

“

Exame | Instruções para a realização de exame

Elementos de Análise Infinitesimal 2 | 21031

Data de Realização

2 de junho de 2022

Hora Limite de Entrega

13h00 de Portugal Continental

Tema

Todos os temas programáticos de Elementos de Análise Infinitesimal 2

Trabalho a desenvolver

Resolução dos seis grupos de exercícios constantes no enunciado.

Critérios de avaliação e cotação das perguntas

Para a avaliação das respostas constituem critérios de primordial importância, além da óbvia correção científica das respostas, a capacidade de escrever clara, objetiva e corretamente, de estruturar logicamente as respostas e de desenvolver e de apresentar os cálculos e o raciocínio matemático corretos, utilizando notação apropriada.

Justifique muito cuidadosamente todas as suas respostas, e apresente todos os cálculos que julgue necessários para a compreensão do seu raciocínio. Não será atribuída qualquer cotação a uma resposta não justificada.

1. A distribuição da cotação total pelos seis grupos de questões é a seguinte: Grupo I: 2+2 val.; Grupo II: 1 val.; Grupo III: 2 val.; Grupo IV: 1+2+2+2 val.; Grupo V: 1+2 val. Grupo VI: 2+1 val.
2. Total: 20,0 valores

Normas a respeitar

Deve redigir o exame na Folha de Resolução disponibilizada e preencher todos os dados do cabeçalho.

Escreva sempre com letra legível.

As suas respostas às questões desta prova não devem ultrapassar 16 páginas A4.

Depois de ter realizado o exame produza um documento em **formato PDF** e nomeie o ficheiro com o seu número de estudante, seguido da identificação de Exame, segundo o exemplo apresentado: 000000exame.pdf

Deve carregar o referido ficheiro para a plataforma no dispositivo Exame até à hora limite de entrega. Evite a entrega próximo da hora limite para se precaver contra eventuais problemas.

O ficheiro a enviar não deve exceder 8 MB.

Votos de bom trabalho!

Fernando Pestana da Costa

Enunciado

I. Considere a função de Heaviside H , definida por

$$H(x) = \begin{cases} 0 & \text{se } x < 0 \\ 1 & \text{se } x \geq 0. \end{cases}$$

Seja I um intervalo limitado e fechado de \mathbb{R} .

- a) Prove, pela definição, que H é integrável à Riemann em I .
- b) Recorrendo à alínea anterior, determine o valor do integral $\int_I H(x)dx$.

II. Considere a porção do plano \mathbb{R}^2 definida por $\Omega = \{(x, y) \in [0, 2]^2 : xy \leq 1\}$.

Esboce Ω e utilizando os resultados apropriados do integral de Riemann, que deve indicar explicitamente quais são, calcule a sua área.

III. Justificando cuidadosamente, determine a série de MacLaurin da função $g(x) = (x + 1)e^{-x^2}$ e esclareça qual é o seu intervalo de convergência absoluta. Aproveite o resultado que obteve para determinar o valor da derivada de ordem 17 de g na origem, $g^{(17)}(0)$.

IV. Considere a função definida por $h(x, y) = \frac{x^2 - y^2}{x^2 + y^2} \sin(xy)$ no maior conjunto $\mathcal{D} \subset \mathbb{R}^2$ no qual a expressão faça sentido.

- a) Determine explicitamente \mathcal{D} .
- b) Justifique que é possível prolongar h a todo o \mathbb{R}^2 de modo que função prolongada, \tilde{h} , seja contínua.
- c) Verifique que existem as derivadas parciais de \tilde{h} em qualquer ponto de \mathbb{R}^2 .
- d) Investigue a diferenciabilidade de \tilde{h} e conclua que se trata de uma função diferenciável em todo o \mathbb{R}^2 . Escreva a equação do plano tangente ao gráfico de \tilde{h} em $(0, 0, \tilde{h}(0))$.

