

## TEMA I

Il candidato svolga una ed una sola delle dissertazioni proposte, illustrando sinteticamente i concetti, gli esempi e i risultati più significativi. Il candidato risolva inoltre alcuni degli esercizi proposti (possibilmente in più settori).

### DISSERTAZIONI

- 1) Gruppo fondamentale e spazi di rivestimento di un spazio topologico.
- 2) La convergenza uniforme per successioni di funzioni.
- 3) Il principio dei lavori virtuali e le sue applicazioni a qualche problema di statica. Solido con punto fisso, solido con asse fisso privo d'attrito, principio di Torricelli.

### ESERCIZI

- 1) Determinare l'ordine e la struttura del gruppo degli elementi invertibili nell'anello delle classi di resto modulo 40.
- 2) Si verifichi che il gruppo delle isometrie dello spazio Euclideo  $\mathbb{R}^3$  è costituito da tutte e sole le applicazioni  $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  del tipo  $f = T + v$  con  $T$  trasformazione ortogonale e  $v$  vettore di  $\mathbb{R}^3$ . Si verifichi inoltre che  $SO(3)$  (il gruppo delle matrici ortogonali di ordine 3 con determinante positivo) agisce transitivamente sulla sfera  $S^2 = \{x \in \mathbb{R}^3 : \|x\| = 1\}$ .
- 3) Si considerino la superficie regolare  $\Sigma: z = f(x, y)$  con  $f(0, 0) = f_x(0, 0) = f_y(0, 0) = 0$ , e la superficie  $M: x^2 + y^2 = 9$ .
  - (a) Per la superficie  $\Sigma$ , determinare l'operatore forma  $S_{p_0}$  e la curvatura gaussiana  $k(p_0)$  nel punto  $p_0 = (0, 0, 0)$ .
  - (b) Determinare (e classificare) le curve  $\alpha(s)$ ,  $s$  ascissa curvilinea, di  $M$  con vettore accelerazione  $\ddot{\alpha}(s)$  normale alla stessa superficie  $M$ .
- 4) Sia  $f$  l'endomorfismo di  $\mathbb{R}^4$  rappresentato rispetto alla base canonica dalla matrice

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 3 & 0 & 0 \\ -1 & -1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Dire se esiste in  $\mathbb{R}^4$  un prodotto scalare (definito positivo) rispetto al quale  $f$  è un endomorfismo simmetrico. In caso di risposta positiva, si determini un tale prodotto scalare e la matrice che lo rappresenta rispetto alla base canonica.

- 5) Si consideri il problema di Cauchy  $(P_a)$

$$y' = y^5 - 3y^3 + 1 \quad y(0) = a$$

al variare di  $a \in \mathbb{R}$ .

- a) Provare che per infiniti valori di  $a$  il problema  $(P_a)$  ha soluzioni definite in tutto  $\mathbb{R}$ .

- Rosella P. J.
- b) Provare che esiste  $a_0$  tale che per ogni  $a > a_0$  la soluzione di  $(P_a)$  non è definita in tutto  $\mathbb{R}^2$ .  
c) Cercare di stimare dall'alto e dal basso il valore  $a_0$ .

6) Dire per quali valori dei parametri  $\alpha, \beta > 0$  l'integrale

$$\int_{\mathbb{R}^2} \frac{dx dy}{1 + |x|^\alpha + |y|^\beta}$$

è finito:

7) Un'asta  $OA$ , di lunghezza  $L$  e massa trascurabile, è inclinata di un angolo  $\alpha$  con  $0 < \alpha < \pi/2$  rispetto all'orizzontale e ruota con velocità angolare costante  $\omega$  attorno all'asse verticale passante per il suo estremo fisso  $O$ . Una seconda asta  $BC$ , di lunghezza  $\ell$  e massa  $m$  è vincolata in  $A$  nel suo punto medio in modo che l'asta  $BC$  possa ruotare attorno all'asse  $OA$  mantenendosi nel piano perpendicolare ad  $OA$  stesso. Scelta come coordinata libera l'angolo  $\theta$  che l'asta  $BC$  forma con la direzione perpendicolare ad  $OA$  appartenente al piano verticale di  $OA$ :

- scrivere l'energia cinetica dell'asta;
- individuare i termini  $T_2, T_1, T_0$ ;
- determinare le configurazioni di equilibrio relativo.

8) Una retta  $r$  ruota in un piano orizzontale con velocità angolare costante  $\omega$  attorno ad un suo punto fisso  $O$ . Il centro  $C$  di un disco, di massa  $M$  e raggio  $R$ , scorre lungo l'asse  $r$  mentre il disco ruota attorno a  $C$  mantenendosi nel piano verticale passante per  $r$ . Una molla di costante elastica  $k$ , attrae il punto  $P$  della periferia del disco verso il punto  $O$ . Scelte come coordinate libere l'ascissa  $s$  di  $C$  e l'angolo  $\theta$  che il raggio  $P - C$  forma con  $r$ :

- determinare le quantità  $T_2, T_1, T_0$ ;
- scrivere le equazioni differenziali del moto e gli eventuali integrali primi;
- calcolare le configurazioni di equilibrio relativo.