



Facoltà di Scienze Matematiche, Fisiche e Naturali
 Corso di Laurea in Informatica

Analisi Matematica II

Prova Scritta dell'11 luglio 2000

Svolgimento

1. Nella definizione di f

$$f(x, y) := \frac{1}{5 + (x - 2)^2 + y^2} + \frac{1}{5 + (x + 2)^2 + y^2}$$

i due denominatori sono polinomi (quindi definiti ovunque), e sono anche sempre > 0 (anzi, sempre ≥ 5) perché ottenuti aggiungendo a 5 due quadrati. Quindi $f(x, y)$ è definita per ogni $(x, y) \in \mathbb{R}^2$, è di classe C^∞ ed è anche > 0 ($e \leq 2/5$) ovunque. La f ha le seguenti simmetrie:

$$f(x, y) = f(x, -y) = f(-x, y) = f(-x, -y).$$

La simmetria $f(x, y) = f(x, -y)$ è ovvia. Cambiando x con $-x$ i due addendi si trasformano uno nell'altro, lasciando intatta la somma. La formula $f(x, y) = f(-x, -y)$ viene combinando le prime due simmetrie.

Il valore 0 non è mai raggiunto da f , ma ci si può avvicinare a piacere, per esempio prendendo $f(0, y)$ con $y \rightarrow +\infty$:

$$\lim_{y \rightarrow +\infty} f(0, y) = \lim_{y \rightarrow +\infty} \left(\frac{1}{5 + (0 - 2)^2 + y^2} + \frac{1}{5 + (0 + 2)^2 + y^2} \right) = \lim_{y \rightarrow +\infty} \frac{2}{9 + y^2} = 0.$$

Di sicuro quindi non c'è alcun punto di minimo globale per f .

Poiché la funzione è di classe C^∞ e il dominio in cui lo studiamo è aperto, tutti gli eventuali punti di massimo o minimo locale sono interni, e le derivate parziali prime ci si devono annullare. Calcoliamo:

$$\begin{aligned} f_x(x, y) &= -\frac{2(x - 2)}{(5 + (x - 2)^2 + y^2)^2} - \frac{2(x + 2)}{(5 + (x + 2)^2 + y^2)^2}, \\ f_y(x, y) &= -\frac{2y}{(5 + (x - 2)^2 + y^2)^2} - \frac{2y}{(5 + (x + 2)^2 + y^2)^2} = \\ &= -2y \underbrace{\left(\frac{1}{(5 + (x - 2)^2 + y^2)^2} + \frac{1}{(5 + (x + 2)^2 + y^2)^2} \right)}_{>0}. \end{aligned}$$

La $f_y(x, y)$ si annulla soltanto quando $y = 0$. Sostituendo $y = 0$ nell'equazione $f_x(x, y) = 0$ si calcola con pazienza

$$\begin{aligned} 0 = f_x(x, 0) &= -\frac{2(x - 2)}{(5 + (x - 2)^2)^2} - \frac{2(x + 2)}{(5 + (x + 2)^2)^2} = -\frac{2(x - 2)}{(9 + x^2 - 4x)^2} - \frac{2(x + 2)}{(9 + x^2 + 4x)^2} = \\ &= -\frac{2(x - 2)(9 + x^2 + 4x)^2}{(9 + x^2 - 4x)^2(9 + x^2 + 4x)^2} - \frac{2(x + 2)(9 + x^2 - 4x)^2}{(9 + x^2 - 4x)^2(9 + x^2 + 4x)^2} = \\ &= -2 \left(\frac{(x - 2)(81 + x^4 + 16x^2 + 18x^2 + 72x + 8x^3)}{(9 + x^2 - 4x)^2(9 + x^2 + 4x)^2} + \frac{(x + 2)(81 + x^4 + 16x^2 - 72x - 8x^3)}{(9 + x^2 - 4x)^2(9 + x^2 + 4x)^2} \right) = \\ &= -2 \left(\frac{(x - 2)(81 + x^4 + 34x^2 + 72x + 8x^3)}{(9 + x^2 - 4x)^2(9 + x^2 + 4x)^2} + \frac{(x + 2)(81 + x^4 + 34x^2 - 72x - 8x^3)}{(9 + x^2 - 4x)^2(9 + x^2 + 4x)^2} \right) = \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&= -2 \left(\frac{81x + x^5 + 34x^3 + 72x^2 + 8x^4 - 162 - 2x^4 - 68x^2 - 144x - 16x^3}{(9 + x^2 - 4x)^2(9 + x^2 + 4x)^2} + \right. \\
&\quad \left. + \frac{81x + x^5 + 34x^3 - 72x^2 - 8x^4 + 162 + 2x^4 + 68x^2 - 144x - 16x^3}{(9 + x^2 - 4x)^2(9 + x^2 + 4x)^2} \right) = \\
&= -2 \frac{2x^5 + 36x^3 - 126x}{(9 + x^2 - 4x)^2(9 + x^2 + 4x)^2} = -4x \frac{x^4 + 18x^2 - 63}{(9 + x^2 - 4x)^2(9 + x^2 + 4x)^2}.
\end{aligned}$$