V. Considere o sistema de equações

$$\begin{cases} y^2 + w^2 - 2xz = 0 \\ x^3 + y^3 - z^3 + w^3 = 0. \end{cases} \quad (1)$$

- a) Prove que existe uma vizinhança do ponto $P = (1, -1, 1, 1)$ na qual soluções (x, y, z, w) de (1) podem ser escritas com x e z como funções de (y, w) .
- b) Sendo $x = \varphi_1(y, w)$ e $z = \varphi_2(y, w)$ as funções referidas na alínea anterior, determine a matriz jacobiana de $\varphi = (\varphi_1, \varphi_2)$ em $(-1, 1)$.

VI. Seja $\alpha \in \mathbb{R}^n \setminus \{0\}$ um vetor dado e considere a função $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ definida por $f(\mathbf{x}) = \psi(\alpha \cdot \mathbf{x})$, onde $\alpha \cdot \mathbf{x}$ denota o produto interno dos vetores α e \mathbf{x} , e $\psi : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ é uma função de classe C^1 .

- a) Mostre que se ψ tiver um ponto de estacionaridade, então f tem, necessariamente, uma infinidade de pontos de estacionaridade.
- b) Use o resultado da alínea anterior para estudar os extremos da função definida em \mathbb{R}^2 por $f(x, y) = (y - x)^2$, começando por identificar o vetor α e a função ψ .

FIM

RESOLUÇÃO

I.a)b) Seja $I = [a, b] \subset \mathbb{R}_0^+$ um intervalo limitado e fechado. Então, como H é constante e igual a 1 em \mathbb{R}_0^+ , qualquer que seja a decomposição de I em subintervalos $[x_k, x_{k+1}]$ tem-se sempre

$$\sup_{x \in [x_k, x_{k+1}]} H(x) = 1 \quad \text{e} \quad \inf_{x \in [x_k, x_{k+1}]} H(x) = 1,$$

pelo que todas as somas superiores e inferiores de Darboux serão iguais e tem-se

$$\begin{aligned} S_P &= \sum_k 1(x_{k+1} - x_k) = \sum_k (x_{k+1} - x_k) \\ &= (x_1 - a) + (x_2 - x_1) + \dots + (x_n - x_{n-1}) + (b - x_n) = b - a, \end{aligned}$$

e o mesmo para s_P . Portanto, como este resultado é independente da decomposição, conclui-se que os integrais superior e inferior são iguais, pelo que H é integrável em I e, pelo valor obtido acima, o integral é igual a $b - a$.

Exatamente o mesmo raciocínio é válido se $I \subset \mathbb{R}^-$, com a diferença que, agora, H é constante e igual a zero, pelo que, para qualquer intervalo de qualquer decomposição de I , tem-se

$$S_P = \sum_k 0(x_{k+1} - x_k) = 0,$$

e o mesmo é válido para s_P . Como estes resultados são sempre os mesmos qualquer que seja a decomposição P de I , conclui-se que a função H é integrável em I e o seu integral é igual a zero.

Seja, finalmente, $I = [a, b]$ com $a < 0 \leq b$. Considere-se uma decomposição arbitrária de I , $P = \{a, x_1, \dots, \varepsilon_1, \varepsilon_2, \dots, x_n, b\}$, com $\varepsilon_1 < 0 \leq \varepsilon_2$. As somas de Darboux são

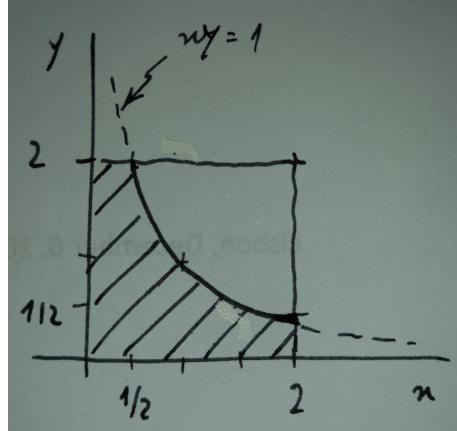
$$S_P = \sum_k \left(\sup_{x \in [x_k, x_{k+1}]} H(x) \right) (x_{k+1} - x_k) = 0 + 1 \times (\varepsilon_2 - \varepsilon_1) + (b - \varepsilon_2) = b - \varepsilon_1$$

e

$$s_P = \sum_k \left(\inf_{x \in [x_k, x_{k+1}]} H(x) \right) (x_{k+1} - x_k) = 0 + 0 \times (\varepsilon_2 - \varepsilon_1) + (b - \varepsilon_2) = b - \varepsilon_2$$

Portanto, como $\inf_{\varepsilon_1 < 0} (b - \varepsilon_1) = b$ e $\sup_{\varepsilon_2 \geq 0} (b - \varepsilon_2) = b$, conclui-se que a função H também é integrável em $[a, b]$ quando $a < 0 \leq b$ e o seu integral é igual a b .

