

ANNA ZARETTI (\*)

## Ancora sul moto di un sistema elastico in presenza di un ostacolo deformabile (\*\*)

**I** – In una nota precedente [2] si è studiato il problema dell'urto di un sistema elastico contro un ostacolo deformabile.

La trattazione matematica ha portato ad associare al problema fisico considerato la disequazione

$$(1.1) \quad \int_0^T \langle u''(t) + Au(t) + \beta(u(t), u'(t)) - f, \varphi - u'(t) \rangle dt \geq 0$$

$$\forall \varphi \in L^2(0, T; V), \quad \varphi \in K \text{ q.o.}, \quad f(t) \in L^2(0, T; V'),$$

ove:  $K = \{v/v \in L^2(\Omega), |v| \leq M \text{ q.o. in } \Omega\}$ ;  $u(t) = \{u(x, t), x \in \Omega, 0 \leq t \leq T\}$ ;  $\Omega$  è la regione limitata di  $\mathbf{R}^n$  che si pensa occupata dal sistema fisico in esame;  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  indica la dualità tra uno spazio di Hilbert  $V \subset L^2(\Omega)$  e il suo duale  $V'$ ;  $A \in \mathcal{L}(V, V')$  è autoaggiunto e tale che  $\langle Av, v \rangle \geq \alpha \|v\|_V^2$  ( $\alpha > 0$ )  $\forall v \in V$ ;  $\beta(u(t), u'(t))$  rappresenta l'azione del vincolo sul sistema stesso.

Alla (1.1) nel lavoro citato, venivano associate condizioni iniziali non omogenee

$$(1.2) \quad u(0) = u_0, \quad u'(0) = u_1$$

e, detta  $u(t)$ , con  $u(t), u'(t) \in L^\infty(0, T; V)$ ,  $u''(t) \in K$  q.o.,  $u''(t) \in L^\infty(0, T; L^2(\Omega))$ , la soluzione del problema (1.1), (1.2), veniva dimostrato il seguente

(\*) Indirizzo: Dipartimento di Matematica, Politecnico, Via Bonardi 9, 20133 Milano, Italy.

(\*\*) Lavoro eseguito nell'ambito del G.N.A.F.A. (C.N.R.). — Ricevuto: 10-VII-1980.

**Teorema 1.** *Se  $u_0 \in V \cap L^\infty(\Omega)$ ,  $u_1 \in K$ ,  $Au_0 \in L^2(\Omega)$ ,  $f(t)$ ,  $f'(t) \in L^2(Q)$  ( $Q = \Omega \times [0, T]$ ) e se  $\beta(\xi, \eta)$  è tale che*

(i)  $\xi \rightarrow \beta(\xi, \eta)$  è continua in  $\mathbf{R}^2$ , con  $\beta_\xi$ ,

(ii)  $\eta \rightarrow \beta(\xi, \eta)$  è uniformemente lipschitziana in ogni compatto di  $\mathbf{R}^2$ , monotona non decrescente, con  $\beta(\xi, 0) = 0 \forall \xi \in \mathbf{R}^1$ , esiste un'unica soluzione del problema (1.1), (1.2).

Lo scopo di questa breve nota è di fornire una generalizzazione del teorema precedente nel senso che si indeboliscono le ipotesi là fatte sulla funzione  $\beta(\xi, \eta)$ , considerando ora funzioni che, almeno rispetto alla seconda variabile, siano anche eventualmente discontinue. In tal modo sarà possibile considerare anche reazioni dell'ostacolo che dipendono dalla posizione e dalla velocità del sistema elastico con leggi diverse da quelle viste in [2].

Supponiamo pertanto che la funzione  $\beta(\xi, \eta)$  che compare nella (1.1) soddisfi le seguenti ipotesi:

(i)'  $\xi \rightarrow \beta(\xi, \eta)$  sia uniformemente lipschitziana in ogni insieme compatto di  $\mathbf{R}^2$ ,

(ii)'  $\eta \rightarrow \beta(\xi, \eta)$  sia monotona non decrescente,

(iii)'  $\beta(\xi, 0^-) < 0$ ,  $\beta(\xi, 0^+) \geq 0 \forall \xi$ .

Osserviamo che ci riferiamo alla disequazione (1.1) con la condizione che  $\beta(\xi, \eta)$  sia polidroma in ogni punto  $(\xi, \eta)$  di discontinuità e che  $\beta(\xi, \eta) \in [\beta(\xi, \eta^-), \beta(\xi, \eta^+)]$ .

