

Soluzioni del compito di Metodi Matematici e Calcolo per Ingegneria del 1 febbraio 2005

Enrico Bertolazzi

▣ Trasformata di Laplace

```
> restart;  
with(inttrans) :
```

Data la seguente funzione

```
> f := t -> 1+t+t^2 ;
```

$$f := t \rightarrow 1 + t + t^2$$

Usando le regole di trasformazione calcolare le trasformate delle funzioni

```
> f1 := t -> f(t)*exp(-3*t) ;  
f2 := t -> f(6*t) ;  
f3 := t -> D(f)(t) ;
```

$$f1 := t \rightarrow f(t) e^{(-3 t)}$$

$$f2 := t \rightarrow f(6 t)$$

$$f3 := t \rightarrow D(f)(t)$$

Trasformate con le primitive Maple

```
> laplace(f(t), t, s);  
laplace(f1(t), t, s);  
laplace(f2(t), t, s);  
laplace(f3(t), t, s);
```

$$\frac{s^2 + s + 2}{s^3}$$

$$\frac{s^2 + 7s + 14}{(s + 3)^3}$$

$$\frac{s^2 + 6s + 72}{s^3}$$

$$\frac{2 + s}{s^2}$$

▣ Soluzione di ODE con Laplace

```
> restart;  
with(inttrans) :
```

Data la seguente equazione differenziale

```
> ode := diff(y(x),x,x)+diff(y(x),x)-y(x)=exp(-x) ;
```

$$ode := \left(\frac{d^2}{dx^2} y(x) \right) + \left(\frac{d}{dx} y(x) \right) - y(x) = e^{(-x)}$$

Con dato iniziale

```
> y0, yp0 := 1,2 ;
```

$$y0, yp0 := 1, 2$$

Calcolare le soluzioni con le trasformate di Laplace.

Trasformo la equazione differenziale con la trasformata di Laplace

```
> sode := laplace(ode,x,s) ;
```

$$sode := s^2 \text{laplace}(y(x), x, s) - D(y)(0) - s y(0) + s \text{laplace}(y(x), x, s) - y(0) - \text{laplace}(y(x), x, s) = \frac{1}{1+s}$$

Risolvo la equazione per y(s)

```
> lode := isolate(sode,laplace(y(x),x,s));
```

$$lode := \text{laplace}(y(x), x, s) = \frac{\frac{1}{1+s} + D(y)(0) + s y(0) + y(0)}{s^2 + s - 1}$$

Applico le condizioni iniziali ottenendo y(s)

```
> ly := subs(y(0)=y0,D(y)(0)=yp0,rhs(lode)) ;
```

$$ly := \frac{\frac{1}{1+s} + 3 + s}{s^2 + s - 1}$$

Espansione in fratti semplici

```
> convert(ly, parfrac, s);
```

$$\frac{2s+3}{s^2+s-1} - \frac{1}{1+s}$$

Antitrasformo per ottenere la equazione y(x)

```
> res := invlaplace(ly,s,t) ;
```

$$res := -e^{(-t)} + \frac{2}{5} e^{\left(-\frac{1}{2}t\right)} \left(5 \cosh\left(\frac{1}{2}t\sqrt{5}\right) + 2\sqrt{5} \sinh\left(\frac{1}{2}t\sqrt{5}\right) \right)$$

Scritto in forma di esponenziali

```
> collect(simplify(expand(convert(res,exp)),power),exp) ;
```

$$\left(1 - \frac{2}{5}\sqrt{5}\right) e^{\left(-\frac{1}{2}t - \frac{1}{2}t\sqrt{5}\right)} - e^{(-t)} + \left(1 + \frac{2}{5}\sqrt{5}\right) e^{\left(-\frac{1}{2}t + \frac{1}{2}t\sqrt{5}\right)}$$

Soluzione di un sistema di ODE con Laplace

```
> restart;  
with(inttrans) :
```

Dato il seguente sistema di equazioni differenziali

```
> ode1 := diff(y(x),x)+diff(z(x),x)-y(x)=1 ;  
ode2 := diff(y(x),x)-diff(z(x),x)-z(x)=2 ;
```

$$ode1 := \left(\frac{d}{dx} y(x) \right) + \left(\frac{d}{dx} z(x) \right) - y(x) = 1$$

$$ode2 := \left(\frac{d}{dx} y(x) \right) - \left(\frac{d}{dx} z(x) \right) - z(x) = 2$$

Con dato iniziale

```
> y0, z0 := 1,2 ;
```

$$y_0, z_0 := 1, 2$$

Calcolare le soluzioni con le trasformate di Laplace.

