x}$   $y_2(x) = x e^{l_1 x}$   $\forall x \in \mathbb{R}$
- $\Delta < 0$  ( $l_1, l_2$  COMPLESSE)  $\rightarrow y_1(x) = e^{\alpha x} \sin \beta x$   $y_2(x) = e^{\alpha x} \cos \beta x$   $\forall x \in \mathbb{R}$

ESEMPIO 1  $\rightarrow y'' - 5y' + 6y = 0$   $l^2 - 5l + 6 = 0 \rightarrow$  EQ. CARATTERISTICA

$$l = \frac{5 \pm \sqrt{1}}{2} \quad \begin{cases} l_1 = 2 \\ l_2 = 3 \end{cases} \quad \begin{matrix} y_1(x) = e^{2x} \\ y_2(x) = e^{3x} \end{matrix}$$

INTEGRALE GENERALE  $\rightarrow y(x) = c_1 e^{2x} + c_2 e^{3x}$

2) INTEGRALE PARTICOLARE  $q(x) = 4e^{2x} \rightarrow \alpha = 2 \rightarrow \text{È SOLUZIONE}$   
 DELL'EQ. CARATTERISTICA ( $\ell_1 = 2$ )

$\alpha = 2$  È SOLO RIPETUTA 1 VOLTA COME SOLUZ. DELL'EQ. CARAT. PERCIÒ  
 $m = 1$

QUINDI CERCHIAMO  $\psi = Bx^1 e^{2x} = Bxe^{2x}$

TROVARE B IN MODO TALE CHE  $\psi$  SIA SOLUZIONE DI  $\rightarrow y'' - 5y' + 6y = 4e^{2x}$   
 $\rightarrow$  DEVO PROCURARMI  $\psi'(x)$  E  $\psi''(x)$

$$\psi'(x) = Be^{2x} + Bx \cdot 2e^{2x} \quad \psi''(x) = 2Be^{2x} + 2Be^{2x} + 2Bx \cdot 2e^{2x}$$

• SOSTITUISCO

$$4Be^{2x} + 4Bxe^{2x} \rightarrow Be^{2x} - 10Bxe^{2x} + 6Bxe^{2x} = 4e^{2x}$$

DEVE VALERE SEMPRE  $\rightarrow \forall x \in \mathbb{R}$

$$-Be^{2x} = 4e^{2x}, \quad \forall x \in \mathbb{R}$$

$$B = -4$$

$$\psi(x) = -4xe^{2x}$$

• CONCLUSIONE  $\rightarrow Y_{\text{GEN}}(c) = Y_{\text{GEN}}(0) + Y_{\text{PART.}}(c)$   
 $= c_1 e^{2x} + c_2 e^{3x} - 4xe^{2x} \quad c_1, c_2 \in \mathbb{R}$

$m = 0$  SE  $\alpha$  NON È SOLUZIONE

$m = 1$  SE  $\alpha$  È SOLUZIONE SEMPLICE ( $\Delta > 0$ )

$m = 2$  SE  $\alpha$  È SOLUZ. DOPPIA ( $\Delta = 0$ )

$\Delta$ :  $\alpha$  È IL COEFFICIENTE DELL'ESPONENTE

$$= -\frac{\mu}{2m} \pm i \frac{\sqrt{4Km - \mu^2}}{2m} = -\frac{\mu}{2m} \pm i \sqrt{\frac{4Km - \mu^2}{4m^2}}$$

$$= -\frac{\mu}{2m} \pm i \sqrt{\frac{K}{m} - \frac{\mu^2}{4m^2}}$$

$$x_1(t) = e^{\alpha t} \sin \beta t = e^{-\frac{\mu}{2m} t} \sin \left( \sqrt{\frac{K}{m} - \frac{\mu^2}{4m^2}} t \right)$$

