

**Analisi II per Ingegneria Elettronica & Internet**  
**30-07-2018 A.A. 2017/2018, Sessione Estiva, terzo appello**

Nome(Stampatello) Cognome(Stampatello) Matricola

**Inserire il presente foglio nel foglio protocollo**

**Le risposte vanno motivate sul foglio protocollo. Se immotivate, ancorché esatte, non verranno prese in considerazione.**

**1)** (7.5 punti) Sia data la curva  $\underline{\gamma}^+ \in \mathbf{R}^3$ , percorsa in senso antiorario ed il cui sostegno è dato da  $\{\underline{x} \in \mathbf{R}^3: x^2 + y^2 = 1, z = x + y + 3\}$ . Sia data la curva  $\underline{\sigma}^+ \in \mathbf{R}^3$ , percorsa in senso antiorario ed il cui sostegno è dato da  $\{\underline{x} \in \mathbf{R}^3: x^2 + y^2 = 1, z = -x - 2y - 3\}$ . Sia data la forma differenziale  $\omega = \frac{x^3 + y^3}{3} dx + \left(\frac{y^3}{3} + \frac{z^2}{2}\right) dy + \left(\frac{z^2}{2} + \frac{x^3}{3}\right) dz$ . Si calcoli  $\oint_{\underline{\gamma}^+} \omega - \oint_{\underline{\sigma}^+} \omega$

**Prima soluzione del problema 1** La curva  $\underline{\gamma}^+ \cup \underline{\sigma}^-$ , contorna una striscia di superficie cilindrica, detta  $S$  ed è percorsa in senso antiorario. Per il Teorema di Stokes

$$\oint_{\underline{\gamma}^+ \cup \underline{\sigma}^-} \omega = \oint_{\underline{\gamma}^+} \omega - \oint_{\underline{\sigma}^+} \omega = \iint_S (\text{rot} \underline{F}(\underline{x}) \cdot \underline{n}^e) d\sigma$$

$$\text{rot} \underline{F}(\underline{x}) = -(z, x^2, y^2), \quad \underline{n}^e = \left( \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}}, \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}}, 0 \right)$$

Parametizziamo la superficie  $S$  in coordinate polari ponendo  $x = \cos t, y = \sin t, z = u$  con  $0 \leq t \leq 2\pi, -x - 2y - 3 \leq z \leq x + y + 3$  ossia  $-\cos t - 2 \sin t - 3 \leq u \leq \cos t + \sin t + 3$ . Inoltre

$$\text{rot} \underline{F}(\underline{x}) \cdot \underline{n}^e = \frac{-u \cos t - \cos^2 t \sin t}{\sqrt{x^2 + y^2}} \quad d\sigma = \sqrt{x^2 + y^2} dt du$$

e l'integrale diventa

$$\int_0^{2\pi} dt \int_{-\cos t - 2 \sin t - 3}^{\cos t + \sin t + 3} du (-u \cos t - \cos^2 t \sin t)$$

Ora, detto  $C = \cos t, S = \sin t$  si ha

$$\begin{aligned} \int_0^{2\pi} dt \int_{-\cos t - 2 \sin t - 3}^{\cos t + \sin t + 3} du \cos^2 t \sin t &= \int_0^{2\pi} dt (2C^3 S + 3C^2 S^2 + 6C^2 S) = \int_0^{2\pi} dt 3C^2 S^2 = \\ &= \int_0^{2\pi} \frac{3}{4} (\sin(2t))^2 dt = \frac{3}{4} \pi \end{aligned}$$

$$\int_0^{2\pi} dt \int_{-C - 2S - 3}^{C + S + 3} du u C = \int_0^{2\pi} dt \frac{C}{2} (-3S^2 - 6S - 2CS) = 0$$

per cui il risultato è  $-3\pi/4$ . Un altro modo di procedere consiste nell'eseguire direttamente due integrali curvilinei