L'equazione $f_x(x, 0) = 0$ si spezza in $x = 0$ e in $x^4 + 18x^2 - 63 = 0$. Quest'ultima è una biquadratica. Nell'incognita ausiliaria $z = x^2$ l'equazione diventa $z^2 + 18z - 63 = 0$, che ha come discriminante

$$\frac{\Delta}{4} = 9^2 + 63 = 81 + 63 = 144 = 12^2, \quad \text{da cui} \quad z = -9 \pm 12 = \begin{cases} 3 \\ -21. \end{cases}$$

Tornando alla variabile x , si ha $x^2 = 3$, che ha come soluzioni $x = \pm\sqrt{3}$, e $x^2 = -21$, che non ha soluzioni (reali). Quindi l'equazione $f_x(x, 0) = 0$ ha le tre soluzioni $x = 0$ e $x = \pm\sqrt{3}$. In definitiva il gradiente di f si annulla nei tre punti

$$(0, 0), \quad (\sqrt{3}, 0), \quad (-\sqrt{3}, 0).$$

Questi sono gli unici candidati a essere punti di minimo o massimo locale. Per la simmetria di f , $(-\sqrt{3}, 0)$ è dello stesso tipo di $(\sqrt{3}, 0)$. Per decidere che tipo di punti siano, un modo è di calcolare le derivate seconde (più avanti vedremo come questo si può evitare con astuzia). Visto che tutti i punti candidati hanno $y = 0$ calcoliamo f_{xx} direttamente con $y = 0$:

$$\begin{aligned}
f_{xx}(x, 0) &= \frac{\partial}{\partial x} f_x(x, 0) = \frac{\partial}{\partial x} \left(-4x \frac{x^4 + 18x^2 - 63}{(9 + x^2 - 4x)^2(9 + x^2 + 4x)^2} \right) = \\
&= -4 \frac{x^4 + 18x^2 - 63}{(9 + x^2 - 4x)^2(9 + x^2 + 4x)^2} - \\
&\quad - 4x \frac{(4x^3 + 36x)(9 + x^2 - 4x)^2(9 + x^2 + 4x)^2 - (x^4 + 18x^2 - 63)(\dots)}{(9 + x^2 - 4x)^4(9 + x^2 + 4x)^4}.
\end{aligned}$$

Nei punti candidati i valori sono

$$\begin{aligned}
f_{xx}(0, 0) &= -4 \frac{-63}{9^4} = \frac{4 \cdot 7}{9^3} > 0, \\
f_{xx}(\sqrt{3}, 0) &= -4 \frac{0}{(\dots)} - 4\sqrt{3} \frac{4 \cdot 3\sqrt{3} + 36\sqrt{3})(9 + 3 - 4\sqrt{3})^2(9 + 3 + 4\sqrt{3})^2 - 0(\dots)}{(9 + 3 - 4\sqrt{3})^4(9 + 3 + 4\sqrt{3})^4} = \\
&= -4\sqrt{3} \frac{48\sqrt{3}}{(12 - 4\sqrt{3})^2(12 + 4\sqrt{3})^2} = -\frac{4 \cdot 48 \cdot 3}{4^4(3 - \sqrt{3})^2(3 + \sqrt{3})^2} = -\frac{3 \cdot 3}{4(9 - 3)^2} = -\frac{9}{4 \cdot 6^2} = \\
&= -\frac{1}{16} < 0,
\end{aligned}$$