$$x_2(t) = e^{-\frac{\mu}{2m} t} \cos \left( \sqrt{\frac{K}{m} - \frac{\mu^2}{4m^2}} t \right)$$

$$x(t) = e^{-\frac{\mu}{2m} t} (c_1 \sin \gamma t + c_2 \cos \gamma t)$$

↳ COSA SUCCEDDE SE NON AGISCONO FORZE ESTERNE

$$x(t) = e^{-\frac{\mu}{2m} t} (c_1 \sin \gamma t + c_2 \cos \gamma t)$$

$$= e^{-\frac{\mu}{2m} t} A \sin(\gamma t + \varphi)$$

ES: DATE  $c_1 \sin \gamma t + c_2 \cos \gamma t = f(t)$

PROVARE CHE ESISTONO A E  $\varphi$  TALI CHE  $f(t) = A \sin(\gamma t + \varphi)$

$x(t) = \dots \rightarrow$  CHE TIPO DI MOTO È ?

1)  $\mu = 0$  ASSENZA DI ATTRITO  $\rightarrow \gamma = \sqrt{\frac{K}{m} - \frac{\mu^2}{4m^2}} = \sqrt{\frac{K}{m}}$

$$x(t) = A \sin \left( \sqrt{\frac{K}{m}} t + \varphi \right) \rightarrow \text{MOTO PERIODICO}$$

PERIODO  $\rightarrow \frac{2\pi}{\sqrt{\frac{K}{m}}} = \frac{2\pi}{\omega_0} \quad \sqrt{\frac{K}{m}} = \omega_0$



## • TEOREMA DI LIMITATEZZA LOCALE

SI A  $f: I(c) \setminus \{c\} \rightarrow \mathbb{R}$   $c \in \tilde{\mathbb{R}}$  SUPPONIAMO CHE ESISTE

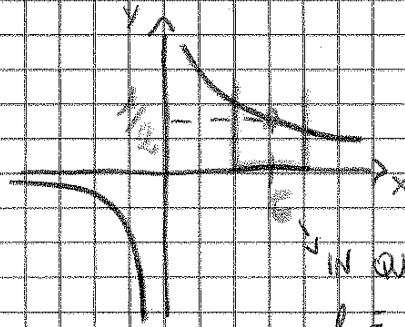
$\lim_{x \rightarrow c} f(x) = l$  FINITO ( $l \in \mathbb{R}$ ) ALLORA  $f$  È LOCALMENTE LIMITATA

$$\exists I'(c) \exists M > 0 \quad |f(x)| < M, \quad \forall x \in I'(c) \quad x \neq c$$

ESEMPIO:  $f(x) = \frac{1}{x}$ ,  $c = 2$

$$\lim_{x \rightarrow 2} \frac{1}{x} = \frac{1}{2} = f(2)$$

POICHÉ  $f$  È CONTINUA IN  $x=2$   
ESISTE FINITO



IN QUESTO  $I'(c)$   
 $f$  È LIMITATA

• ESISTE UN INTORNO DI  $x=2$  IN CUI  $f$  È LIMITATA

VEDO DIMOSTRAZIONE

**OSS**  $f$  NON È GLOBALMENTE LIMITATA MA SOLO LOCALMENTE

## • TEOREMA SUI LIMITE DI FUNZIONI MONOTONE

SI A  $f: \underbrace{I_-(c) \setminus \{c\}}_{\text{INTORNO SINISTRO}} \rightarrow \mathbb{R}$  CON  $c \in \mathbb{R} \cup \{+\infty\}$   $\rightarrow$  SUPPONIAMO CHE  
 $f$  SIA CRESCENTE SU  $I_-(c) \setminus \{c\}$

ALLORA ESISTE  $\rightarrow \lim_{x \rightarrow c^-} f(x)$  • IN PARTICOLARE  $f$  È LIMITATA SU  $I_-(c) \setminus \{c\}$   
 $\lim_{x \rightarrow c^-} f(x) = +\infty$