Si dimostra allora che vale il

**Teorema 2.** *Nelle stesse ipotesi sui dati del Teorema 1 e con  $\beta(\xi, \eta)$  soddisfacente le (i)', (ii)', (iii)', esiste una ed una sola soluzione del problema (1.1), (1.2) nel senso precedentemente precisato.*

**2** - Cominciamo a dimostrare l'unicità.

Posto  $\omega(t) = u_1(t) - u_2(t)$  ( $u_1(t)$ ,  $u_2(t)$  eventuali soluzioni),  $\omega(t)$  soddisfa la

$$\int_0^s \langle \omega''(t) + A\omega(t) + \beta(u_1(t), u_1'(t)) - \beta(u_2(t), u_2'(t)), -\omega'(t) \rangle dt \geq 0 \quad \forall s \in [0, T].$$

Da cui

$$(2.1) \quad -\frac{1}{2} \|\omega'(s)\|_{L^2}^2 - \langle A\omega(s), \omega(s) \rangle - \int_0^s \langle \beta(u_1(t), u_1'(t)) - \beta(u_2(t), u_2'(t)), \omega'(t) \rangle dt \geq 0.$$

Risulta

$$\begin{aligned}
 & -\int_0^s \langle \beta(u_1(t), u_1'(t)) - \beta(u_2(t), u_2'(t)), u_1'(t) - u_2'(t) \rangle dt \\
 & \qquad \qquad \qquad = -\int_0^s \langle \beta(u_1(t), u_1'(t)) - \beta(u_2(t), u_1'(t)), \omega'(t) \rangle dt \\
 & -\int_0^s \langle \beta(u_2(t), u_1'(t)) - \beta(u_2(t), u_2'(t)), \omega'(t) \rangle dt \\
 & \qquad \qquad \qquad \leq -\int_0^s \langle \beta(u_1(t), u_1'(t)) - \beta(u_2(t), u_1'(t)), \omega'(t) \rangle dt
 \end{aligned}$$

per la monotonia di  $\eta \rightarrow \beta(\xi, \eta)$ .

Inoltre, poichè  $u'(t) \in K$  e per l'uniforme lipschitzianità di  $\xi \rightarrow \beta(\xi, \eta)$  risulta

$$\begin{aligned}
 & \left| \int_0^s \langle \beta(u_1(t), u_1'(t)) - \beta(u_2(t), u_1'(t)), \omega'(t) \rangle dt \right| \\
 & \leq c \|\omega(t)\|_V \|\omega'(t)\|_{L^2} \leq \frac{c}{2} (\|\omega(t)\|_V^2 + \|\omega'(t)\|_{L^2}^2).
 \end{aligned}$$

Dalla (2.1) segue pertanto

$$\|\omega(s)\|_{L^2}^2 + \alpha \|\omega(s)\|_V^2 \leq \frac{c}{2} \int_0^s \{ \|\omega(t)\|_V^2 + \|\omega'(t)\|_{L^2}^2 \} dt \quad \forall s \in [0, T],$$

da cui segue l'unicità.

**3** - Per dimostrare l'esistenza si procede come in [1] sfruttando, in un primo momento, il teorema di esistenza là dimostrato nelle ipotesi in cui  $\beta(\xi, \eta)$  sia continua e limitata in  $\mathbf{R}^2$  con le due derivate parziali e con  $\beta_\eta(\xi, \eta) \geq 0$ ,  $\beta(\xi, 0) = 0$ . Si costruisce poi un'opportuna successione di funzioni  $\{\beta_n(\xi, \eta)\}$  che soddisfino  $\forall n$  le ipotesi ora enunciate; ad essa corrisponde una successione di soluzioni  $\{u_n(t)\}$  convergenti verso la soluzione  $u(t)$  del problema (1.1), (1.2).

A questo scopo poniamo

$$\begin{aligned}
 \beta^+(\xi, \eta) &= \begin{cases} \beta(\xi, \eta^-) & \text{per } |\xi| \leq M_1 \text{ (1)}, 0 < \eta \leq M \\ 0 & \text{per } |\xi| > M_1, \eta \leq 0, \end{cases} \\
 \beta^-(\xi, \eta) &= \begin{cases} \beta(\xi, \eta^+) & \text{per } |\xi| \leq M_1, -M \leq \eta < 0 \\ 0 & \text{per } |\xi| > M_1, \eta \geq 0. \end{cases}
 \end{aligned}$$

Le due funzioni  $\beta^+$ ,  $\beta^-$  risultano ovviamente limitate su tutto  $\mathbf{R}^2$ .

(1) Si ricorda che se  $u'(t) \in K$  si ha  $|u(x, t)| \leq |u_0(x)| + T \cdot M = M_1$ .

Indichiamo ora con  $\beta_n^+$  e  $\beta_n^-$  le funzioni ottenute applicando (rispettivamente a  $\beta^+$  ed a  $\beta^-$ ) un'opportuna successione di operatori regolarizzanti di Friedrichs. Precisamente, indichiamo con  $J_n$  la successione di tali operatori integrali e con  $j_n$  i loro nuclei.