**Seconda soluzione del problema 1)** Applichiamo Stokes ai due singoli piani.

Piano basso percorso in senso antiorario. La componente  $z$  della normale esterna punta verso l'alto ed è  $\underline{n}^{(e)} = (1, 2, 1)/\sqrt{6}$ . L'integrale è  $(x = r \cos t, y = r \sin t, z = -r \cos t - 2r \sin t - 3)$

$$\int_0^1 r dr \int_0^{2\pi} (-z - 2x^2 - y^2) d\sigma = \int_0^1 r dr \int_0^{2\pi} (x + 2y + 3 - 2x^2 - y^2) = \frac{9\pi}{4}$$

Piano alto percorso in senso orario. La componente  $z$  della normale esterna punta verso il basso ed è  $\underline{n}^{(e)} = (1, 1, -1)/\sqrt{3}$ . L'integrale è  $(x = r \cos t, y = r \sin t, z = -r \cos t - 2r \sin t - 3)$

$$\int_0^1 r dr \int_0^{2\pi} (-z - x^2 + y^2) d\sigma = \int_0^1 r dr \int_0^{2\pi} (-3) = -3\pi$$

La somma dà  $-3\pi/4$ . Negli integrali scritti sono stati omessi alcuni di quelli che con certezza avrebbero dato zero.

**2)** (7.5 punti) Sia  $D = \{(y, z) \in \mathbf{R}^2: y = e^t, z = e^{2t}, (\ln 6)/2 \leq t \leq (\ln(20))/2\}$ . Sia  $V_y$  l'insieme ottenuto ruotando  $D$  di  $360^\circ$  gradi intorno all'asse  $z$  e sia  $S$  la superficie laterale di  $V_y$ . Si calcoli l'area di  $S$ .

**Soluzione del problema 2** Bisogna applicare la prima formula a pag.6 del Giornale delle lezioni che nel nostro caso diventa

$$2\pi \int_{\frac{\ln 6}{2}}^{\frac{\ln 20}{2}} e^t \sqrt{e^{2t} + 4e^{4t}} dt = 2\pi \int_{\frac{\ln 6}{2}}^{\frac{\ln 20}{2}} e^{2t} \sqrt{1 + 4e^{2t}} dt = 2\pi \frac{1}{12} (1 + 4e^{2t})^{\frac{3}{2}} \Big|_{\frac{\ln 6}{2}}^{\frac{\ln 20}{2}} = \frac{\pi}{6} (729 - 125)$$

Alcuni studenti hanno male interpretato l'insieme  $D$  che è un oggetto unidimensionale e che potrebbe scriversi pure come  $D = \{(y, z) \in \mathbf{R}^2: z = y^2, \sqrt{6} \leq y \leq \sqrt{20}\}$ .

**3)** (7.5 punti) Sia data la seguente funzione  $f(x, y) = \frac{x^4}{2} - \frac{y^3}{6} \doteq z$  soggetta al vincolo  $x^2 + \frac{y^2}{4} \leq 1$ . Se ne trovino i punti critici e se ne stabilisca la natura.

**Prima Soluzione del problema 3** L'insieme  $x^2 + \frac{y^2}{4} < 1$  è aperto e quindi i punti di estremo sono liberi.  $f_x = 0$  e  $f_y = 0$  danno come risultato  $x = y = 0$ . Tutti gli elementi della matrice hessiana sono nulli per cui non ci dà nessun aiuto. Bisogna osservare che  $f(t, 0) = t^4/2$  e quindi si ha un minimo mentre  $f(0, t) = -t^3/6$  e si ha un flesso. Se ne conclude che il punto critico è una sella.