•  $f$  LIMITATA SU  $I_-(c) \setminus \{c\} \rightarrow \lim_{x \rightarrow c^-} f(x) = l \in \mathbb{R}$  FINITO

IN QUESTO CASO  $l = \sup \{ f(x) : x \in I_-(c) \setminus \{c\} \}$  **\***  
IMMAGINE DI  $f$  SU  $I_-(c) \setminus \{c\}$

SUPPONIAMO  $c \in \mathbb{R}$   $I^+(c) = (c - \delta, c)$

STUDIO  
 → BENE LA DEF DI LIMITE  
 CHE NEI  
 QUOR  $c \in \mathbb{R}$

TESI →  $\forall \epsilon > 0 \exists \delta > 0 : c - \delta < x < c \rightarrow s - \epsilon < f(x) < s + \epsilon$

RICORDIAMO CHE  $S \in \mathbb{R} = \sup I_f \rightarrow$    
 SE È UN MAGGIORANTE DI  $I_f$   
 S È IL PIÙ PICCOLO DEI MAGGIORANTI

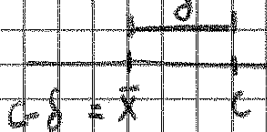
→  $\left\{ \begin{array}{l} y < s, \forall y \in I_f \\ \text{OGNI NUMERO DI } s \text{ NON È UN MAGGIORANTE DI } I_f \end{array} \right.$

• DATO  $\epsilon > 0 \rightarrow \forall x \in I^+(c) \setminus \{c\} : f(x) < s < s + \epsilon$

VERA SEMPRE, PER OGNI  $x \in I^+(c)$

$s - \epsilon < s \rightarrow$  NON È UN MAGGIORANTE DI  $I_f \rightarrow \exists \bar{y} \in I_f : s - \epsilon < \bar{y} < s$

SIA  $\bar{x}$  TALE CHE  $f(\bar{x}) = \bar{y} \rightarrow$  COME  $\delta$  PRENDO LA DISTANZA TRA  $c$  E  $\bar{x}$

SIA  $\delta = c - \bar{x}$   E SIA  $\bar{x}$  TALE  $c - \delta < \bar{x} < c$

$\bar{x} < x$

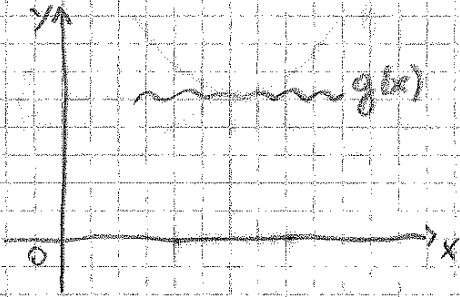
→ USO LA MONOTONIA

CRESCENZA

$f(\bar{x}) < f(x)$

$s - \epsilon < \bar{y} \Rightarrow s - \epsilon < f(x)$

ALLORA ESISTE  $\lim_{x \rightarrow c} g(x)$  E SI HA  $\lim_{x \rightarrow c} g(x) = l$



• DIMOSTRAZIONE

IPOTESI  $\rightarrow$  1.  $\exists I_1(c) : f(x) \leq g(x) \leq h(x), \forall x \in I_1(c), x \neq c$

2.  $\forall \epsilon > 0 \exists I_2(c) : x \in I_2(c), x \neq c \rightarrow l - \epsilon < f(x) < l + \epsilon$

$\forall \epsilon > 0 \exists I_3(c) : x \in I_3(c), x \neq c \rightarrow l - \epsilon < h(x) < l + \epsilon$