Sia ora  $j(\xi)$  una funzione  $\in C^\infty(\mathbf{R}^1)$  tale che  $j(\xi) \geq 0$ ,  $\int_{\mathbf{R}^1} j(\xi) d\xi = 1$ ,  $\text{supp } j(\xi) \subset ]0, 1[$  e poniamo,  $\forall n$ ,  $j_n(\sigma - \xi, \tau - \eta) = n^2 j(n(\sigma - \xi)) j(n(\tau - \eta))$ .

Le funzioni regolarizzate sono allora

$$J_n \beta^+(\xi, \eta) = \beta_n^+(\xi, \eta) = n^2 \int_{\mathbf{R}^2} j(n(\sigma - \xi)) j(n(\tau - \eta)) \beta^+(\sigma, \tau) d\sigma d\tau,$$

$$J_n \beta^-(\xi, \eta) = \beta_n^-(\xi, \eta) = n^2 \int_{\mathbf{R}^2} j(n(\sigma - \xi)) j(n(\tau - \eta)) \beta^-(\sigma, \tau) d\sigma d\tau,$$

e poniamo  $\beta_n(\xi, \eta) = \beta_n^-(\xi, \eta) + \beta_n^+(\xi, \eta)$ .

Le funzioni  $\beta_n(\xi, \eta) \in \mathcal{D}(Q)$  risultano limitate in  $Q = \{(\xi, \eta) / |\xi| \leq M_1, |\eta| \leq M\}$  insieme alle loro derivate di tutti gli ordini, monotone non decrescenti rispetto ad  $\eta$ , e sono tali che  $\beta_n(\xi, 0) = 0$ .

Pertanto il problema

$$(3.1) \quad \int_0^x \langle u_n''(t) + Au_n(t) + \beta_n(u_n(t), u_n'(t)) - f(t), \varphi(t) - u_n'(t) \rangle dt \geq 0,$$

$$(3.2) \quad u_n(0) = u_0, \quad u_n'(0) = u_1,$$

ha,  $\forall n$ , soluzione unica.

Si possono ora ripetere, con le ovvie modifiche e tenendo conto che  $u_n'(t) \in K$ , i ragionamenti fatti in [1] per superare le difficoltà legate alla discontinuità di  $\beta(\xi, \eta)$  rispetto alla seconda variabile. Si dimostra in tal modo che la soluzione  $u_n(t)$  di (3.1), (3.2) converge per  $n \rightarrow \infty$  alla soluzione di (1.1), (1.2).

4 - In base al risultato ottenuto si possono ora caratterizzare in altro modo le reazioni offerte dai diversi tipi di ostacolo considerati in [2] (solido perfettamente elastico, solido perfettamente anelastico, fluido).

Ad esempio, nel caso in cui l'ostacolo sia costituito da un solido perfettamente elastico rappresentato dal semipiano  $u \geq 0$ , si può ora pensare che sia

$$\beta(u, u') = \beta(u) = \begin{cases} \phi(u) & \text{se } u > 0 \\ 0 & \text{se } u \leq 0 \end{cases}$$

con  $\phi(\xi)$  funzione uniformemente lipschitziana e  $\phi(\xi) \geq 0$ .

Se invece si considera un ostacolo perfettamente anelastico, è possibile ora, con le nuove ipotesi, supporre che la reazione offerta dall'ostacolo dipenda esplicitamente dalla deformazione anzichè dalla velocità di deformazione come si era supposto in [2]. Infatti sembra più in accordo con le caratteristiche dell'urto anelastico dare alla funzione  $\beta(u, u')$  la seguente espressione

$$\beta(u, u') = \begin{cases} 0 & \text{se } u \leq 0 \\ 0 & \text{se } u > 0 \text{ e } u' \leq 0 \\ \psi(u) & \text{se } u > 0 \text{ e } u' < 0 \end{cases}$$

con  $\psi(\xi)$  uniformemente lipschitziana e  $\psi(\xi) \geq 0$ .

### Bibliografia

- [1] L. AMERIO and G. PROUSE, *On the non linear wave equation with dissipative term discontinuous with respect to the velocity*, Atti Accad. Naz. Lincei Rend. 44 (1968), 491-496.
- [2] A. ZARETTI, *Sul moto di un sistema elastico in presenza di un ostacolo deformabile*, Riv. Mat. Univ. Parma (4) 7 (1981), 73-87.

### Sunto

*Si generalizza un risultato ottenuto in un precedente lavoro; in tal modo si può caratterizzare con leggi diverse da quelle già considerate la reazione di un ostacolo deformabile su un sistema elastico vibrante in sua presenza.*

\*\*\*