Per f_{xy} non possiamo porre $y = 0$ prima di derivare, però non occorre portare i conti molto avanti:

$$f_{xy}(x, y) = \frac{\partial}{\partial x} f_y(x, y) = -2y \frac{\partial}{\partial x} (\dots),$$

da cui

$$f_{xy}(x, 0) = 0 \cdot (\dots) = 0 \quad \text{per ogni } x \in \mathbb{R}.$$

Infine

$$f_{yy}(x, y) = \frac{\partial}{\partial y} f_y(x, y) = -2 \left(\frac{1}{(5 + (x-2)^2 + y^2)^2} + \frac{1}{(5 + (x+2)^2 + y^2)^2} \right) - 2y (\dots),$$

per cui sull'asse x possiamo scrivere

$$f_{yy}(x, 0) = -2 \left(\frac{1}{(5 + (x - 2)^2 + 0^2)^2} + \frac{1}{(5 + (x + 2)^2 + 0^2)^2} \right) < 0.$$

La matrice hessiana nei tre punti candidati è

$$f''(0, 0) = \begin{pmatrix} \frac{28}{729} & 0 \\ 0 & -\frac{4}{81} \end{pmatrix}, \quad f''(\pm\sqrt{3}, 0) = \begin{pmatrix} -\frac{1}{16} & 0 \\ 0 & -\frac{1}{12} \end{pmatrix}.$$

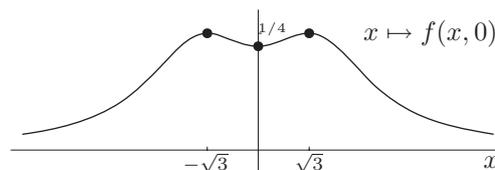
(I valori $28/729$, $-4/81$, $-1/12$ non sono indispensabili per concludere: quello che conta è il segno). Conclusione: $(0, 0)$ è un punto di sella, mentre $(\pm\sqrt{3}, 0)$ sono punti di massimo locale.

I punti $(\pm\sqrt{3}, 0)$ potrebbero anche essere di massimo globale.

Per vedere se è così osserviamo che

$$f(x, y) < f(x, 0) \quad \text{se } y \neq 0.$$

Quindi lungo l'asse x non ci sono punti di minimo locale. Inoltre (x_0, y_0) è di massimo globale se e solo se $y_0 = 0$ e x_0 è di massimo globale per la funzione di una variabile $x \mapsto f(x, 0)$. Questa ha per derivata



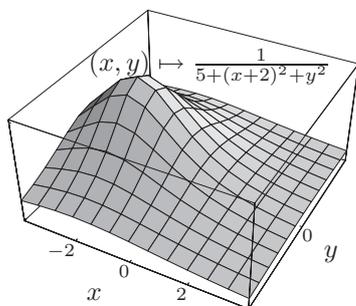
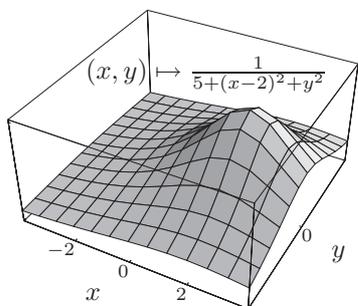
$$f_x(x, 0) = -4x \frac{x^4 + 18x^2 - 63}{(5 + (x - 2)^2)^2 (5 + (x + 2)^2)^2} = \frac{-4x(x - \sqrt{3})(x + \sqrt{3}) \overbrace{(x^2 + 21)}^{>0}}{\underbrace{(5 + (x - 2)^2)^2 (5 + (x + 2)^2)^2}_{>0}},$$

che è positiva per $x < -\sqrt{3}$ e per $0 < x < \sqrt{3}$, e negativa altrove. Quindi in effetti $(\pm\sqrt{3}, 0)$ sono punti di massimo globale, e

$$\begin{aligned} \max f = f(\pm\sqrt{3}, 0) &= \frac{1}{5 + (\sqrt{3} - 2)^2} + \frac{1}{5 + (\sqrt{3} + 2)^2} = \\ &= \frac{1}{4(3 - \sqrt{3})} + \frac{1}{4(3 + \sqrt{3})} = \frac{3 + \sqrt{3} + 3 - \sqrt{3}}{3(9 - 3)} = \frac{9}{18} = \frac{1}{4}. \end{aligned}$$