Trasformo le equazione differenziale con la trasformata di Laplace

```
> sode1 := laplace(ode1,x,s) ;  
sode2 := laplace(ode2,x,s) ;
```

$$sode1 := s \operatorname{laplace}(y(x), x, s) - y(0) + s \operatorname{laplace}(z(x), x, s) - z(0) - \operatorname{laplace}(y(x), x, s) = \frac{1}{s}$$

$$sode2 := s \operatorname{laplace}(y(x), x, s) - y(0) - s \operatorname{laplace}(z(x), x, s) + z(0) - \operatorname{laplace}(z(x), x, s) = \frac{2}{s}$$

Risolvo la equazione per y(s), z(s)

```
> RES := solve({sode1,sode2},{laplace(y(x),x,s),laplace(z(x),x,s)});
```

$$RES := \left\{ \operatorname{laplace}(y(x), x, s) = \frac{2 y(0) s^2 + 3 s + y(0) s + z(0) s + 1}{(2 s^2 - 1) s}, \right.$$

$$\left. \operatorname{laplace}(z(x), x, s) = \frac{-s + y(0) s - z(0) s + 2 + 2 z(0) s^2}{s (2 s^2 - 1)} \right\}$$

Applico le condizioni iniziali ottenendo y(s), z(s)

```
> SOL :=  
subs(RES, y(0)=y0, z(0)=z0, <laplace(y(x),x,s), laplace(z(x),x,s)>);
```

$$SOL := \left[\begin{array}{l} \frac{2 s^2 + 6 s + 1}{(2 s^2 - 1) s} \\ \frac{-2 s + 2 + 4 s^2}{s (2 s^2 - 1)} \end{array} \right]$$

Antitrasformo per ottenere y(x), z(x)

```
> yy := invlaplace(SOL[1],s,x) ;
zz := invlaplace(SOL[2],s,x) ;
```

$$yy := -1 + 2 \cosh\left(\frac{1}{2} \sqrt{2} x\right) + 3 \sqrt{2} \sinh\left(\frac{1}{2} \sqrt{2} x\right)$$

$$zz := -2 + 4 \cosh\left(\frac{1}{2} \sqrt{2} x\right) - \sqrt{2} \sinh\left(\frac{1}{2} \sqrt{2} x\right)$$

Scritto con soli esponenziali

```
> collect(simplify(expand(convert(yy,exp)),power),exp) ;
collect(simplify(expand(convert(zz,exp)),power),exp) ;
```

$$\left(1 + \frac{3}{2} \sqrt{2}\right) e^{\left(\frac{1}{2} \sqrt{2} x\right)} - 1 + \left(1 - \frac{3}{2} \sqrt{2}\right) e^{\left(-\frac{1}{2} \sqrt{2} x\right)}$$

$$\left(2 - \frac{1}{2} \sqrt{2}\right) e^{\left(\frac{1}{2} \sqrt{2} x\right)} - 2 + \left(2 + \frac{1}{2} \sqrt{2}\right) e^{\left(-\frac{1}{2} \sqrt{2} x\right)}$$

Espansione in fratti semplici per controllo

```
> convert(SOL[1], parfrac, s);
convert(SOL[2], parfrac, s);
```

$$-\frac{1}{s} + \frac{4s+6}{2s^2-1}$$

$$-\frac{2}{s} + \frac{-2+8s}{2s^2-1}$$

— Soluzione di ricorrenza con trasformata zeta

```
> restart:
```

Risolvere la seguente ricorrenza

```
> RIC := f(n+2) = f(n+1) + 2*f(n)+1;
RIC := f(n+2) = f(n+1) + 2*f(n) + 1
```

Con dato iniziale

```
> INI := f(0)=1,f(1)=1 ;
INI := f(0) = 1, f(1) = 1
```

Usando le primitive si maple:

```
> rsolve({RIC,INI}, f(k));
```

$$\frac{1}{2} (-1)^k + 2^k - \frac{1}{2}$$

Usando la Z-trasformata (occhio negli appunti abbiamo $Z(f) = \sum(f(n)*z^n$ mentre maple usa $Z(f) = \sum(f(n)*w^{-n})$

Quindi per confrontare le trasformate bisogna trasformare $w \rightarrow 1/z$;

```
> zRIC := ztrans(RIC,n,w):
```

```
simplify(subs( ztrans(f(n),n,w)=f(z), w=1/z, zRIC)) ;
```

$$-\frac{-f(z) + f(0) + f(1)z}{z^2} = \frac{-f(z) - f(z)z + f(0) - f(0)z + 2f(z)z^2 - z}{z(-1+z)}$$