TESI  $\rightarrow \lim_{x \rightarrow c} g(x) = l \forall \epsilon > 0 \exists I^*(c) : x \in I^*(c), x \neq c \rightarrow l - \epsilon < g(x) < l + \epsilon$

$$l - \epsilon < f(x) \leq g(x) \leq h(x) < l + \epsilon$$

$x \in I_1(c) \cap I_2(c) \cap I_3(c), x \neq c \rightarrow x \in I^*(c), x \neq c \rightarrow$  POSSO USARE LE 3 DISUGUGLIANZE

$$l - \epsilon < f(x) \leq g(x) \leq h(x) < l + \epsilon$$

• CONCLUSIONE

DATO  $\epsilon > 0$  ESISTE  $I^*(c)$  TALE CHE  $x \in I^*(c), x \neq c \rightarrow l - \epsilon < g(x) < l + \epsilon$

CIOE  $\lim_{x \rightarrow c} g(x) = l$

• APPLICAZIONE

$$f(x) = \frac{\sin x}{x} \quad \lim_{x \rightarrow 0} \frac{\sin x}{x} \quad \lim_{x \rightarrow +\infty} \frac{\sin x}{x}$$

1.  $\lim_{x \rightarrow 0} \frac{\sin x}{x}$

$\lim_{x \rightarrow 0} \sin x = \sin 0 = 0$

$\lim_{x \rightarrow 0} x = 0$

APPLICHIAMO IL TEOREMA DEL CONFRONTO:

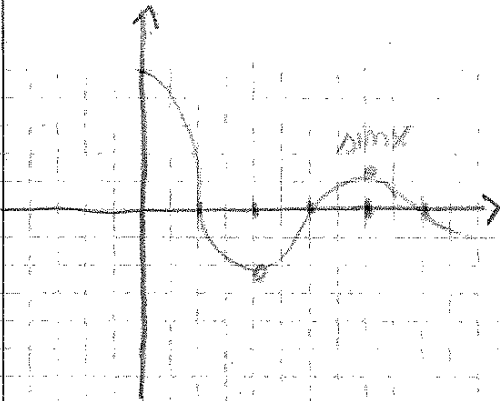
$$-\frac{1}{x} \leq \frac{\sin x}{x} \leq \frac{1}{x}$$

$\downarrow$   $\downarrow$   $\downarrow$   
 $0$   $0$   $0$

GRAFICO QUALITATIVO

$f(x) = \frac{\sin x}{x}$  PARI.

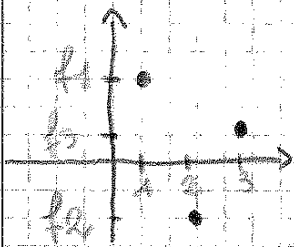
$$-\frac{1}{x} \leq \frac{\sin x}{x} \leq \frac{1}{x}$$



LE SUCCESSIONI

DISCRETO

SONO CASI PARTICOLARI DI FUNZIONI  $\rightarrow f: \mathbb{D} \subset \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{R} \quad m \mapsto f(m) = f_m$



SUCCESSIONE LIMITATA  $\rightarrow \text{Im} f$  LIMITATA IN  $\mathbb{R}$

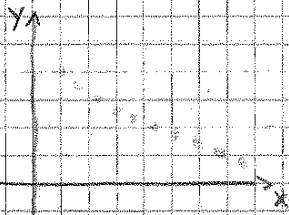
$$\text{Im} f = \{f_1, f_2, f_3, \dots\}$$

SUCCESSIONE CRESCENTE [FUNZIONE  $\forall x, y \in \mathbb{D}: x < y \Rightarrow f(x) < f(y)$ ]

$$\forall m, n \in \mathbb{N} \quad m < n \rightarrow f(m) < f(n)$$

QUESTA DEFINIZIONE È EQUIVALENTE A RICHIEDERE CHE:  $f_m < f_{m+1} \quad \forall m \in \mathbb{N}$   
(DOMINIO DISCRETO)

$$a_m = \frac{1}{m}, m \in \mathbb{N}$$



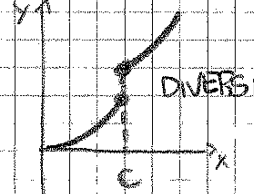
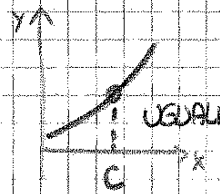
$a_x$  È CONVERGENTE  $\lim_{m \rightarrow +\infty} \frac{1}{m} = 0$   $\text{Im } a_m = \left\{ 1, \frac{1}{2}, \frac{1}{3}, \frac{1}{4}, \dots \right\}$

