

## ESTABILIZACIÓN DE LA FRONTERA DE UN SISTEMA HIPERBÓLICO

Alfonso Pérez Salvatierra<sup>1</sup> V. Yauri Luque<sup>1</sup> Andrés Guardia Cayo<sup>1</sup>

**RESUMEN.-** En este trabajo estudiaremos la velocidad de decaimiento de la energía de las soluciones de un sistema hiperbólico con condiciones de contorno disipativas.

$$\begin{cases} u''(x, t) + \lambda v''(x, t) + a \Delta^2 u(x, t) = 0 & \text{en } \Omega \times ]0, +\infty[ \\ \lambda u''(x, t) + \gamma v''(x, t) + \delta \Delta^2 u(x, t) - \beta_0 \Delta v(x, t) = 0 & \text{en } \Omega \times ]0, +\infty[ \end{cases}$$

donde  $\Omega$  es un dominio acotado de  $\mathbb{R}^2$ . El resultado es obtenido por el método propuesto por Komornik y Zuazua [6].

**PALABRAS CLAVE.-** Decaimiento, hiperbólico, soluciones fuertes, soluciones débiles.

## STABILIZATION OF THE BOUNDARY TO A HYPERBOLIC SYSTEM

**ABSTRACT.-** In these notes we will study the decay velocity of the energy of the hyperbolic systems solutions with dissipative contour conditions.

**KEYWORDS.-** Decay, hyperbolic, strong solutions, weak solutions.

### 1. INTRODUCCIÓN

En el presente trabajo desarrollaremos exclusivamente el comportamiento asintótico para soluciones débiles del sistema planteado en el resumen, donde las funciones:

$u(x, y, t)$ : denota la posición de la placa en un instante  $t$  del tiempo.

$v(x, y, t)$ : denota la tensión óptima

El objetivo principal es desarrollar el Teorema 3 enunciado en la página 7, basados en los resultados de los Teoremas 1 y 2 que nos dan resultados de existencia y regularidad de soluciones fuertes y débiles para el sistema (\*) enunciados en la página 2, ver Chueshov [3], Koch [5] y Zuazua [19]; usando el método que frecuentemente se usa para una gran mayoría de sistemas: el Método de Galerkin, (ver Lions J. L. [15]). Para tal efecto, consideremos  $\Omega$  un dominio acotado de  $\mathbb{R}^2$ , con frontera  $\Gamma$  de clase  $C^4$  y  $\{\Gamma_0, \Gamma_1\}$ ,

<sup>1</sup> Docentes de la Facultad de Ciencias Matemáticas de la UNMSM

una partición de  $\Gamma$ , ambas con medida positiva y  $\bar{\Gamma}_0 \cap \bar{\Gamma}_1 = \emptyset$ . Denotemos  $v = v(x) = (v_1(x), v_2(x))$  el vector normal unitario en  $x \in \Gamma$ , exterior a  $\Omega$ , por  $\tau = \tau(x) = (-v_2(x), v_1(x))$  el vector tangente unitario, orientado en sentido positivo de  $\Gamma$  y  $\xi = \xi(x)$  una función real perteneciente a  $W^{-1,\infty}(\Gamma_1)$  con  $\xi(x) \geq \xi_0 > 0$  sobre  $\Gamma_1$ .

Consideremos el sistema (\*) a seguir con condiciones de contorno no homogéneas:

$$\begin{aligned}
 & \left. \begin{aligned}
 & u''(x,t) + \ell v''(x,t) + a\Delta^2 u(x,t) = 0 && \text{en } \Omega \times ]0, +\infty[ \\
 & \ell u''(x,t) + \gamma v''(x,t) + \delta\Delta^2 u(x,t) - \beta_0 \Delta v(x,t) = 0 && \text{en } \Omega \times ]0, +\infty[ \\
 & \alpha \frac{\partial \Delta u}{\partial v}(x,t) - \frac{\partial u}{\partial v}(x,t) + \alpha(1-\mu)(B_1 u)_\tau(x,t) = \xi(x)u'(x,t) && \text{en } \Gamma_1 \times ]0, +\infty[ \\
 & \delta \frac{\partial \Delta v}{\partial v}(x,t) - \beta_0 \frac{\partial v}{\partial v}(x,t) + \delta(1-\mu)(B_1 v)_\tau(x,t) = \xi(x)v'(x,t) && \text{en } \Gamma_1 \times ]0, +\infty[ \\
 & \alpha [\Delta u(x,t) + (1-\mu)B_2 u(x,t)] = 0 && \text{en } \Gamma_1 \times ]0, +\infty[ \\
 & \delta [\Delta v(x,t) + (1-\mu)B_2 v(x,t)] = 0 && \text{en } \Gamma_1 \times ]0, +\infty[ \\
 & u(x,t) = \frac{\partial u}{\partial v}(x,t) = \frac{\partial v}{\partial v}(x,t) = 0 && \text{en } \Gamma_0 \times ]0, +\infty[ \\
 & u(0) = u^0, u'(0) = u', v(0) = v^0, v'(0) = v' && \text{en } \Omega
 \end{aligned} \right\} (*)
 \end{aligned}$$