II. O conjunto Ω é apresentado a tracejado na figura seguinte.



Tendo em atenção que, sendo $I = [a, b]$ um intervalo limitado e fechado, a região limitada pelo gráfico de uma função $y = f(x)$, não negativa e definida em I , pelas retas verticais $x = a$ e $x = b$, e pela eixo horizontal, tem uma área dada por $\int_a^b f$, e relembrando, também, que para qualquer $c \in]a, b[$, $\int_a^b f = \int_a^c f + \int_c^b f$, pode-se concluir, atendendo ao esboço de Ω , que o valor da sua área é

$$\begin{aligned} A(\Omega) &= \int_0^2 \min\{2, \frac{1}{x}\} dx \\ &= \int_0^{1/2} \min\{2, \frac{1}{x}\} dx + \int_{1/2}^2 \min\{2, \frac{1}{x}\} dx \\ &= \int_0^{1/2} 2dx + \int_{1/2}^2 \frac{1}{x} dx \\ &= 1 + \log 2 - \log \frac{1}{2} = 1 + 2 \log 2. \end{aligned}$$

III. Relembrando a definição da função exponencial, a saber:

$$e^u = \sum_{j=0}^{\infty} \frac{u^j}{j!},$$

onde a série é absolutamente convergente em todo o \mathbb{R} e uniformemente convergente em qualquer subconjunto limitado e fechado. Con-

sequentemente, tomando $u = -x^2$ tem-se

$$\begin{aligned} g(x) &= (x+1)e^{-x^2} \\ &= (x+1) \sum_{j=0}^{\infty} \frac{(-1)^j}{j!} x^{2j} \\ &= \sum_{j=0}^{\infty} \frac{(-1)^j}{j!} x^{2j+1} + \sum_{j=0}^{\infty} \frac{(-1)^j}{j!} x^{2j} \\ &= \sum_{k=0}^{\infty} a_k x^k, \end{aligned}$$

onde a_k é dado por

$$a_k = \begin{cases} \frac{(-1)^{k/2}}{(k/2)!}, & \text{se } k \text{ é par (i.e., } k = 2j \text{ para algum } j = 0, 1, \dots) \\ \frac{(-1)^{(k-1)/2}}{((k-1)/2)!}, & \text{se } k \text{ é ímpar (i.e., } k = 2j+1 \text{ para algum } j = 0, 1, \dots) \end{cases}$$

Pode-se observar¹ que a_k pode ser escrito como

$$a_k = \frac{(-1)^{\lfloor k/2 \rfloor}}{\lfloor k/2 \rfloor!},$$

onde $\lfloor m \rfloor$ é a parte inteira de m , i.e., o maior inteiro não superior a m , vindo, assim,

$$g(x) = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(-1)^{\lfloor k/2 \rfloor}}{\lfloor k/2 \rfloor!} x^k.$$

Pela definição da série de MacLaurin, sabemos que a derivada de ordem 17 na origem, $g^{(17)}(0)$, relaciona-se com os coeficientes da série através de $a_{17} = \frac{g^{(17)}(0)}{17!}$, e portanto $g^{(17)}(0) = a_{17} \times 17! = \frac{(-1)^{\lfloor 17/2 \rfloor}}{\lfloor 17/2 \rfloor!} 17! = \frac{17!}{8!}$.

- IV.a)** Sendo $(x, y) \mapsto xy$ um polinómio (portanto, definido em \mathbb{R}^2) e sendo $u \mapsto \sin u$ definida em \mathbb{R} , tem-se que a função composta está definida em \mathbb{R}^2 . A função racional $(x, y) \mapsto \frac{x^2-y^2}{x^2+y^2}$ está definida para todos os pontos que não anulam o denominador, i.e., para $x^2+y^2 \neq 0 \Leftrightarrow (x, y) \neq (0, 0)$. Consequentemente, o seu produto está também definido para todos os pontos nessas condições, ou seja $\mathcal{D} = \mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$.

