

Università di Trento – Dip. di Matematica
CdL in Matematica

Diario del Corso di Analisi Matematica A - a.a. 2020/21
Prof. Anneliese Defranceschi

MOD 2

23/02/21 (2 ore): Introduzione al secondo modulo: orario lezioni/esercitazioni, tutorato, sito web
Programma del secondo modulo (in grandi linee).

Concetti base dello spazio vettoriale \mathbf{R}^n : vettori, rappresentazione grafica dei punti nel piano per $n=2$ (nello spazio per $n=3$). struttura di spazio vettoriale, la base canonica e varie scritture degli elementi di \mathbf{R}^n (\mathbf{R}^2 , \mathbf{R}^3). Lo spazio vettoriale \mathbf{C}^n .

Norme (spazi vettoriali normati). Es. in \mathbf{R}^n : $\|\cdot\|_\infty$, $\|\cdot\|_1$, $\|\cdot\|_2$ (norma euclidea o pitagorica). Es. in $C^0([a,b])$: $\|\cdot\|_\infty$, $\|\cdot\|_1$, $\|\cdot\|_2$ (norma euclidea o pitagorica). Es. $R([a,b])$ con $\|\cdot\|_1$ non è uno spazio vettoriale normato.

Nota 1Lez(2) Pag. 1-6

25/02/21 (2 ore): Palla unitaria (chiusa/aperta) in uno spazio normato. E' un insieme convesso.
Esempi: le palle unitarie in \mathbf{R}^2 relative alle norme $\|\cdot\|_\infty$, $\|\cdot\|_1$, $\|\cdot\|_2$.

La palla unitaria in $(C^0([a,b]), \|\cdot\|_\infty)$. Norme equivalenti.

Prodotti scalari (spazi vettoriali pre-hilbertiani o euclidei). Esempi. Disuguaglianza di Cauchy-Schwarz. Disuguaglianza di Minkowski. Corollari: $(\mathbf{R}^n, \|\cdot\|_2)$ e $(C^0([a,b]), \|\cdot\|_2)$ risultano spazi normati. Angolo tra due vettori e vettori ortogonali. Vettori ortogonali e il "teorema di Pitagora". Identità del parallelogramma (tale identità caratterizza gli spazi vettoriali a prodotto scalare fra gli spazi normati).

Lo spazio normato $(\mathbf{R}^n, \|\cdot\|_p)$ per $1 < p < +\infty$ (disuguaglianza di Hölder – vista ad Esercitazione 13 MOD1 - disuguaglianza di Minkowski per la norma $\|\cdot\|_p$). La norma $\|\cdot\|_p$ non soddisfa l'identità del parallelogramma.

Tutte le norme $\|\cdot\|_p$ per $1 < p < +\infty$ in \mathbf{R}^n sono fra loro equivalenti.

Distanze (spazi metrici). Sottospazio metrico. In ogni spazio vettoriale normato è definito in modo naturale una distanza: $d(x,y) = \|\mathbf{x}-\mathbf{y}\|$.

Esempi. Metrica discreta. Es. in \mathbf{R}^n : d_∞ , d_1 , d_2 (distanza euclidea o pitagorica); Es. in $C^0([a,b])$: d_∞ (metrica uniforme), d_1 (metrica integrale), d_2 (metrica lagrangiana). In \mathbf{R}^2 la metrica delle valli o del taxista.

Nota 2Lez(2) Pag. 7-19

02/03/21 (2 ore): Metriche equivalenti in uno spazio metrico. Metriche equivalenti in \mathbf{R}^2 .

Intorni sferici e non. Significato delle distanze equivalenti (inclusione degli intorni sferici). Convergenza di una successione in uno spazio metrico.

Elementi base di topologia in \mathbf{R}^n . Definizione di intorno sferico $B_r(\mathbf{x}_0)$ in \mathbf{R}^n ; motivazione della nozione di intorno di un punto come sottoinsieme contenente $B_r(\mathbf{x}_0)$: a partire dalla verifica della continuità di una funzione in un punto. Continuità mediante gli intorni; cenno alla nozione di spazio topologico.

Punti interni (insieme dei punti interni), punti esterni, punti di frontiera (l'insieme punti di frontiera). Punti di accumulazione, punto isolato.

L'insieme parte interna (o l'interno) e insieme frontiera per la palla aperta e per

la palla chiusa in \mathbf{R}^n . Proprietà dell'insieme interno e dell'insieme frontiera. Esempi.