È LIMITATA QUINDI  $a_m$  È GLOBALMENTE LIMITATA

• TEOREMA SUI LIMITI DI SUCCESIONI MONOTONE

(FUNZIONI)  $f: I \setminus \{c\} \rightarrow \mathbb{R}$  MONOTONA  $\Rightarrow$   $\exists$  (FINITO O INFINITO)  $\rightarrow$

$$\lim_{x \rightarrow c^+} f(x), \lim_{x \rightarrow c^-} f(x)$$



SI A  $a: \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{R}$  MONOTONA  $\Rightarrow \exists \lim_{m \rightarrow +\infty} a_m$  (FINITO O INFINITO)

IN PARTICOLARE  $a_m$  LIMITATA MONOTONA  $\Rightarrow \lim_{m \rightarrow +\infty} a_m$  FINITO CIOÈ  $a_m$  CONVERGENTE  $\rightarrow$

$a_m$  ILLIMITATA, MONOTONA  $\rightarrow \lim_{m \rightarrow +\infty} a_m$  INFINITO CIOÈ  $a_m$  DIVERGENTE

• ESEMPIO IMPORTANTE  $\Delta \rightarrow a_m = \left(1 + \frac{1}{m}\right)^m, m \in \mathbb{N}$  CONVERGE? DIVERGE? MONOTONA? LIMITATA?

SI PUÒ DIMOSTRARE CHE  $a_m$  È CRESCENTE,  $a_m$  È LIMITATA  $\Rightarrow a_m$  È CONVERGENTE, CIOÈ ESISTE FINITO IL  $\lim_{m \rightarrow +\infty} \left(1 + \frac{1}{m}\right)^m \stackrel{\text{DEF.}}{=} e$

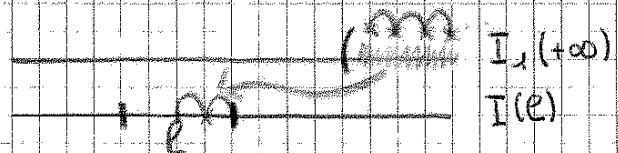
SI PUÒ DIMOSTRARE CHE  $e$  È IRRAZIONALE  $\rightarrow$  LA CONVERGENZA DI  $a_m$  AL NUMERO  $e$  È MOLTO LENTA; QUESTA SUCCESIONE NON È USATA NEL CALCOLO EFFETTIVO DI  $e$   $\rightarrow$  PER IL CALCOLO

APPROSSIMATO DI  $e$  SI USA UNA DIVERSA SUCCESIONE  $\rightarrow b_0 = 1, b_1 = 1 + 1, b_2 = 1 + 1 + \frac{1}{2!}, b_3 = 1 + 1 + \frac{1}{2!} + \frac{1}{3!}, b_m = 1 + 1 + \frac{1}{2!} + \frac{1}{3!} + \dots + \frac{1}{m!}$