[Ricavo f(w) [f(1/z)]

```
> zRICrhs := isolate(zRIC,ztrans(f(n),n,w)):
```

```
simplify(subs( ztrans(f(n),n,w)=f(z), w=1/z, zRICrhs)) ;
```

$$f(z) = \frac{f(0) - 2f(0)z + f(1)z - f(1)z^2 + f(0)z^2 + z^2}{(-1+z)(-1+z+2z^2)}$$

[Applico le condizioni iniziali

```
> zRICrhsINI := subs(INI,zRICrhs):
```

```
simplify(subs( ztrans(f(n),n,w)=f(z), w=1/z, zRICrhsINI)) ;
```

$$f(z) = \frac{1 - z + z^2}{(-1+z)(-1+z+2z^2)}$$

[Conversione in fratti semplici

```
> convert(%, parfrac);
```

$$f(z) = -\frac{1}{2z-1} + \frac{1}{2(z+1)} + \frac{1}{2(-1+z)}$$

[Inversione della Z-trasformata

```
> invztrans(zRICrhsINI,w,k) ;
```

$$f(k) = \frac{1}{2}(-1)^k - \frac{1}{2} + 2^k$$

[- Soluzione di sistema non lineare con Newton

```
> restart:
```

```
with(VectorCalculus):
```

Warning, the assigned names ``<``,`code>>` and ``<|>`` now have a global binding

Warning, these protected names have been redefined and unprotected:
``*`,`+`,`.``,`D`,`Vector`,`diff`,`int`,`limit`,`series``

[Sistema non lineare

```
> f := x-y-1 ;
```

```
g := x^2-y^2-4 ;
```

$$f := x - y - 1$$

$$g := x^2 - y^2 - 4$$

[Soluzione esatta

```
> solve({f,g},{x,y}) ;
```

$$\left\{ x = \frac{5}{2}, y = \frac{3}{2} \right\}$$

Matrice Jacobiano

```
> J := Jacobian([f,g],[x,y]) ;
```

$$J := \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 2x & -2y \end{bmatrix}$$

Schema di Newton

```
> Newton_update := <x,y>-J^(-1).<f,g> ;
```

$$Newton_update := \left(x - \frac{y(x-y-1)}{y-x} + \frac{x^2-y^2-4}{2(y-x)} \right) e_x + \left(y - \frac{x(x-y-1)}{y-x} + \frac{x^2-y^2-4}{2(y-x)} \right) e_y$$

Schema di Newton per questo sistema non lineare

```
> x[k+1]=simplify(subs(x=x[k],y=y[k],Newton_update[1])) ;
y[k+1]=simplify(subs(x=x[k],y=y[k],Newton_update[2])) ;
```

$$x_{k+1} = \frac{x_k^2 - y_k^2 - 2y_k + 4}{2(-y_k + x_k)}$$

$$y_{k+1} = \frac{-y_k^2 + x_k^2 - 2x_k + 4}{2(-y_k + x_k)}$$

Tre iterate a partire da (-1,1)

```
> x[0],y[0]:= -1,1 ;
```

$$x_0, y_0 := -1, 1$$

Prima iterata

```
> x[1] := subs(x=x[0],y=y[0],Newton_update[1]) ;
y[1] := subs(x=x[0],y=y[0],Newton_update[2]) ;
```

$$x_1 := \frac{-1}{2}$$

$$y_1 := \frac{-3}{2}$$

Seconda iterata

```
> x[2] := subs(x=x[1],y=y[1],Newton_update[1]) ;
y[2] := subs(x=x[1],y=y[1],Newton_update[2]) ;
```

$$x_2 := \frac{5}{2}$$

$$y_2 := \frac{3}{2}$$

Terza iterata

```
> x[3] := subs(x=x[2],y=y[2],Newton_update[1]) ;
y[3] := subs(x=x[2],y=y[2],Newton_update[2]) ;
```

$$x_3 := \frac{5}{2}$$

$$y_3 := \frac{3}{2}$$

▣ Problema di Minimo Vincolato

```
> restart;
```

```
with(LinearAlgebra):
```

```
with(Optimization):
```

```
with(VectorCalculus):
```

```
Warning, the names `&x`, CrossProduct and DotProduct have been rebound
```

```
Warning, the assigned names `<,>` and `<|>` now have a global binding
```

```
Warning, these protected names have been redefined and unprotected:
```

```
`*`, `+`, `.` , D, Vector, diff, int, limit, series
```