Insiemi **aperti**, insiemi **chiusi**. Oss. L'**interno** (o detta anche parte interna) di un insieme è un aperto, la frontiera è un insieme chiuso. Esempi.

Unione/intersezione di famiglie di aperti/chiusi.

Caratterizzazione degli insiemi chiusi di \mathbf{R}^m (E è chiuso se e solo se il limite di ogni successione convergente in \mathbf{R}^m appartiene a E).

Nota 3Lez(2) Pag. 20-31

04/03/21 (2 ore): Ripresa della dim. lasciata incompleta.

Altre due caratterizzazioni degli insiemi chiusi di \mathbf{R}^n (E è chiuso se e solo se contiene la sua frontiera; E è chiuso se e solo se contiene i suoi punti di accumulazione). La **chiusura** di E; alcune sue proprietà. Esempi. La chiusura di E è il più piccolo chiuso contenente E. La chiusura di E è uguale all'intersezione di tutti i chiusi contenenti E. Sottoinsiemi densi. Q è denso in \mathbf{R} .

Insiemi limitati in uno spazio metrico, in \mathbf{R}^n . Diametro di un insieme.

Complementi sulle successioni in R (in \mathbf{R}^m). Sottosuccessioni. **Teorema di Bolzano-Weierstrass**: Ogni successione limitata in \mathbf{R}^m ammette una sottosuccessione convergente (dim. metodo della bisezione). Corollario (sempre di Bolzano-Weierstrass): Ogni insieme infinito e limitato ammette un punto di accumulazione. Esempi.

Nota 4Lez(2) Pag. 32-41

09/03/21 (2 ore): **Teorema di Heine-Borel**: Un sottoinsieme E di \mathbf{R}^m è chiuso e limitato se e solo se ogni successione in E ammette una sottosuccessione convergente a un elemento di E. **Insiemi compatti**.

Successioni di Cauchy in \mathbf{R}^m (in R). **Teorema**: Una successione in R è convergente se e solo se è una successione di Cauchy (dim.) Vale anche in \mathbf{R}^m Spazi metrici completi. \mathbf{R} è uno spazio metrico completo (lo è anche \mathbf{R}^m). Q non è completo! (la successione $(1+1/n)^n$ in Q è di Cauchy, ma il suo limite è in $\mathbf{R} \setminus Q$).

Limite inferiore (minimo limite) e limite superiore (massimo limite). Essi esistono per ogni successione in R.

Teorema: Per ogni successione limitata $(x_n)_n$, il limite inferiore $\liminf x_n$ e il limite superiore $\limsup x_n$ sono finiti e $\liminf x_n \leq \limsup x_n$.

Una caratterizzazione del limite inferiore e del limite superiore, se finiti.

Nota 5Lez(2) Pag. 42-50

11/03/21 (2 ore): Una caratterizzazione del limite inferiore e del limite superiore, se finiti. Esercizi.

Sottosuccessioni e limite inferiore e limite superiore. Teorema: Una successione $(x_n)_n$ è convergente a un limite l se e solo se $\liminf x_n = \limsup x_n = l$ (senza dim.)

Funzioni da \mathbf{R}^n in R. (Funzioni da \mathbf{R}^n in \mathbf{R}^m con m=1)

Generalità. Funzioni da \mathbf{R}^n in R (funzioni di più variabili a valori reali (o scalari)): esempi; insieme di definizione. Rappresentazione grafica (n=2). Curve di livello (n=2). Insieme di livello (n=3; superfici). Funzioni radiali. Esempi.

Funzione positiva/negativa/nulla; limitatezza superiore/inferiore; estremo superiore/inferiore; massimo/minimo; punti di massimo/minimo; punti di massimo locale/minimo locale. Esercizi.

16/03/21 (2 ore): Esercizio (segno, limitatezza, punti di max/min loc. per una funzione f da \mathbf{R}^2 in \mathbf{R}).

Limiti e continuità (Funzioni da \mathbf{R}^n in \mathbf{R}^m con $m \geq 1$)

Ripasso dei concetti di limite e continuità per funzioni f da X sottoinsieme di \mathbf{R} in \mathbf{R} . Gli intorni in \mathbf{R} esteso e la definizione unificata di limite.

Quale “limite” si riesce a “estendere” al caso di funzioni di più variabili (a valori vettoriali)?