• CONFRONTO TRA LIMITI DI FUNZIONI E LIMITI DI SUCCESIONI

1° CASO  $\rightarrow f: I(+\infty) \rightarrow \mathbb{R} \quad c = +\infty \quad \lim_{x \rightarrow +\infty} f(x) = l \in \mathbb{R} \quad \forall \epsilon \in ]0, +\infty[ \exists I_\epsilon(+\infty) \forall x \in \mathbb{R}$

$$x \in I_\epsilon(+\infty) \Rightarrow f(x) \in I_\epsilon(l)$$



PASSANDO ALLA SUCCESIONE  $f(m) \Rightarrow$  SI HA  $\lim_{m \rightarrow +\infty} f(m) = e$  IN SOSTANZA  $\rightarrow$

$$\lim_{x \rightarrow +\infty} f(x) = e$$

CONTINUA

$$\lim_{m \rightarrow +\infty} f(m) = e$$

DISCRETA

QUESTO SI USA NEL CALCOLO DEI LIMITI DI SUCCESIONI



DIMOSTRAZIONE  $\rightarrow$  SE PER ASSURDO ESISTESSE  $\lim_{x \rightarrow c} f(x) = l \rightarrow$  SI DOVREBBE AVERE  
 $\lim_{m \rightarrow +\infty} f(a_m) = l = \lim_{m \rightarrow +\infty} f(b_m)$  CONTRARIAMENTE ALL'IPOTESI.

ESEMPIO: DIMOSTRIAMO FORMALMENTE CHE  $\lim_{x \rightarrow +\infty} \sin x \nexists$

AD ESEMPIO SUCCESSIONE DEGLI ZERI DI  $f \rightarrow a_m = m\pi \rightarrow +\infty \quad f(a_m) = 0 \rightarrow 0$

SUCCESSIONE DEI PUNTI DI MINIMO DI  $f \rightarrow b_m = \frac{3}{a}\pi + 2m\pi$

$f(b_m) = -1 \rightarrow -1 \Rightarrow \lim_{x \rightarrow +\infty} \sin x \nexists$

ESEMPIO  $\rightarrow \lim_{x \rightarrow 0^+} \cos \frac{1}{x} = \nexists$  L'ARGOMENTO DEL COS TENDE A  $+\infty$

DIMOSTRAZIONE  $\rightarrow$  CERCHIAMO I PUNTI IN CUI  $\rightarrow \cos \frac{1}{x} = 1$  E  $\cos \frac{1}{x} = -1$

$\cos \frac{1}{x} = -1 \quad y = \frac{1}{x} \quad \cos y = -1 \quad y = 2m\pi + \pi \quad \frac{1}{x} = 2m\pi + \pi$

$x = \frac{1}{2m\pi} = a_m \rightarrow 0 \quad f(a_m) = 1 \xrightarrow{m \rightarrow +\infty} 1$

$x = \frac{1}{2\pi m + \pi} = b_m \rightarrow 0 \quad f(b_m) = -1 \xrightarrow{m \rightarrow +\infty} -1$

ES.  $\lim_{x \rightarrow 0^+} x \cos \frac{1}{x} \rightarrow$  ESISTE E FA ZERO!

$\lim_{x \rightarrow 0^+} e^x \cos \frac{1}{x} \rightarrow$  IL LIMITE NON ESISTE

PROVIAMO CHE  $\lim_{x \rightarrow 0^+} x \cos \frac{1}{x} = 0$  SI USA IL TEOREMA DEL CONFRONTO

$-1 \leq \cos \frac{1}{x} \leq 1$  MOLTIPLICHIAMO PER  $x \quad -x \leq \cos \frac{1}{x} \cdot x \leq x$  SE  $x \rightarrow 0^+$

$\Rightarrow \lim_{x \rightarrow 0^+} x \cos \frac{1}{x} = 0$

OSS: IL TEOREMA SI BASA SULL'IPOTESI DI CONTINUITÀ DI  $f$  SU  $[a, b]$ , SENZA QUESTA IPOTESI LA TESI POTREBBE ESSERE FALSA  $\rightarrow$  QUESTO NON SIGNIFICA CHE LA CONTINUITÀ SIA UNA CONDIZIONE NECESSARIA PER L'ESISTENZA DI UNO ZERO  $\rightarrow$  SENZA DI ESSA POTREBBERO NON ESISTERE DEGLI ZERI OPPURE POTREBBE COUNQUE ESISTERE UNO ZERO.