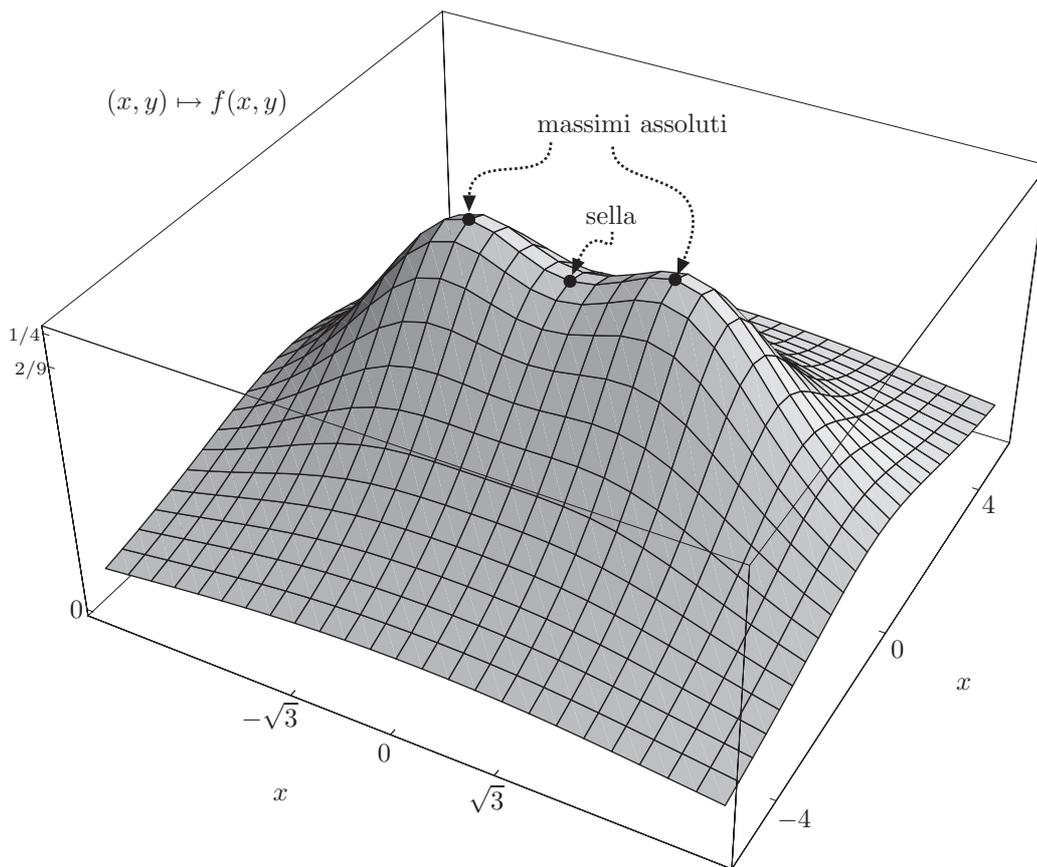
La sella si trova a quota $f(0, 0) = 2/9$.

Altro modo, senza usare le derivate seconde! La funzione di una variabile $x \mapsto f(x, 0)$, come abbiamo visto, ha massimi globali in $\pm\sqrt{3}$ e minimo (locale ma non globale) in 0 . Quindi $(\pm\sqrt{3}, 0)$ sono punti di massimo globale, grazie alla disuguaglianza $f(x, 0) \geq f(x, y)$. Invece $(0, 0)$ non è né di massimo né di minimo, perché è di minimo stretto per f ristretta all'asse x ma di massimo stretto per f ristretta all'asse y .



(Nelle vicinanze dell'origine ci sono sia punti in cui f vale meno, sia punti in cui vale di più: quindi non c'è né massimo né minimo).

La f è la somma di due funzioni che hanno grafici "a campana", come si vede qui accanto. I massimi delle due campane sono nei punti $(\pm 2, 0)$. I massimi dei due addendi generano due massimi per la somma, ma non negli stessi punti. Il grafico di f è nella pagina seguente.