Funzioni da \mathbf{R}^n in \mathbf{R}^m con $m \geq 1$: qualche esempio (successioni a valori in \mathbf{R}^m , curve, proiezione sulla sfera di raggio 1).

Definizione di *limite finito* per funzioni da \mathbf{R}^n in \mathbf{R}^m . L'esistenza del limite \mathbf{l} in \mathbf{R}^m per f da \mathbf{R}^n in \mathbf{R}^m è equivalente all'esistenza del limite l_i per f_i da \mathbf{R}^n in \mathbf{R} per ogni $i=1,\dots,m$ (limiti per componenti). Unicità del limite e proprietà algebriche del limite (somma e prodotto per uno scalare). Limite di una funzione composta.

Continuità puntuale (globale) per funzioni f da \mathbf{R}^n in \mathbf{R}^m . La continuità di f da \mathbf{R}^n in \mathbf{R}^m equivale alla continuità delle componenti.

La somma e la composizione di funzioni continue sono funzioni continue. Le funzioni proiezioni sono continue. Esempi di funzioni continue.

Calcolo del limite di due funzioni in due variabili a valori reali (nella forma indeterminata 0/0) usando la definizione.

Nota 7Lez(2) Pag. 70-79

18/03/21 (2 ore): Limite delle restrizioni (per congetturare un limite; per dimostrare che un limite non esiste). Esercizi. Teorema ponte per funzioni da \mathbf{R}^n in \mathbf{R}^m (limite e limite per successioni; dim.). Esercizio. Corollario (continuità in un punto e ‘continuità sequenziale’).

Estensione di *limite finito su domini illimitati* per funzioni da \mathbf{R}^n in \mathbf{R}^m

Estensione di *limite finito (+∞, -∞)* per x tendente a x_0 (su insiemi illimitati) per funzioni da \mathbf{R}^n in \mathbf{R} . L'unione di \mathbf{R}^n e $\{\infty\}$. Definizione unificata di limite.

Per funzioni da \mathbf{R}^n in \mathbf{R} valgono ancora i seguenti risultati riguardanti il limite: limitatezza locale; permanenza del segno; proprietà algebriche (somma, prodotto..); forme indeterminate; teorema del confronto.

Per funzioni da \mathbf{R}^n in \mathbf{R} valgono ancora i seguenti risultati: teorema della permanenza del segno per funzioni continue, continuità delle operazioni algebriche. Estensione continua.

Calcolo di limiti in due variabili. Uso delle coordinate polari nel calcolo di limiti in \mathbf{R}^2 .

Nota 8Lez(2) Pag. 80-94

23/03/21 (2 ore): Ancora un esercizio sui limiti e continuità (estensione continua).

Teoremi generali per funzioni continue da \mathbf{R}^n in \mathbf{R}^m :

Caratterizzazione globale della continuità per funzioni \mathbf{R}^n in \mathbf{R}^m : la controimmagine di ogni aperto (chiuso) in \mathbf{R}^m è un aperto (chiuso) di \mathbf{R}^n .

Gli intorni (aperti, chiusi) in E, sottoinsieme di \mathbf{R}^n . Topologia indotta.

Caratterizzazione globale della continuità per funzioni da E sottoinsieme di \mathbf{R}^n in \mathbf{R}^m .

Segmenti, (spezzate) poligonali in \mathbf{R}^n . Insiemi di \mathbf{R}^n connessi per poligonali.

Insiemi convessi a confronto.

Funzioni continue da A sottoinsieme di \mathbf{R}^n in \mathbf{R} , con A connesso per poligoni: l'immagine $f(A)$ è un intervallo; corollario: **teorema di esistenza degli zeri**.

Funzioni continue da K sottoinsieme di \mathbf{R}^n in \mathbf{R}^m , con K compatto: l'immagine $f(K)$ è un insieme compatto.

Nota 9Lez(2) Pag. 95-102

25/03/21 (2 ore): **Teorema di Weierstrass** per funzioni continue definite su un compatto a valori in \mathbf{R} e qualche applicazione.

Funzioni uniformemente continue. Esempi di funzioni u.c. e non.
Teorema di Heine-Cantor. Funzioni lipschitziane e uniforme continuità.

Calcolo differenziale per funzioni da \mathbf{R}^n in \mathbf{R} .