• NELL'ESEMPIO INIZIALE PER DIMOSTRARE L'ESISTENZA DI UNA SOLUZIONE, BASTA APPLICARE IL TEOREMA DI ESISTENZA DEGLI ZERI A:

$$f(x) = x + e^x \text{ SU } [-1, 0]$$

VERIFICA DELLE IPOTESI

1.  $f$  CONTINUA SU  $[-1, 0]$   $\rightarrow$  VERO

2.  $f(-1) f(0) < 0$   $\rightarrow$  VERO

$\Rightarrow f$  HA ALMENO UNO ZERO SU  $[-1, 0]$ , INOLTRE  $f$  È STRETTAMENTE MONOTONA E QUINDI LO ZERO È UNICO.

• CONCLUSIONE  $\rightarrow$  L'EQUAZIONE  $x + e^x = 0$  HA UN'UNICA SOLUZIONE E QUESTA SOLUZIONE APPARTIENE ALL'INTERVALLO  $[-1, 0]$

OSS: LA TESI SIGNIFICA CHE  $[f(a), f(b)] \subset \text{im} f$

OSS: VALGONO LE STESSA OSSERVAZIONI SULL'IPOTESI DI CONTINUITÀ DI  $f$  FATTE NEL CASO DI TEOREMA DI ESISTENZA DEGLI ZERI.

OSS: IL TEOREMA DI ESISTENZA DEGLI ZERI È UN CASO PARTICOLARE.

→ SE  $f(a) < 0$  E  $f(b) > 0$  ALLORA QUESTO TEOREMA Afferma CHE  $f$  ASSUME TUTTI I VALORI TRA  $f(a) < 0$  E  $f(b) > 0$  IN PARTICOLARE ASSUME IL VALORE 0 →  $f$  HA UNO ZERO.

**DIMOSTRAZIONE**

SUPPONIAMO  $f(a) < f(b)$  E SIA  $\bar{y}$  TALE CHE  $f(a) < \bar{y} < f(b)$  → DOBBIAMO DIMOSTRARE CHE ESISTE  $\bar{x} \in (a, b)$  TALE CHE  $\bar{y} = f(\bar{x})$  →  $\bar{y} - f(\bar{x}) = 0$

BASTA PROVARE CHE →  $g(x) = \bar{y} - f(x)$  HA UNO ZERO SU  $(a, b)$  →

APPLICHIAMO IL TEOREMA DI ESISTENZA DEGLI ZERI A  $g$  SU  $[a, b]$  → CONTROLLIAMO SE LE IPOTESI SONO SODDISFATTE:

1)  $g$  CONTINUA SU  $[a, b]$  (VERO PERCHÉ  $f$  È CONTINUA SU  $[a, b]$  PER IPOTESI)

2)  $g(a) \cdot g(b) < 0$  VERO PERCHÉ  $g(a) = \bar{y} - f(a) > 0$   $g(b) = \bar{y} - f(b) < 0$



ESISTE  $\bar{x} \in [a, b]$  TALE CHE  $g(\bar{x}) = 0$

**DERIVABILITÀ E CONTINUITÀ**

$c \in \mathbb{R}$   $f: (c-\varepsilon, c+\varepsilon) \rightarrow \mathbb{R}$   $f(c)$   $\lim_{x \rightarrow c} f(x)$

$f$  È CONTINUA IN  $c$  SE  $\lim_{x \rightarrow c} f(x) = f(c)$  o  $\lim_{x \rightarrow c} (f(x) - f(c)) = 0$