¹Mas tal não era necessário para a resolução integralmente correta do exercício.

IV.b) Atendendo a que $\left| \frac{\sin u}{u} \right| \leq 1, \forall u$, pode-se escrever

$$\begin{aligned} |h(x, y)| &= \left| \frac{x^2 - y^2}{x^2 + y^2} \sin(xy) \right| = \frac{|x^2 - y^2|}{x^2 + y^2} |xy| \left| \frac{\sin(xy)}{xy} \right| \\ &\leq \frac{x^2 + y^2}{x^2 + y^2} |xy| \\ &= |xy| = |x||y| = \sqrt{x^2} \sqrt{y^2} \\ &\leq \sqrt{x^2 + y^2} \sqrt{y^2 + x^2} = x^2 + y^2 \\ &= \|(x, y)\|^2 \end{aligned}$$

e portanto, para qualquer $\delta > 0$, basta escolher $\varepsilon = \sqrt{\delta}$ para se concluir que $\|(x, y)\| < \varepsilon \Rightarrow |h(x, y)| < \delta$, ou seja $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} h(x, y) = 0$.

Consequentemente, o prolongamento \tilde{h} de h à origem, definido por

$$\tilde{h}(x, y) = \begin{cases} h(x, y), & \text{se } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0, & \text{se } (x, y) = (0, 0), \end{cases}$$

é contínua na origem. Como h é obtida pela composição e produto de funções contínuas, conclui-se que \tilde{h} é contínua em \mathbb{R}^2 .

IV.c) A diferenciabilidade de \tilde{h} em $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$ advém do facto de h ser, como se viu, o produto de uma função racional com a composta de um seno com um polinómio, todas elas são funções diferenciáveis em $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$. Consequentemente, se $(x, y) \neq (0, 0)$ as derivadas parciais de h existem e podem ser calculadas pelas regras usuais do cálculo diferencial. Para a origem $(0, 0)$ tem-se

$$\frac{\partial \tilde{h}}{\partial x}(0, 0) = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{\tilde{h}(x, 0) - \tilde{h}(0, 0)}{x} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{\frac{x^2 - 0^2}{x^2 + 0^2} \sin(x \cdot 0) - 0}{x} = 0$$

e

$$\frac{\partial \tilde{h}}{\partial y}(0, 0) = \lim_{y \rightarrow 0} \frac{\tilde{h}(0, y) - \tilde{h}(0, 0)}{y} = \lim_{y \rightarrow 0} \frac{\frac{0^2 - y^2}{0^2 + y^2} \sin(0 \cdot y) - 0}{y} = 0,$$

pelo que se conclui o pretendido.

IV.d) A diferenciabilidade de \tilde{h} em $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$ já foi concluída no início da alínea anterior. Sobre a sua diferenciabilidade em $(0, 0)$ podemos observar, atendendo às derivadas parciais calculadas na alínea anterior e

aos cálculos análogos feitos na alínea IV.b), que

$$\begin{aligned}
\frac{|\tilde{h}(x, y) - \tilde{h}(0, 0) - \nabla \tilde{h}(0, 0) \cdot (x, y)|}{\|(x, y)\|} &= \frac{|\tilde{h}(x, y)|}{\sqrt{x^2 + y^2}} \\
&= \frac{|x^2 - y^2|}{x^2 + y^2} \frac{|\sin(xy)|}{|xy|} \frac{|xy|}{\sqrt{x^2 + y^2}} \\
&\leq \frac{|xy|}{\sqrt{x^2 + y^2}} \\
&\leq \sqrt{x^2 + y^2} = \|(x, y)\|.
\end{aligned}$$

Consequentemente tem-se que o membro esquerdo converge para 0 quando $(x, y) \rightarrow (0, 0)$, o que significa que \tilde{h} é diferenciável na origem.