Sia ora  $x^2 + \frac{y^2}{4} = 1$ . La lagrangiana è

$$F(x, y, \lambda) = \frac{x^4}{2} - \frac{y^3}{6} - \lambda(x^2 + \frac{y^2}{4} - 1)$$

$$F_x = 2x(x^2 - \lambda) = 0, \quad F_y = -\frac{y^2}{2}(y + \lambda) = 0, \quad F_\lambda = x^2 + \frac{y^2}{4} - 1 = 0$$

Dalla prima otteniamo  $x = 0$  e quindi dalla terza otteniamo  $y = \pm 2$ . La seconda ci dà  $y = \mp 2$  per cui abbiamo i punti critici vincolati  $P_1 = (0, 2, -2)$ ,  $f(P_1) = -4/3$ ,  $P_2 = (0, -2, 2)$   $f(P_2) = 4/3$

Sia ora oppure  $x^2 = \lambda \geq 0$ . Se  $y = 0$ , la terza ci dà  $\lambda = \pm 1$  e quindi abbiamo i due punti critici  $P_3 = (1, 0, 1)$   $f(P_3) = 1$ ,  $P_4 = (-1, 0, 1)$   $f(P_4) = 1$ .

Sempre con  $x^2 = \lambda$  e  $y = -\lambda$  dalla seconda, si ottiene dalla terza  $\frac{5}{4}\lambda^2 = 1$  ossia  $\lambda = 2\sqrt{2} - 2 \doteq c$  e quindi i due punti critici  $P_5 = (\sqrt{c}, -c, c)$   $P_6 = (-\sqrt{c}, -c, c)$ .  $f(P_5) = F(P_6) = \frac{8\sqrt{2} - 10}{3} \sim 0.44$

Certamente i punti  $P_1$  e  $P_2$  sono rispettivamente di minimo e massimo. Ciò è dovuto al fatto che l'insieme vincolante è compatto (è una ellisse) e la funzione vincolata è continua. Il Teorema (di Weierstrass) secondo cui una funzione continua su di un compatto assume massimo e minimo continua a valere per funzioni reali di più variabili reali. Naturalmente i punti  $P_1$  e  $P_2$  esistono solo se la funzione è vincolata.

Per sapere la natura degli altri punti critici vincolati, bisogna usare il contenuto della pagina 20–21 del Giornale delle lezioni

**Teorema 6.2** Siano  $f, g: X \rightarrow \mathbb{R}, \overset{\circ}{X} \subset \mathbf{R}^n$  di classe  $C^2$ . Se la forma quadratica  $\sum_{i,j=1}^n [f_{x_i x_j}(\underline{x}^o) - \lambda^o g_{x_i x_j}(\underline{x}^o)] h_i h_j = (\underline{h}, H(\underline{x}^o) \underline{h})$ , ristretta all'insieme dei vettori  $\underline{h}$  tangenziali al vincolo in  $\underline{x}^o$  ossia  $(\underline{\partial}g(\underline{x}^o), \underline{h}) = 0$ , è definita negativa (positiva) allora  $\underline{x}^o$  è punto di massimo (minimo) forte vincolato.

Partiamo da  $P_1$ .  $(\underline{\partial}g(\underline{x}^o), \underline{h}) = 0$ , nel nostro caso diventa  $(2x, y/2)|_{P_1} \cdot (h_1, h_2) = 0$  ossia  $0 \cdot h_1 + 1 \cdot h_2 = 0$  ossia  $h_2 = 0$ .

$$\sum_{i,j=1}^n [f_{x_i x_j}(P_1) - \lambda^o g_{x_i x_j}(P_1)] h_i h_j = (\underline{h}, H(P_1) \underline{h}), = (h_1, 0) \left[ \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix} - (-2) \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -1/2 \end{pmatrix} \right] \begin{pmatrix} h_1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

ossia

$$(h_1, 0) \begin{pmatrix} 4 & 0 \\ 0 & -4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} h_1 \\ 0 \end{pmatrix} = 4h_1^2$$

ossia una forma quadratica strettamente positiva e quindi il punto è di minimo locale (come avevamo già trovato solo che il discorso di prima ci ha consentito di dire che il minimo è pure assoluto)

$P_2$ . Gli stessi calcoli portano a

$$(h_1, 0) \left[ \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} - 2 \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -1/2 \end{pmatrix} \right] \begin{pmatrix} h_1 \\ 0 \end{pmatrix} = (h_1, 0) \begin{pmatrix} -4 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} h_1 \\ 0 \end{pmatrix} = -4h_1^2$$

e quindi è un massimo locale (che sappiamo essere assoluto)