Derivate direzionali e derivate parziali. Significato geometrico delle derivate direzionali. Qualche esempio. **Gradiente.**

Nota 10Lez(2) Pag. 103-118

Interruzione Didattica 26/03-06/04 (sessione d'esami straordinaria – Pasqua)

08/04/21 (2 ore): Derivate direzionali e derivate parziali. Esercizi.

Gradiente (interpretazione direzione di massima crescita con esempi).

Regolarità: Derivate direzionali e continuità (la derivabilità lungo qualsiasi direzione non implica la continuità).

Differenziabilità equivalente a derivabilità per $n=1$.

Differenziabilità di f in un punto per $n \geq 2$. **Differenziale.**

Teorema: differenziabilità implica continuità, differenziabilità implica derivabilità in tutte le direzioni, vale la formula che lega la derivata direzionale al gradiente: $D_v f(x) = \langle \text{grad}f(x), v \rangle$. (non dim.).

Direzioni di massima e minima crescita di una funzione differenziabile. Piano tangente ed interpretazione geometrica della differenziabilità. Vettore normale al grafico di f .

Nota 11Lez(2) Pag. 119-132

13/04/21 (2 ore): **Teorema:** differenziabilità implica continuità, differenziabilità implica derivabilità in tutte le direzioni, vale la formula che lega la derivata direzionale al gradiente: $D_v f(x) = \langle \text{grad}f(x), v \rangle$. (dim).

Direzioni di massima e minima crescita di una funzione differenziabile. Piano tangente ed interpretazione geometrica della differenziabilità. Vettore normale al grafico di f . Equazione parametrica della retta ortogonale al piano tangente al grafico di f in un punto (di differenziabilità). Esercizi.

Differenziale di somma, prodotto, quoziente.

Teorema del differenziale totale (cond. suff. per la differenziabilità) (dim.). Lo spazio vettoriale delle funzioni $C^0(A)$, con A sottoinsieme in \mathbf{R}^n . Lo spazio vettoriale delle funzioni $C^1(A)$, con A aperto in \mathbf{R}^n .

Oss: f in $C^1(A)$ implica f differenziabile in A (implica f continua in A e derivabile lungo ogni direzione).

Esercizio: studio della continuità, derivabilità, differenziabilità di una funzione in \mathbf{R}^2 .

Nota 12Lez(2) Pag. 133-142

15/04/21 (2 ore): Es.2, Es.3 (pubblicati alla fine 12Lez(2)): studio della continuità, derivabilità, differenziabilità di una funzione in \mathbf{R}^2 .

Teoremi generali per funzioni differenziabili da \mathbf{R}^n in \mathbf{R} .

Teorema di Rolle. Teorema del valor medio o di Lagrange. Se una funzione ha differenziale nullo (gradiente nullo) in un insieme aperto, connesso per poligonali, allora essa è costante.

Teorema di derivazione per funzioni composte ($\mathbf{R} \rightarrow \mathbf{R}^n \rightarrow \mathbf{R}$) (solo enunciato).
Nota 13Lez(2) Pag. 143-148

17/04/21 (3 ore): Terza Prova Intermedia

20/04/21 (2 ore): **Teorema di derivazione per funzioni composte ($\mathbf{R} \rightarrow \mathbf{R}^n \rightarrow \mathbf{R}$) (dim).**
Esercizi.

Integrali dipendenti da un parametro (funzioni definite mediante integrali): continuità e derivabilità (e formula di derivazione) della funzione integrale (dim. entrambe). Esercizio.

Derivate di ordine superiore (derivate parziali seconde pure e miste oppure derivate parziali di ordine 2 pure e miste). Derivate parziali di ordini superiori a 2: es. derivate parziali di ordine 3. Esercizio.

Nota 14Lez(2) Pag. 149-155

22/04/21 (2 ore): Ancora qualche esercizio di derivazione. Derivate parziali di ordine $|\alpha|$. Gli spazi vettoriali su \mathbf{R} delle funzioni $C^k(A)$, $C^\infty(A)$ (A aperto in \mathbf{R}^n).

Teorema di Schwarz (per $n=2$; cond. suff. per l'inversione dell'ordine nelle derivate seconde miste) (dim.) Estensioni a n -variabili; a ordini superiori.
Matrice hessiana relativa a f (simmetrica se f in $C^2(A)$).

L'operatore differenziale laplaciano. Funzioni armoniche. Esempi.

(Foglio Es_8_(2)_19-23_04: Insieme conico; funzione positivamente omogenea; teorema di Eulero)

Nota 15Lez(2) Pag. 156-161

27/04/21 (2 ore): Formula di Taylor di ordine n con il resto di Peano (con il resto di Lagrange) per una funzione in una variabile.