Assim, a equação do plano tangente ao gráfico de \tilde{h} no ponto $(0, 0, \tilde{h}(0, 0))$ é

$$z = \tilde{h}(0, 0) + \nabla \tilde{h}(0, 0) \cdot (x, y) = 0 + (0, 0) \cdot (x, y),$$

ou seja,

$$z = 0, \quad \forall (x, y) \in \mathbb{R}^2.$$

- V.a)** Seja $F_1(x, y, z, w) := y^2 + w^2 - 2xz$ e $F_2(x, y, z, w) := x^3 + y^3 - z^3 + w^3$. Sendo ambas funções polinomiais, $F = (F_1, F_2)$ é de classe $C^k(\mathbb{R}^2)$, para qualquer $k \in \mathbb{N}$. Como

$$F(1, -1, 1, 1) = (F_1(1, -1, 1, 1), F_2(1, -1, 1, 1)) = (0, 0)$$

e

$$\begin{aligned}
\det \frac{\partial(F_1, F_2)}{\partial(x, z)} \Big|_{(1, -1, 1, 1)} &= \det \begin{bmatrix} \frac{\partial F_1}{\partial x} & \frac{\partial F_1}{\partial z} \\ \frac{\partial F_2}{\partial x} & \frac{\partial F_2}{\partial z} \end{bmatrix} \Big|_{(1, -1, 1, 1)} \\
&= \det \begin{bmatrix} -2z & -2x \\ 3x^2 & -3z^2 \end{bmatrix} \Big|_{(1, -1, 1, 1)} \\
&= (6x^3 + 6z^3) \Big|_{(1, -1, 1, 1)} = 12 \neq 0,
\end{aligned}$$

conclui-se que o teorema da função implícita pode ser aplicado garantindo-se que $F(x, y, z, w) = (0, 0)$ define implicitamente uma função (de classe C^k) que permite escrever (x, z) como função de (y, w) , localmente em torno de $(y, w) = (-1, 1)$

V.b) Pela alínea anterior e usando a notação do enunciado tem-se, para todos os (y, w) numa vizinhança suficientemente pequena de $(-1, 1)$,

$$\begin{cases} y^2 + w^2 - 2\varphi_1(y, w)\varphi_2(y, w) = 0 \\ \varphi_1(y, w)^3 + y^3 - \varphi_2(y, w)^3 + w^3 = 0. \end{cases} \quad (2)$$

Derivando em ordem em y vem

$$\begin{cases} 2y - 2\frac{\partial\varphi_1(y, w)}{\partial y}\varphi_2(y, w) - 2\varphi_1(y, w)\frac{\partial\varphi_2(y, w)}{\partial y} = 0 \\ 3\varphi_1(y, w)^2\frac{\partial\varphi_1(y, w)}{\partial y} + 3y^2 - 3\varphi_2(y, w)^2\frac{\partial\varphi_2(y, w)}{\partial y} = 0. \end{cases}$$

Substituindo $(y, w) = (-1, 1)$ e lembrando que $\varphi_1(-1, 1) = 1, \varphi_2(-1, 1) = 1$ tem-se

$$\begin{cases} -2 - 2\frac{\partial\varphi_1(y, w)}{\partial y} - 2\frac{\partial\varphi_2(y, w)}{\partial y} = 0 \\ 3\frac{\partial\varphi_1(y, w)}{\partial y} - 3 - 3\frac{\partial\varphi_2(y, w)}{\partial y} = 0. \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \frac{\partial\varphi_1}{\partial y}(-1, 1) = -1 \\ \frac{\partial\varphi_2}{\partial y}(-1, 1) = 0. \end{cases}$$

Derivando agora (2) em ordem a w tem-se

$$\begin{cases} 2w - 2\frac{\partial\varphi_1(y, w)}{\partial w}\varphi_2(y, w) - 2\varphi_1(y, w)\frac{\partial\varphi_2(y, w)}{\partial w} = 0 \\ 3\varphi_1(y, w)^2\frac{\partial\varphi_1(y, w)}{\partial w} - 3\varphi_2(y, w)^2\frac{\partial\varphi_2(y, w)}{\partial w} + 3w^2 = 0. \end{cases}$$

e substituindo $(\varphi_1, y, \varphi_2, w) = (1, -1, 1, 1)$ conclui-se que

$$\begin{cases} 2 - 2\frac{\partial\varphi_1(y, w)}{\partial w} - 2\frac{\partial\varphi_2(y, w)}{\partial w} = 0 \\ 3\frac{\partial\varphi_1(y, w)}{\partial w} - 3\frac{\partial\varphi_2(y, w)}{\partial w} + 3 = 0. \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \frac{\partial\varphi_1}{\partial w}(-1, 1) = 0 \\ \frac{\partial\varphi_2}{\partial w}(-1, 1) = 1. \end{cases}$$