2. L'equazione differenziale

$$x''(t) + x'(t) - 2x(t) = e^t$$

è lineare, a coefficienti costanti, non omogenea. La prima cosa da fare è risolvere l'equazione omogenea associata:

$$x''(t) + x'(t) - 2x(t) = 0.$$

L'equazione caratteristica è $\lambda^2 + \lambda - 2 = 0$, il cui discriminante è $\Delta = 1^2 + 4 \cdot 2 = 9 = 3^2$, e le cui soluzioni sono

$$\lambda = \frac{-1 \pm 3}{2} = \begin{cases} 1 \\ -2. \end{cases}$$

La soluzione generale dell'equazione omogenea $x''(t) + x'(t) - 2x(t) = 0$ è quindi $x(t) = ae^t + be^{-2t}$. Per trovare una soluzione particolare dell'equazione originale conosciamo due metodi. Il **primo metodo** sfrutta il fatto che il secondo membro è di un tipo particolare: $p(t)e^{\lambda t}$ con p polinomio (di grado 0) e $\lambda = 1$, che si dà il caso sia anche una soluzione dell'equazione caratteristica, con molteplicità $m = 1$. Sappiamo allora che una soluzione particolare dell'equazione non omogenea è della forma $\bar{x}(t) = t^m q(t)e^{\lambda t}$, con $q(t)$ un polinomio dello stesso grado di p :

$$\bar{x}(t) = tce^t.$$

Calcoliamo le derivate:

$$\bar{x}'(t) = ce^t + tce^t = c(t+1)e^t, \quad \bar{x}''(t) = ce^t + c(1+t)e^t = c(t+2)e^t,$$

sostituiamo nell'equazione non omogenea:

$$c(t+2)e^t + c(t+1)e^t - 3tce^t = e^t,$$

cioè, semplificando per $e^t \neq 0$:

$$3c = 1, \quad \text{da cui } c = \frac{1}{3}.$$

La soluzione generale dell'equazione non omogenea è dunque

$$x(t) = \frac{1}{3}te^t + ae^t + be^{-2t} \quad \text{con } a, b \text{ costanti arbitrarie.}$$

Un **secondo metodo** è quello di Lagrange, detto “variazione delle costanti arbitrarie”: si cerca una soluzione della forma $x(t) = a(t)e^t + b(t)e^{-2t}$. Questo metodo sfrutta molto meno le proprietà speciali di questa equazione, ma fortunatamente viene di complicazione comparabile. Derivando

$$x'(t) = a(t)e^t - 2b(t)e^{-2t} + \underbrace{a'(t)e^t + b'(t)e^{-2t}}_{\equiv 0}, \quad x''(t) = a(t)e^t + 4b(t)e^{-2t} + a'(t)e^t - 2b'(t)e^{-2t},$$

e sostituendo nell'equazione:

$$\begin{aligned} e^t &= x''(t) + x'(t) - 2x(t) = \\ &= (a(t)e^t + 4b(t)e^{-2t} + a'(t)e^t - 2b'(t)e^{-2t}) + (a(t)e^t - 2b(t)e^{-2t}) - 2(a(t)e^t + b(t)e^{-2t}) = \\ &= a'(t)e^t - 2b'(t)e^{-2t}. \end{aligned}$$

Si imposta il sistema:

$$\begin{cases} a'(t)e^t + b'(t)e^{-2t} = 0 \\ a'(t)e^t - 2b'(t)e^{-2t} = e^t. \end{cases}$$

Si può arrivare al sistema precedente anche direttamente costruendo la matrice wronskiana di e^t, e^{-2t} :

$$\begin{pmatrix} e^t & e^{-2t} \\ e^t & -2e^{-2t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a'(t) \\ b'(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ e^t \end{pmatrix}.$$

Il sistema in a', b' si risolve facilmente: per esempio sottraendo membro a membro la seconda equazione dalla prima si ottiene

$$3b'(t)e^{-2t} = -e^t, \quad \text{cioè } b'(t) = -\frac{1}{3}e^{3t}, \quad \text{la cui soluzione generale è } b(t) = -e^{3t} + k_2.$$

Sostituendo $b'(t) = -e^{3t}/3$ nella prima equazione si ha

$$a'(t)e^t = -b'(t)e^{-2t} = \frac{1}{3}e^{3t}e^{-2t} = e^t, \quad \text{cioè } a'(t) = \frac{1}{3}, \quad \text{la cui soluzione è } a(t) = \frac{t}{3} + k_1.$$

Quindi la soluzione generale dell'equazione di partenza è

$$\begin{aligned} x(t) &= a(t)e^t + b(t)e^{-2t} = \left(\frac{t}{3} + k_1\right)e^t + (e^{3t} + k_2)e^{-2t} = \\ &= \frac{1}{3}te^t + k_1e^t + e^t + k_2e^{-2t} = \frac{1}{3}te^t + (k_1 + 1)e^t + k_2e^{-2t}, \end{aligned}$$

che coincide con quella già trovata, se si identificano le costanti $a = k_1 + 1$ e $b = k_2$.