Formula di Taylor di ordine n con il resto di Lagrange (di Peano) per una funzione di più variabili (dim. nel caso di una funzione di due variabili).

Differenziale secondo e matrice hessiana.

Calcolo di un polinomio di Taylor (di ordine 2) usando la definizione e di un polinomio di Taylor (di ordine 3) usando lo sviluppo della funzione seno in 0.

Nota 16Lez(2) Pag. 162-170

29/04/21 (2 ore): Es: polinomio di Taylor; calcolo di un limite.

Ottimizzazione delle funzioni da \mathbf{R}^n in \mathbf{R} : **Estremi liberi.**

Punti di massimo e minimi locali (relativi)/globali (assoluti), stretti. Punti di sella. Esempi. Studio del segno di una funzione per la determinazione della natura di un suo punto critico.

Cond. necessaria (del primo ordine) per un estremo locale interno di una funzione derivabile: punto critico (o stazionario) (**teorema di Fermat**).

Caso $n=1$: Cond. necessaria (del secondo ordine) per un punto estremo locale

Caso $n=1$: Cond. sufficiente (del secondo ordine) affinché un punto critico di una funzione di classe C^2 sia un punto di estremo (dim.).

Nota 17Lez(2) Pag. 171-179; Nota 17Lez(2)_Allegato_Note Forme Quadratiche

04/05/21 (2 ore): Forme quadratiche (definite positive/negative, semi-definite positive/negative, indefinite).

Forma quadratica definita positiva: esiste $m > 0$ tale che $Q(\mathbf{h}) \geq m \|\mathbf{h}\|^2$ per ogni \mathbf{h} in \mathbf{R}^n (analogamente per le forme quadratiche definite negative) (dim.)

Criteri per la classificazione delle forme quadratiche:

i) caratterizzazione del segno delle forme quadratiche attraverso il segno dei determinanti delle sottomatrici principali (=minori principali) della matrice associata;

ii) caratterizzazione del segno delle forme quadratiche attraverso il segno degli autovalori della matrice associata.

Caso $n > 1$: **Cond. necessaria (del secondo ordine)** per un punto estremo locale.

Caso $n > 1$: **Cond. sufficiente (del secondo ordine)** affinché un punto critico di una funzione di classe C^2 sia un punto di estremo. (dim.)

Caso $n = 2$. Esercizi: ricerca di eventuali punti di min/max locali (globali).

Nota 18Lez(2) Pag. 180-185; Nota 17Lez(2)_Allegato_Note Forme Quadratiche (in AULA)

06/05/21 (2 ore): Esercizi: ricerca di eventuali punti di min/max locali (globali). Introduzione allo studio degli estremi vincolati di una funzione di due variabili sul bordo di un rettangolo (mediante la parametrizzazione del vincolo il problema si riduce alla ricerca degli estremi di una funzione di una sola variabile). Metodo delle curve di livello.

Nota 19Lez(2) Pag. 186-196

11/05/21 (2 ore): Esercizi: ricerca di eventuali punti di min/max locali (globali) su sottoinsiemi illimitati di \mathbf{R}^2 , su insiemi non compatti.

Funzioni in più variabili a valori vettoriali.

L'esistenza del limite per funzioni vettoriali equivale all'esistenza del limite componenti per componente.

La continuità per funzioni vettoriali equivale alla continuità componente per componente.

Esempi di funzioni vettoriali:

n=1, m>1: Curve in \mathbf{R}^m . Esempi con $m=2,3$: Spirale di Archimede e spirale logaritmica (in generale curve polari). Curve cartesiane. Elica cilindrica.

Sostegno di una curva. Rappresentazione parametrica. Non confondere sostegno di una curva con il grafico di una curva!! Esempi.

Nota 20Lez(2) Pag. 197-206

13/05/21 (2 ore): Vettore tangente ad una curva; equazione parametrica della retta tangente ad una curva in un punto. Esempio: elica cilindrica.

Esempi di funzioni vettoriali:

n, m>1: Trasformazioni di coordinate: **coordinate polari nel piano, coordinate sferiche nello spazio, coordinate cilindriche nello spazio. Campi di vettori, superfici parametriche** (grafico di una funzione di due variabili; porzione di superficie sferica; porzione di superficie conica, superficie di rotazione [es. iperboloidi iperbolico di rotazione]).