Minimizzare la seguente funzione

```
> f := x^2+y^2+z^2;
```

$$f := x^2 + y^2 + z^2$$

Soggetta ai seguenti vincoli

```
> v := [x+y+3*z=3, x^2-z^2=0] ;
```

$$v := [x + y + 3z = 3, x^2 - z^2 = 0]$$

Soluzione con le primitive Maple

```
> Minimize(f, v);
```

```
[1., [x = 0.6666666666644115224, z = 0.6666666666644115224, y = 0.3333333333423539046]]
```

Usa dei moltiplicatori di Lagrange

```
> v1 := lhs(v[1])-rhs(v[1]) ;
```

```
v2 := lhs(v[2])-rhs(v[2]) ;
```

$$v1 := x + y + 3z - 3$$

$$v2 := x^2 - z^2$$

```
> g := f - lambda*v1 - mu*v2 ;
```

$$g := x^2 + y^2 + z^2 - \lambda(x + y + 3z - 3) - \mu(x^2 - z^2)$$

Sistema non lineare da risolvere

```
> F := Gradient(g, [x, y, z, lambda, mu]) ;
```

$$F := (2x - \lambda - 2\mu x) \bar{e}_x + (2y - \lambda) \bar{e}_y + (2z - 3\lambda + 2\mu z) \bar{e}_z + (-x - y - 3z + 3) \bar{e}_\lambda + (-x^2 + z^2) \bar{e}_\mu$$

```
> RES := solve({F[1], F[2], F[3], F[4], F[5]}, {x, y, z, lambda, mu}) ;
```

$$RES := \left\{ \mu = \frac{1}{2}, x = \frac{2}{3}, y = \frac{1}{3}, \lambda = \frac{2}{3}, z = \frac{2}{3} \right\}, \{y = 1, z = 1, \mu = 2, x = -1, \lambda = 2\}$$

Controllo proprietà di minimo

```
> Hf := Hessian(f, [x, y, z]):  
Hv1 := Hessian(v1, [x, y, z]):  
Hv2 := Hessian(v2, [x, y, z]):  
Hf, Hv1, Hv2 ;
```

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{bmatrix}$$

```
> JH := Jacobian([v1, v2], [x, y, z]) ;  
NH := NullSpace(JH) ;
```

$$JH := \begin{bmatrix} 1 & 1 & 3 \\ 2x & 0 & -2z \end{bmatrix}$$

$$NH := \left\{ \begin{bmatrix} \frac{z}{x} \\ -\frac{z+3x}{x} \\ 1 \end{bmatrix} \right\}$$

Controllo minimo/massimo locale primo punto

```
> lambda1 := subs(RES[1], lambda);  
mu1 := subs(RES[1], mu);
```

$$\lambda 1 := \frac{2}{3}$$

$$\mu 1 := \frac{1}{2}$$

```
> Hf1 := simplify(Hf - lambda1. Hv1 - mu1. Hv2) ;
```

$$Hf1 := \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$$

Cerco nello spazio dei vincoli:

```
> Z1 := subs(RES[1], op(NH)) ;
```

$$Z1 := \begin{bmatrix} 1 \\ -4 \\ 1 \end{bmatrix}$$

E' positivo per ogni $\alpha > 0$, quindi è un minimo locale

```
> simplify(Transpose(alpha.Z1).Hf1.(alpha.Z1)) ;
```

$$36 \alpha^2$$

Controllo minimo/massimo locale secondo punto

```
> lambda2 := subs(RES[2], lambda);  
mu2      := subs(RES[2], mu);
```

$$\lambda_2 := 2$$

$$\mu_2 := 2$$

```
> Hf2 := simplify(Hf - lambda2. Hv1 - mu2. Hv2) ;
```

$$Hf2 := \begin{bmatrix} -2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 6 \end{bmatrix}$$

Cerco nello spazio dei vincoli:

```
> Z2 := subs(RES[2], op(NH)) ;
```

$$Z2 := \begin{bmatrix} -1 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

```
> simplify(Transpose(alpha.Z2).Hf2.(alpha.Z2)) ;
```

$$12 \alpha^2$$

L'Hessiano è definito positivo: è minimo locale.

Calcolo i valori: il secondo è il minimo assoluto.

```
> subs(RES[1], f) ;
```

$$1$$

```
> subs(RES[2], f) ;
```

$$3$$