Vediamo se esistono costanti a, b per le quali $x(t) = -te^t/3 + ae^t + be^{-2t}$ ha limite finito per $t \rightarrow +\infty$.

Raccogliamo e^t e vediamo cosa succede per $t \rightarrow +\infty$:

$$x(t) = \underbrace{e^t}_{\rightarrow +\infty} \cdot \underbrace{\left(\frac{1}{3}t + a + \overbrace{be^{-3t}}^{\rightarrow 0}\right)}_{\rightarrow +\infty}.$$

Dunque $x(t) \rightarrow +\infty$ qualunque siano le costanti a, b . Non esistono condizioni iniziali per le quali la soluzione ha limite finito per $t \rightarrow +\infty$.

Osserviamo che se la domanda fosse stata “*ci sono soluzioni per le quali $x(t), x'(t), x''(t)$ hanno tutte limite finito per $t \rightarrow +\infty$?*” si poteva rispondere guardando l'equazione $x''(t) + x'(t) - 2x(t) = e^t$ senza risolverla: se $x(t), x'(t), x''(t)$ hanno limite finito allora il primo membro dell'equazione ha pure limite finito, mentre il secondo membro e^t ha chiaramente limite infinito, assurdo.

3. La regione D è formata dai punti del quadrato di vertici $(0, 0)$, $(1, 0)$, $(1, 1)$, $(0, 1)$ che sono fuori dal cerchio di raggio 1 e centro in $(1, 1)$. L'area di D è quindi uguale all'area del quadrato meno l'area di un quarto del cerchio:

$$\text{area } D = 1 - \frac{\pi}{4} = \frac{4 - \pi}{4}.$$

Per simmetria il baricentro deve essere sulla diagonale $y = x$, per cui basta calcolarne per esempio l'ascissa $x_{\text{bar}D}$. L'equazione del cerchio di centro $(1, 1)$ e raggio 1 si riscrive come

$$\begin{aligned} (z - 1)^2 = 1 - (x - 1)^2 &\iff z - 1 = \pm \sqrt{1 - (x - 1)^2} \\ &\iff z = 1 \pm \sqrt{1 - (x - 1)^2}. \end{aligned}$$

Il segno “-” corrisponde alla metà inferiore del cerchio, che è quella che ci interessa. Riscriviamo D in forma normale, più adatta per l'integrazione:

$$D = \left\{ (x, z) \in \mathbb{R}^2 : 0 \leq x \leq 1, 0 \leq z \leq 1 - \sqrt{1 - (x - 1)^2} \right\}.$$

L'ascissa del baricentro è

$$\begin{aligned} x_{\text{bar}D} &= \frac{1}{\text{area } D} \int_D x \, dx \, dz = \\ &= \frac{4}{4 - \pi} \int_0^1 dx \int_0^{1 - \sqrt{1 - (x - 1)^2}} x \, dz = \\ &= \frac{4}{4 - \pi} \int_0^1 x \left(1 - \sqrt{1 - (x - 1)^2} \right) dx = \\ &= \frac{4}{4 - \pi} \left[\frac{x^2}{2} \right]_0^1 - \frac{4}{4 - \pi} \int_0^1 x \sqrt{1 - (x - 1)^2} dx = \\ &= \frac{2}{4 - \pi} - \frac{4}{4 - \pi} \int_0^1 x \sqrt{1 - (x - 1)^2} dx. \end{aligned}$$

Calcoliamo a parte una primitiva di $x \mapsto x \sqrt{1 - (x - 1)^2}$. Conviene cambiare variabile $x - 1 = t$:

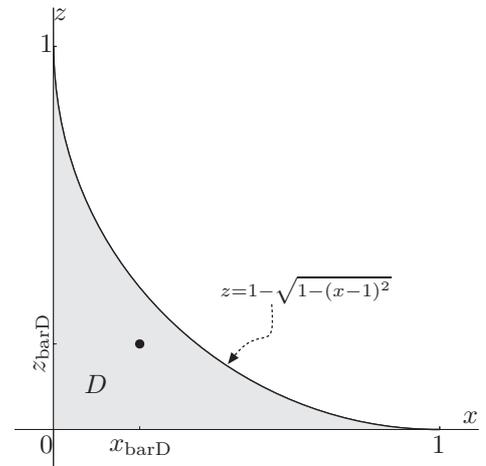
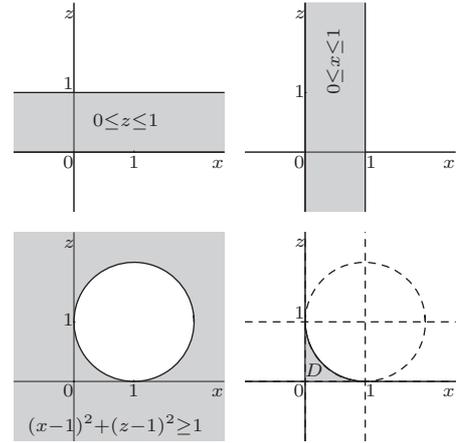
$$\int x \sqrt{1 - (x - 1)^2} dx = \int (t + 1) \sqrt{1 - t^2} dt = \int t \sqrt{1 - t^2} dt + \int \sqrt{1 - t^2} dt.$$

Il primo integrale all'ultimo membro si calcola con la sostituzione $u = t^2$ (da cui $du = 2t \, dt$)

$$\int t \sqrt{1 - t^2} dt = \frac{1}{2} \int (1 - u)^{1/2} du = -\frac{1}{3} (1 - u)^{3/2} = -\frac{1}{3} (1 - t^2)^{3/2} = -\frac{1}{3} (1 - (x - 1)^2)^{3/2}.$$

(Ignoriamo le costanti d'integrazione). Nell'altro integrale sostituiamo $t = \text{sen } \theta$, da cui $dt = \text{cos } \theta \, d\theta$:

$$\begin{aligned} \int \sqrt{1 - t^2} dt &= \int \sqrt{1 - \text{sen}^2 \theta} \text{cos } \theta \, d\theta = \int \text{cos}^2 \theta \, d\theta = \int \frac{1 + \text{cos } 2\theta}{2} d\theta = \frac{1}{2} \theta + \frac{1}{4} \text{sen } 2\theta = \\ &= \frac{1}{2} \theta + \frac{1}{2} \text{sen } \theta \text{cos } \theta = \frac{1}{2} \theta + \frac{1}{2} \text{sen } \theta \sqrt{1 - \text{sen}^2 \theta} = \frac{1}{2} \text{arcsen } t + \frac{1}{2} t \sqrt{1 - t^2} = \\ &= \frac{1}{2} \text{arcsen}(x - 1) + \frac{(x - 1) \sqrt{1 - (x - 1)^2}}{2}. \end{aligned}$$