Calcolo differenziale per funzioni da \mathbf{R}^n in \mathbf{R}^m .

Funzioni differenziabili (la differenziabilità per funzioni vettoriali equivale alla

differenziabilità componente per componente; quindi si possono sfruttare tutti i risultati legati alla differenziabilità per funzioni di più variabili a valori reali). La matrice jacobiana. La matrice jacobiana per le coordinate polari e le coordinate sferiche.

Nota 21Lez(2) Pag. 207-216

18/05/21 (2 ore): Differenziabilità e continuità/esistenza delle derivate parziali. Le funzioni $C^k(A, \mathbf{R}^m)$. Teorema del differenziale totale e di Schwarz valgono anche nel caso vettoriale. Vale anche la formula di Taylor. Non vale più il teorema del valor medio (controesempio).

La matrice jacobiana per le coordinate polari nel piano (per le coordinate sferiche nello spazio).

Matrice jacobiana nxn e determinante jacobiano. Matrice jacobiana singolare.

Differenziabilità della funzione composta di funzioni vettoriali. Differenziale della funzione composta. La matrice jacobiana associata alla funzione composta. Esempi.

Laplaciano in coordinate polari (in coordinate sferiche – solo scritto). Equazione della retta tangente ad una curva di livello. Esempio (ellisse).

Nota 22Lez(2) Pag. 217-225

20/05/21 (2 ore): Ripreso: Equazione della retta tangente ad una curva di livello.

Equazione della retta tangente ad una superficie di livello. Esercizi (lemniscata; superficie toroidale)

Teorema della funzione implicita (o teorema del Dini) per funzioni di 2 variabili (condizioni sufficienti per l'esistenza e l'unicità della funzione implicita; regolarità della funzione definita implicitamente).

Esercizi (sviluppo di Taylor delle funzioni definite implicitamente; grafici di funzioni definite implicitamente).

Nota 23Lez(2) Pag. 226-237

25/05/21 (2 ore): **Dim. del teorema del Dini per funzioni di 2 variabili.**

Esercizio.

Estensioni del teorema del Dini:

A) $g(x,y,z)=0$ (equazione in tre variabili);

$g(x_1, x_2, \dots, x_n, z)=0$ (equazione in più variabili).

Esercizio.

B) Introduzione al problema nel caso dei sistemi:

(Teorema di Rouchè-Capelli per il caso lineare)

Nota 24Lez(2) Pag. 238-245

27/05/21 (2 ore): B) Sistema con due equazioni e 4 variabili.

Caso generale: **sistemi di m equazioni di n+m variabili** (funzioni definite implicitamente da un sistema di equazioni).

Esercizi.

Nota 25Lez(2) Pag. 245-253

01/06/21 (2 ore): Teorema di invertibilità locale/globale di funzioni da un intervallo I in \mathbf{R} (dim. usando i teoremi visti nel MOD1. Diffeomorfismi locali in un punto).

Teorema di invertibilità locale di funzioni da un intervallo I in \mathbf{R} come applicazione del teorema del Dini per una funzione in due variabili.

Teorema di invertibilità locale di una funzione da un aperto di \mathbf{R}^2 a valori in \mathbf{R}^2 (come applicazione del teorema del Dini generale).

Esempio di non invertibilità globale.
Nota 26Lez(2) Pag. 246-262

03/06/21 (2 ore): Estremi vincolati.

Casi già visti: ricerca del minimo/massimo assoluti (vincolati) di una funzione di due variabili sul bordo di un quadrato e su una circonferenza (mediante la parametrizzazione del vincolo il problema si riduce alla ricerca degli estremi di una funzione di una sola variabile). Metodo delle curve di livello. Problema: trovare massimo/minimo assoluti per ‘vincoli’ più generali: nozione di punto stazionario (o critico) di $f(x,y)$ su $M=\{g(x,y)=0\}$ (di $f(x,y,z)$ su $M=\{g(x,y,z)=0\}$).

Condizione necessaria per gli estremi di f su M (tipo teorema di Fermat). Caratterizzazione di un punto stazionario di f su M (teorema dei moltiplicatori di Lagrange). Funzione lagrangiana.

Esercizi.

Un caso più generale: ricerca di max/min assoluti di funzioni di 3 variabili con 2 vincoli.

Nota 27Lez(2) Pag. 263-277

10/06/21 (3 ore): Quarta Prova Intermedia