Conclui-se, portanto, que a matriz jacobiana de $\varphi = (\varphi_1, \varphi_2)$ em $(-1, 1)$ é

$$D\varphi(-1, 1) = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

VI.a) Sendo ψ de classe C^1 , também f o é, por ser a composta de ψ com a função linear (e portanto polinomial, e portanto C^1) $\mathbf{x} \mapsto \boldsymbol{\alpha} \cdot \mathbf{x}$. Consequentemente, para qualquer $j = 1, \dots, n$,

$$\frac{\partial f}{\partial x_j} = \psi'(\boldsymbol{\alpha} \cdot \mathbf{x}) \frac{\partial}{\partial x_j}(\boldsymbol{\alpha} \cdot \mathbf{x}) = \psi'(\boldsymbol{\alpha} \cdot \mathbf{x}) \frac{\partial}{\partial x_j}(\alpha_1 x_1 + \dots + \alpha_n x_n) = a_j \psi'(\boldsymbol{\alpha} \cdot \mathbf{x}),$$

e portanto $\nabla f(\mathbf{x}) = \psi'(\boldsymbol{\alpha} \cdot \mathbf{x})\boldsymbol{\alpha}$.

Seja agora $\beta \in \mathbb{R}$ um ponto de estacionaridade de ψ , ou seja $\psi'(\beta) = 0$. Como α é um vetor não nulo existe sempre um vetor \mathbf{x} tal que² $\alpha \cdot \mathbf{x} = \beta$. Mas então, se \mathbf{u} for qualquer vetor ortogonal a α , tem-se

$$\alpha \cdot (\mathbf{x} + \mathbf{u}) = \alpha \cdot \mathbf{x} + \alpha \cdot \mathbf{u} = \beta + 0 = \beta,$$

e, consequentemente, $\psi'(\alpha \cdot (\mathbf{x} + \mathbf{u})) = \psi'(\beta) = 0$. Portanto $\nabla f(\mathbf{x} + \mathbf{u}) = 0$ e conclui-se que f tem uma infinidade de pontos de descontinuidade³.

- VI.b)** Sendo $f(x, y) = (y - x)^2$ pode-se escrever $f(x, y) = \psi((-1, 1) \cdot (x, y))$, com $\psi(u) = u^2$. Estamos, portanto, na situação do enunciado com $\alpha = (-1, 1) \neq 0$. Como sabemos que ψ tem um único mínimo, que se situa no ponto $u = 0$, e é não limitada superiormente em \mathbb{R} , o resultado da alínea anterior permite-nos concluir que f é uma função não limitada superiormente em \mathbb{R}^2 e que tem uma linha de mínimos com equação $(-1, 1) \cdot (x, y) = 0 \Leftrightarrow y = x$, onde a função tem o valor $f(x, y) = 0$. Pela relação $\nabla f(\mathbf{x}) = \psi'(\alpha \cdot \mathbf{x})\alpha$ obtida na alínea anterior, a não existência de outros pontos de estacionaridade de $\psi(u) = u^2$ para além de $u = 0$ implica que f também não tem mais extremos para além dos pontos já indicados.

²A construção possivelmente mais simples é a seguinte: como $\alpha \neq 0$, existe pelo menos uma coordenada não nula, digamos $a_m \neq 0$. Então, o vetor $\mathbf{x} = (x_j)$ com $x_m = \beta/a_m$ e $x_j = 0$ quando $j \neq m$ satisfaz o pretendido.

³Relembre-se que, dado um vetor não-nulo de \mathbb{R}^n , o conjunto de vetores que lhe são ortogonais constitui um subespaço vetorial de \mathbb{R}^n com dimensão $n - 1$.