$P_3$ .  $(\underline{\partial}g(\underline{x}^o), \underline{h}) = 0$ , in questo caso diventa  $(2x, y/2)|_{P_3} \cdot (h_1, h_2) = 0$  ossia  $2 \cdot h_1 + 0 \cdot h_2 = 0$  ossia  $h_1 = 0$ .

$$(0, h_2) \left[ \begin{pmatrix} 6 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -1/2 \end{pmatrix} \right] \begin{pmatrix} 0 \\ h_2 \end{pmatrix} = (0, h_2) \begin{pmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 1/2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ h_2 \end{pmatrix} = h_2^2/2$$

minimo locale

$P_4$ .  $(\underline{\partial}g(\underline{x}^o), \underline{h}) = 0$ , in questo caso diventa  $(2x, y/2)|_{P_4} \cdot (h_1, h_2) = 0$  ossia  $-2 \cdot h_1 + 0 \cdot h_2 = 0$  ossia  $h_1 = 0$ .

$$(0, h_2) \left[ \begin{pmatrix} 6 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -1/2 \end{pmatrix} \right] \begin{pmatrix} 0 \\ h_2 \end{pmatrix} = (0, h_2) \begin{pmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 1/2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ h_2 \end{pmatrix} = h_2^2/2$$

minimo locale

$P_5$ .  $(\partial g(\underline{x}^o), \underline{h}) = 0$ , in questo caso diventa  $(2x, y/2)|_{P_5} \cdot (h_1, h_2) = 0$  ossia  $2\sqrt{c} \cdot h_1 - c \cdot h_2/2 = 0$  ossia  $h_1 = h_2\sqrt{c}/4$ .

$$\left(\frac{\sqrt{c}}{4}h_2, h_2\right) \left[ \begin{pmatrix} 6c & 0 \\ 0 & c \end{pmatrix} - c \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -1/2 \end{pmatrix} \right] \begin{pmatrix} \frac{\sqrt{c}}{4}h_2 \\ h_2 \end{pmatrix} = \left(\frac{\sqrt{c}}{4}h_2, h_2\right) \begin{pmatrix} 4c & 0 \\ 0 & c/2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{\sqrt{c}}{4}h_2 \\ h_2 \end{pmatrix} = \frac{h_2^2}{2} \left(c + \frac{c^2}{2}\right)$$

minimo locale.

$P_6$ .  $(\partial g(\underline{x}^o), \underline{h}) = 0$ , in questo caso diventa  $(2x, y/2)|_{P_6} \cdot (h_1, h_2) = 0$  ossia  $-2\sqrt{c} \cdot h_1 - c \cdot h_2/2 = 0$  ossia  $h_1 = -h_2\sqrt{c}/4$ .

$$\left(-\frac{\sqrt{c}}{4}h_2, h_2\right) \left[ \begin{pmatrix} 6c & 0 \\ 0 & c \end{pmatrix} - c \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -1/2 \end{pmatrix} \right] \begin{pmatrix} -\frac{\sqrt{c}}{4}h_2 \\ h_2 \end{pmatrix} = \left(-\frac{\sqrt{c}}{4}h_2, h_2\right) \begin{pmatrix} 4c & 0 \\ 0 & c/2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -\frac{\sqrt{c}}{4}h_2 \\ h_2 \end{pmatrix} = \frac{h_2^2}{2} \left(c + \frac{c^2}{2}\right)$$

minimo locale.

**Seconda soluzione del problema 3.** Si parametrizza il vincolo come  $x = \cos t \doteq C$ ,  $y = 2 \sin t \doteq S$  e la funzione ristretta al vincolo diventa

$$f(\cos t, 2 \sin t) = \frac{C^4}{2} - \frac{4S^3}{3} \doteq q(t) \quad q'(t) \geq 0 \iff CS(1-S)^2 \leq 0$$

e si vede che a  $t = \pi/2$ , e  $t = 3\pi/2$ , corrispondono dei minimi. A  $t = 0$  e  $t = \pi$  dei massimi da cui  $(\pm 1, 0)$  sono minimi e  $(0, \pm 2)$  dei massimi.