$f$  È DERIVABILE IN  $c$  SE ESISTE FINITO IL

$$\lim_{x \rightarrow c} \frac{f(x) - f(c)}{x - c}$$

TEOREMA → SE  $f$  È DERIVABILE IN  $x=c$ , ALLORA  $f$  È CONTINUA IN  $x=c$

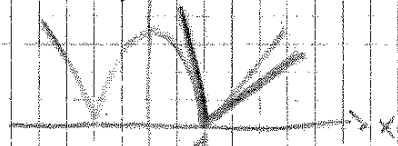
DIMOSTRAZIONE →  $\lim_{x \rightarrow c} (f(x) - f(c)) = \lim_{x \rightarrow c} \left( \frac{f(x) - f(c)}{x - c} \cdot (x - c) \right) = f'(c) \cdot 0 = 0$

$f$  DERIVABILE IN  $x=c$  →  $f$  CONTINUA IN  $x=c$

DERIVABILITÀ È UNA CONDIZIONE SUFFICIENTE PER LA CONTINUITÀ → LA CONTINUITÀ È UNA CONDIZIONE NECESSARIA PER LA DERIVABILITÀ.

IN GENERALE NON È VERO CHE  $f$  CONTINUA IN  $x=c$  →  $f$  DERIVABILE IN  $x=c$

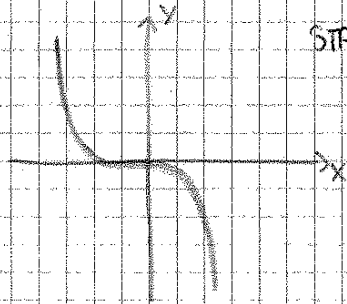
$f(x) = |x^2 - 1|$ ,  $c=1$



$f$  CONTINUA IN  $x=1$   
 $f$  NON DERIVABILE IN  $x=1$

DES: NON È VERO IN GENERALE CHE  $f$  STRETTAMENTE CRESCENTE SU  $(a, b) \rightarrow f' > 0$  SU  $(a, b)$

ESEMPIO:  $f(x) = -x^3$  SU  $\mathbb{R}$



STRETTAMENTE DECRESCENTE SU  $\mathbb{R}$  MA NON È VERO CHE

$$f'(x) < 0 \quad \forall x \in \mathbb{R} \quad [f'(0) = 0]$$

• IN GENERALE VALE SOLO  $f$  STRETTAMENTE DECRESCENTE SU  $(a, b) \rightarrow f' < 0$  SU  $(a, b)$

• ESEMPIO  $\rightarrow$  DETERMINARE I MAX E MIN DI  $f(x) = xe^x$

$D_f = \mathbb{R}$  CERCO I PUNTI STAZIONARI PERCHÉ MAX E MIN NON POSSONO ESSERE ESTREMI ( $D = \mathbb{R}$ ) E  $f$  È SEMPRE DERIVABILE

$$f'(x) = e^x + xe^x = e^x(1+x) \quad \forall x \in \mathbb{R} \quad f'(x) = 0 \quad e^x(1+x) = 0$$

PUNTO STAZIONARIO  $\rightarrow x = -1$

• BISOGNA APPLICARE IL TEST DI MONOTONIA  $\rightarrow$  STUDIO LA MONOTONIA DI  $f \rightarrow$  STUDIO IL SEGNO DI  $f'$   $\rightarrow f'(x) > 0 \rightarrow (1+x)e^x > 0 \quad x > -1$

$$f'(x) > 0 \text{ su } (-1; +\infty)$$

$$f'(x) < 0 \text{ su } (-\infty; -1)$$

$\Rightarrow f$  CRESCENTE DOPO  $-1$  E DECRESCENTE PRIMA DI  $-1$

$x = -1$  PUNTO DI MINIMO PER  $f$

GRAFICO  $\rightarrow xe^x$

$$\lim_{x \rightarrow +\infty} xe^x = +\infty$$

$$\lim_{x \rightarrow -\infty} xe^x = 0$$

$e^{-\infty} = 0$   
 $\downarrow$  POICHÉ PREDOMINA L'ESPOENZIALE

