

1) Calcoliamo:

$$\begin{aligned}\frac{\partial f}{\partial x_1} &= a_{11}x_1 + \frac{1}{2}(a_{12}+a_{21})x_2 + \frac{1}{2}(a_{13}+a_{31})x_3 - b_1 = 0 \\ &= a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + a_{13}x_3 - b_1 = 0\end{aligned}\quad (\text{perché } A \text{ è simmetrica})$$

$$\frac{\partial f}{\partial x_2} = a_{12}x_1 + a_{22}x_2 + a_{23}x_3 - b_2 = 0$$

$$\frac{\partial f}{\partial x_3} = a_{13}x_1 + a_{23}x_2 + a_{33}x_3 - b_3 = 0$$

Quindi: $\nabla f(x) = 0 \Leftrightarrow A\underline{x} = \underline{b}$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x_1^2} = a_{11} \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_2} = a_{12} \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_3} = a_{13}$$

e in generale $\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} = a_{ij}$.

Quindi: $H = A$.

Se A è non-singolare, allora si ha 1 e 1 sola soluzione di $A\underline{x} = \underline{b}$, data da $\underline{x}_0 = A^{-1}\underline{b}$.

Se A è def. positiva (cioè lo tutti autovalori > 0) allora \underline{x}_0 è minimo. Se A è def. negativa, allora \underline{x}_0 è massimo, e A è indefinito, \underline{x}_0 è sella.

2) I punti estremi vincolati stanno tra i valori estremi della funzione $L = f + \lambda g$; questi corrispondono agli \underline{x}_0 del vincolo, c. $\nabla f(\underline{x}_0)$ è multiplo di $\nabla g(\underline{x}_0)$.

Come visto nel punto 1),

$$\nabla f(\underline{x}_0) = A\underline{x}_0,$$

e inoltre $\nabla g(\underline{x}_0) = \underline{x}_0$

Quindi: $\nabla f(\underline{x}_0) = \alpha \nabla g(\underline{x}_0)$

$\Leftrightarrow A\underline{x}_0 = \alpha \underline{x}_0$, cioè \underline{x}_0 è autovettore per A .

Se calcoliamo $f(\underline{x}_0) = \frac{1}{2} \underline{x}_0^T A \underline{x}_0 = \frac{1}{2} \underline{x}_0^T \underline{x}_0 = 1$

perché $g(\underline{x}_0) = \frac{1}{2} \underline{x}_0^T \underline{x}_0 - 1 = 0$.

Quindi il minimo vincolato si ha per gli autovettori che corrispondono al minimo autovalore, il max vincolato per quelli che corrispondono al max autovalore.

Se A ha autovettori definiti, $\lambda_1 < \lambda_2 < \lambda_3$,
il min si ha per $\pm \underline{x}_1$, dove $A \underline{x}_1 = \lambda_1 \underline{x}_1$, $\|\underline{x}_1\|=1$,
il max si ha per $\pm \underline{x}_3$, dove $A \underline{x}_3 = \lambda_3 \underline{x}_3$.

Se $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$ si ha quindi che il min è preso in $(\pm 1, 0, 0)$, il max in $(0, 0, \pm 1)$.

3) Il dominio di F^2 è $D = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid |x| < a\}$,
 D è dominio convesso, quindi supp. convesso.

Dovrà quindi verificare l'uguaglianza delle derivate miste.

$$\frac{\partial F_1}{\partial y} = \frac{2xy}{\sqrt{a^2 - x^2}} = \frac{\partial F_2}{\partial x} = \frac{-2y(-2x)}{2\sqrt{a^2 - x^2}}$$

Una potenziale serie:

$$f(x, y) = -y^2 \sqrt{a^2 - x^2}$$

4) In coordinate cilindriche:

$$\text{Vol } D(a, a) = 2 \int_0^{2\pi} d\theta \int_0^a dg \int_0^{\sqrt{a^2 - g^2}} g dz =$$

$$= 4\pi \int_0^Q \rho \sqrt{r^2 - \rho^2} \, d\rho = 4\pi \left[-\frac{1}{3} (r^2 - \rho^2)^{\frac{3}{2}} \right]_0^Q =$$

$$= \frac{4\pi}{3} \left(r^3 - (r^2 - Q^2)^{\frac{3}{2}} \right)$$

5) c) Punkte $B_1 \equiv (1, 0, 0)$, $B_2 \equiv (0, 1, 0)$, $B_3 \equiv (0, 0, 1)$
 Infeld: $\text{distanz}(AB_i) = 1$ umraukte, $\text{au\ss}er$
 $\text{distanz}(B_i B_j) = \sqrt{2}$.

b)

C_{ij}	E	$2C_3$	$3\sigma_v$
θ	0	$\frac{\sqrt{3}}{3}$	0
$2\cos\theta \pm 1$	3	0	1
u_n	4	1	2
$\chi(R)$	12	0	2

$$a_1 = \frac{1}{6} (12 \cdot 1 + 0 \cdot 1 + 3 \cdot 2 \cdot 1) = 3$$

$$a_2 = \frac{1}{6} (12 \cdot 1 + 0 \cdot 1 + 3 \cdot 2 \cdot (-1)) = 1$$

$$a_3 = \frac{1}{6} (12 \cdot 2 + 0 \cdot (-1) + 3 \cdot 2 \cdot (0)) = 4$$

$$\Gamma = 3 A_1 + A_2 + 4 B$$