**4)** (7.5 punti) Calcolare l'integrale  $\int_0^{+\infty} \frac{x^{1/4}}{1+x^2} dx$ . [ **Il risultato è reale e positivo quindi la soluzione deve essere positiva e non deve contenere l'unità immaginaria  $i$ .**]

Il cammino che adottato io è quello "a Packman" a pagina 12 del Giornale delle lezioni ma si può adottare pure un cammino analogo (non uguale) a quello a pag.46 delle lezioni di Tauraso che ha il vantaggio di costringere a calcolare un solo residuo in  $z = i$ .

**Soluzione del problema 4.** Utilizzando il cammino a pag.12 del Giornale delle lezioni si perviene a

$$I(1 - e^{\frac{2i\pi}{4}}) = 2\pi i \sum_{z=\pm i} \text{Res} f(z) = 2\pi i \left( \frac{e^{i\frac{\pi}{8}}}{2i} + \frac{e^{i\frac{3\pi}{8}}}{-2i} \right) =$$

ossia

$$I(1-i) = 2\pi i \sum_{z=\pm i} \text{Res} f(z) = \pi e^{\frac{i\pi}{4}} \left( e^{i\frac{-\pi}{8}} - e^{i\frac{\pi}{8}} \right) \implies I = \pi e^{\frac{i\pi}{4}} \frac{-2i \sin \frac{\pi}{8}}{\sqrt{2} e^{\frac{i7\pi}{4}}} = \pi \frac{-2i \sin \frac{\pi}{8}}{\sqrt{2}(-i)} = \sqrt{\frac{2+\sqrt{2}}{2}}$$

**Gli studenti sono invitati a rifarsi i calcoli e ad impraticarsi con gli incastri "micidiali" fra algebra e numeri complessi che danno luogo a risultati reali. Inoltre un integrale quasi uguale lo si può trovare a pag.12 del Giornale delle lezioni**

**5)** (5 punti) Si dimostri il Teorema: Sia  $A \subseteq \mathbf{R}^3$  aperto e connesso e sia  $\omega(\underline{x}) = a(\underline{x})dx + b(\underline{x})dy + c(\underline{x})dz$  una forma tale che  $a, b, c \in C^1(A)$ . Allora la forma è esatta se e solo se l'integrale su ogni curva chiusa regolare, semplice è nullo.

**Analisi II per Ingegneria Informatica**  
**02-07-2018 A.A. 2017/2018, Sessione Estiva, secondo appello**

Nome(Stampatello) Cognome(Stampatello) Matricola

**Inserire il presente foglio nel foglio protocollo**

**Le risposte vanno motivate sul foglio protocollo. Se immotivate, ancorché esatte, non verranno prese in considerazione.**

**1)** (7.5 punti) Sia  $D = \{(y, z) \in \mathbf{R}^2: y = e^t, z = e^{2t}, (\ln 6)/2 \leq t \leq (\ln(20))/2\}$ . Sia  $V_y$  l'insieme ottenuto ruotando  $D$  di  $360^\circ$  gradi intorno all'asse  $z$  e sia  $S$  la superficie laterale di  $V_y$ . Si calcoli l'area di  $S$ .

**Soluzione del primo esercizio** Si veda il compito di Elettronica&Internet

**2)** (7.5 punti) Sia  $\gamma^+$  la curva (non chiusa) di sostegno  $x^2 + 4y^2 = 9, y \geq 0$ . Sia data la forma differenziale

$$\omega = \frac{2x - y}{x^2 - xy + y^2} dx + \frac{2y - x}{x^2 - xy + y^2} dy$$

Si calcoli  $\int_{\gamma^+} \omega$

**Soluzione del secondo esercizio** È facile vedere che la forma è chiusa. La curva giace in una porzione del piano che è semplicemente connessa, ad esempio la porzione  $\{\underline{x} \in \mathbf{R}^2: y \geq 0, (x, y) \neq (0, 0)\}$  e quindi la forma è esatta. Il potenziale è  $v(x, y) = \ln(x^2 + y^2 - xy)$  per cui il risultato è zero anche se la curva non è chiusa.