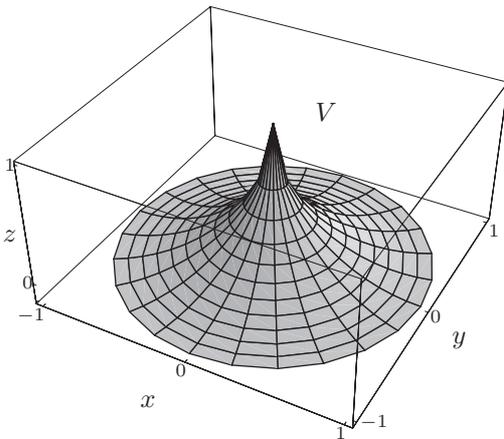


Quindi

$$\begin{aligned} \int_0^1 x \sqrt{1 - (x-1)^2} dx &= \left[-\frac{1}{3}(1 - (x-1)^2)^{3/2} + \frac{1}{2} \arcsen(x-1) + \frac{(x-1)\sqrt{1 - (x-1)^2}}{2} \right]_0^1 = \\ &= \left(-\frac{1}{3}(1 - (1-1)^2)^{3/2} + \frac{1}{2} \arcsen(1-1) + \frac{(1-1)\sqrt{1 - (1-1)^2}}{2} \right) - \\ &\quad - \left(-\frac{1}{3}(1 - (0-1)^2)^{3/2} + \frac{1}{2} \arcsen(0-1) + \frac{(0-1)\sqrt{1 - (0-1)^2}}{2} \right) = \\ &= \left(-\frac{1}{3} + 0 + 0 \right) - \left(0 + \frac{1}{2} \cdot \left(-\frac{\pi}{2} \right) - 0 \right) = \frac{\pi}{4} - \frac{1}{3} = \frac{3\pi - 4}{12}. \end{aligned}$$

Le coordinate del baricentro di D sono

$$x_{\text{bar}D} = y_{\text{bar}D} = \frac{2}{4 - \pi} - \frac{4}{4 - \pi} \cdot \frac{3\pi - 4}{12} = \frac{6 - (3\pi - 4)}{12 - 3\pi} = \frac{10 - 3\pi}{12 - 3\pi} \approx 0,223368.$$



Il volume di V si può ricavare col teorema di Pappo:

$$\begin{aligned} \text{volume } V &= 2\pi x_{\text{bar}D} \cdot \text{area } D = 2\pi \frac{10 - 3\pi}{3(4 - \pi)} \cdot \frac{4 - \pi}{4} = \\ &= \frac{\pi(10 - 3\pi)}{6} \approx 0,301186. \end{aligned}$$

Per simmetria il baricentro di V si trova sull'asse z . La sua coordinata z è

$$\begin{aligned} z_{\text{bar}V} &= \frac{1}{\text{volume } V} \int_V z dx dy dz = \\ &= \frac{6}{\pi(10 - 3\pi)} \int_V z dx dy dz. \end{aligned}$$

Conviene passare alle coordinate polari nel piano xy :

$$V' = \left\{ (\theta, r, z) : 0 \leq \theta \leq 2\pi, 0 \leq r \leq 1, 0 \leq z \leq 1 - \sqrt{1 - (r-1)^2} \right\}.$$

Quindi

$$\begin{aligned} \int_V z dx dy dz &= \int_0^{2\pi} d\theta \int_0^1 dr \int_0^{1 - \sqrt{1 - (r-1)^2}} zr dz = 2\pi \int_0^1 dr \left[\frac{z^2 r}{2} \right]_{z=0}^{z=1 - \sqrt{1 - (r-1)^2}} = \\ &= 2\pi \int_0^1 \frac{r}{2} (1 - \sqrt{1 - (r-1)^2})^2 dr = \pi \int_0^1 r(1 + 1 - (r-1)^2 - 2\sqrt{1 - (r-1)^2}) dr = \\ &= \pi \int_0^1 (2r - r(r-1)^2 - 2r\sqrt{1 - (r-1)^2}) dr = \pi \int_0^1 (r - r^3 + 2r^2 - 2r\sqrt{1 - (r-1)^2}) dr = \\ &= \pi \left[\frac{r^2}{2} - \frac{r^4}{4} + \frac{2r^3}{3} \right]_0^1 - 2\pi \int_0^1 r\sqrt{1 - (r-1)^2} dr = \\ &= \pi \left(\frac{1}{2} - \frac{1}{4} + \frac{2}{3} \right) - 2\pi \int_0^1 r\sqrt{1 - (r-1)^2} dr = \\ &= \pi \frac{6 - 3 + 8}{12} - 2\pi \int_0^1 r\sqrt{1 - (r-1)^2} dr = \frac{11}{12}\pi - 2\pi \int_0^1 r\sqrt{1 - (r-1)^2} dr. \end{aligned}$$

L'ultimo integrale era già stato calcolato (nella variabile x invece di r), e vale $(3\pi - 4)/12$. Dunque

$$\begin{aligned} z_{\text{bar}V} &= \frac{6}{\pi(10 - 3\pi)} \int_V z dx dy dz = \frac{6}{\pi(10 - 3\pi)} \left(\frac{11}{12}\pi - 2\pi \frac{3\pi - 4}{12} \right) = \\ &= \frac{6}{10 - 3\pi} \cdot \frac{11 - 6\pi + 8}{12} = \frac{19 - 6\pi}{20 - 6\pi} \approx 0,13077. \end{aligned}$$