Una volta constatata la chiusura, si sarebbe potuto passare direttamente a cercare il potenziale ed ottenere  $v(x, y) = \ln(x^2 + y^2 - xy)$  ma va verificato che il dominio di  $v(x, y)$  contiene il dominio di  $\omega$ . Ciò è vero e quindi la forma è esatta anche senza passare attraverso la semplice connessione.

**3)** (7.5 punti) Calcolare l'integrale  $\int_0^{+\infty} \frac{x^{1/4}}{(1+x^2)^2} dx$ . [ **Il risultato è reale e positivo quindi la soluzione deve essere positiva e non deve contenere l'unità immaginaria  $i$ .**]

Il cammino che adottato io è quello "a Packman" a pagina 12 del Giornale delle lezioni ma si può adottare pure un cammino analogo (non uguale) a quello a pag.46 delle lezioni di Tauraso che ha il vantaggio di costringere a calcolare un solo residuo. in  $z = i$ .

$$\begin{aligned} I(1 - e^{\frac{2i\pi}{4}}) &= 2\pi i \sum_{z=\pm i} \text{Res} f(z) = 2\pi i \left[ \lim_{z \rightarrow i} \frac{d}{dz} \frac{z^{1/4}}{(z+i)^2} + \lim_{z \rightarrow -i} \frac{d}{dz} \frac{z^{1/4}}{(z-i)^2} \right] = \\ &= 2\pi i \left[ \frac{1}{4} \frac{e^{-i\frac{3\pi}{8}}}{-4} - 2 \frac{e^{i\frac{\pi}{8}}}{-8i} + \frac{1}{4} \frac{e^{-i\frac{9\pi}{8}}}{-4} - 2 \frac{e^{i\frac{3\pi}{8}}}{8i} \right] = 2\pi i \left[ \frac{1}{-16} e^{-i\frac{3\pi}{8}} + \frac{1}{16} e^{-i\frac{\pi}{8}} + \frac{e^{i\frac{\pi}{8}}}{4i} - \frac{e^{i\frac{3\pi}{8}}}{4i} \right] \\ &= 2\pi i \left[ \frac{e^{i\frac{-\pi}{4}}}{16} (e^{i\frac{\pi}{8}} - e^{-i\frac{\pi}{8}}) + \frac{e^{i\frac{\pi}{4}}}{4i} (e^{-i\frac{\pi}{8}} - e^{i\frac{\pi}{8}}) \right] \end{aligned}$$

e quindi

$$I(1-i) = -\pi \frac{1-i}{4\sqrt{2}} \sin \frac{\pi}{8} + \frac{\pi}{\sqrt{2}}(1-i) \sin \frac{\pi}{8} \implies I = \frac{3\pi}{4\sqrt{2}} \sin \frac{\pi}{8} = \frac{3\pi}{4\sqrt{2}} \sqrt{\frac{2-\sqrt{2}}{4}}$$

**Gli studenti sono invitati a rifarsi i calcoli e ad impraticarsi con gli incastri "micediali" fra algebra e numeri complessi che danno luogo a risultati reali. Inoltre un integrale uguale lo si può trovare a pag.12 del Giornale delle lezioni**

**4)** (7.5 punti) Si risolva il seguente problema di Cauchy  $\begin{cases} y''(t) + y(t) = F(t), \\ y(0) = 0, y'(0) = 0 \end{cases}$

e  $F(t) = \int_0^t \cos(t-x) \sin x dx$  (prodotto di convoluzione di  $\cos t$  e  $\sin t$ .)

**Come al solito, sbagliare a scrivere la trasformata  $\mathcal{L}(y)$  significa prendere zero all'esercizio**

**Soluzione del problema 4.**  $\mathcal{L}(y) = \frac{p}{(p^2+1)^3}$  per cui

$$\begin{aligned} y(t) &= \sum_{p=\pm i} \text{Res} \frac{pe^{pt}}{(p^2+1)^3} = \frac{1}{2} \frac{d^2}{dp^2} \frac{pe^{pt}}{(p+i)^3} \Big|_{p=i} + \frac{1}{2} \frac{d^2}{dp^2} \frac{pe^{pt}}{(p-i)^3} \Big|_{p=-i} \\ &= \frac{1}{2} \frac{d}{dp} \left[ \frac{tpe^{pt} + e^{pt}}{(p+i)^3} - \frac{3pe^{pt}}{(p+i)^4} \right] \Big|_{p=i} + \frac{1}{2} \frac{d}{dp} \left[ \frac{tpe^{pt} + e^{pt}}{(p-i)^3} - \frac{3pe^{pt}}{(p-i)^4} \right] \Big|_{p=-i} = \\ &= \frac{1}{2} \left[ \frac{t^2pe^{pt} + 2te^{pt}}{(p+i)^3} - \frac{3e^{pt}(1+tp)}{(p+i)^4} \right] \Big|_{p=i} + \frac{1}{2} \left[ \frac{t^2pe^{pt} + 2te^{pt}}{(p-i)^3} - \frac{3e^{pt}(1+tp)}{(p-i)^4} \right] \Big|_{p=-i} + \\ &- \frac{1}{2} \left[ \frac{3e^{pt} + pte^{pt}}{(p+i)^4} - \frac{12pe^{pt}}{(p+i)^5} \right] \Big|_{p=i} - \frac{1}{2} \left[ \frac{3e^{pt} + pte^{pt}}{(p-i)^4} - \frac{12pe^{pt}}{(p-i)^5} \right] \Big|_{p=-i} \end{aligned}$$

ed ora per scoprire quale è la sua espressione (reale), esplicitiamo i calcoli sommando i termini omogenei.

$$\begin{aligned} \frac{1}{2} \frac{t^2pe^{pt}}{(p+i)^3} + \frac{1}{2} \frac{t^2pe^{pt}}{(p-i)^3} &\rightarrow \frac{1}{2} \frac{it^2e^{it}}{-8i} + \frac{1}{2} \frac{-t^2ie^{-it}}{8i} = \frac{-t^2 \cos t}{8} \\ \frac{1}{2} \frac{2te^{pt}}{(p+i)^3} + \frac{1}{2} \frac{2te^{pt}}{(p-i)^3} &\rightarrow \frac{1}{2} \frac{2te^{it}}{-8i} + \frac{1}{2} \frac{2te^{-it}}{8i} = \frac{-t \sin t}{4} \\ -\frac{1}{2} \frac{3e^{pt}}{(p+i)^4} - \frac{1}{2} \frac{3e^{pt}}{(p-i)^4} &\rightarrow -\frac{1}{2} \frac{3e^{it}}{16} - \frac{1}{2} \frac{3e^{-it}}{16} = \frac{-3}{16} \cos t \\ -\frac{1}{2} \frac{pte^{pt}}{(p+i)^4} - \frac{1}{2} \frac{pte^{pt}}{(p-i)^4} &\rightarrow -\frac{1}{2} \frac{ite^{it}}{16} - \frac{1}{2} \frac{-ite^{-it}}{16} = \frac{-t}{16} \sin t \\ \frac{-1}{2} \frac{3e^{it}(1+ti)}{(2i)^4} + \frac{-1}{2} \frac{3e^{-it}(1-ti)}{(-2i)^4} &= \frac{-3}{16} \cos t + \frac{3}{16} t \sin t \\ 6 \frac{pe^{pt}}{(p+i)^5} + 6 \frac{pe^{pt}}{(p-i)^5} &\rightarrow 6 \frac{ie^{it}}{32i} + 6 \frac{-ie^{-it}}{-32i} = \frac{3}{8} \cos t \end{aligned}$$

La somma di tutti i contributi è il risultato  $y(t) = \frac{-t^2}{8} \cos t - \frac{t}{8} \sin t$