donde, los operadores  $B_1$  y  $B_2$  están definidos por:

$$\begin{aligned}
 B_1 u(x,y,t) &= v_1(x)v_2(x)(u_{yy}(x,y,t) - u_{xx}(x,y,t)) + (v_1^2(x) - v_2^2(x))u_{xy}(x,y,t) \\
 B_2 u(x,y,t) &= 2v_1(x)v_2(x)u_{xy}(x,y,t) - v_2^2(x)u_{xx}(x,y,t) - v_1^2(x)u_{yy}(x,y,t) \\
 & 0 < \mu < 1/2, \text{ donde } \mu \text{ es el coeficiente de Poisson.} \\
 & \ell, \gamma, \alpha, \delta, \beta_0 \text{ constantes positivas arbitrarias.}
 \end{aligned}$$

$$(B_1 u)_\tau = \frac{\partial B_1 u}{\partial \tau} \text{ denota la derivada de } B_1 u \text{ en la dirección } \tau.$$

El resultado de estabilización en la frontera para el sistema (\*) es obtenido por el método propuesto por Komornik y Zuazua [8], y se formula de la siguiente manera. *¿Bajo qué condiciones adecuadas sobre la partición  $\{\Gamma_0, \Gamma_1\}$ , se puede estimar la velocidad de decaimiento de la energía?*

En este trabajo probaremos que el sistema (\*) tiene un decaimiento exponencial de la energía, para lo cual usamos el método propuesto por Komornik y Zuazua [8].

Interesados en la estabilización en la frontera para el sistema (\*) notamos que para el caso  $\ell = \gamma = \alpha = \delta = \beta_0 = 0$ , el problema fue estudiado por Komornik y Zuazua [8], Milla y Medeiros [17].

Introducimos algunas notaciones que usaremos en el transcurso de este trabajo:

Denotaremos respectivamente por

$$(\cdot, \cdot) = (\cdot, \cdot)_{L^2(\Omega)}, \quad | \cdot | \text{ al producto interno y la norma de } L^2(\Omega). \tag{1}$$

En el espacio  $V$  de  $H^2(\Omega)$  donde  $V$  está definido por,

$$V = \left\{ v \in H^2(\Omega); v = 0 \text{ sobre } \Gamma_0, \frac{\partial v}{\partial \nu} = 0 \text{ sobre } \Gamma_0 \right\}, \tag{2}$$

se define el producto interno,

$$((u, v))_V = \int_{\Omega} \left[ \Delta u \Delta v - (1 - \mu)(u_{xx}v_{yy} + u_{yy}u_{xx}) - (1 - \mu)u_{xx}v_{yy} \right] dx dy$$

y su norma,

$$\|v\|_V^2 = \int_{\Omega} \left[ (\Delta v)^2 + 2(1 - \mu)(v_{xy}^2 - u_{xx}v_{yy}) \right] dx dy$$

los cuales denotaremos de la siguiente forma:

$$((\cdot, \cdot)) = ((\cdot, \cdot))_V \text{ y } \|\cdot\| = \|\cdot\|_V.$$

En  $V$  la norma usual de  $H^2(\Omega)$  y la norma  $\|\cdot\|$  son equivalentes, (ver Lagnese [11] y Komornik [7]). (3)

Denotaremos por  $\langle \cdot, \cdot \rangle_{H^{-m}(\Gamma) \times H^m(\Gamma)}$  la dualidad en los espacios  $H^{-m}$  y  $H^m$ , (ver Milla[16]). (4)

$L^2_{loc}(0, +\infty; X) = \{ v \in L^2(0, T; X); \text{ para cada } T > 0 \}$ , (ver Milla[16]). (5)

También introducimos algunas notaciones, (ver Lions, J. L. [14]). Sean  $x^0 \in \mathbb{R}^2$ , la función  $m(x) = x - x^0$ ,  $x \in \mathbb{R}^2$ , tal que:

$$\Gamma_0 = \{ x \in \Gamma; m(x) \nu(x) \leq 0 \} \text{ y } \Gamma_1 = \{ x \in \Gamma; m(x) \nu(x) > 0 \}.$$

Denotemos por  $R = \|m\|_{L^{+\infty}(\Omega)}$  y  $\xi(x) = m(x) \nu(x)$ . Observe que  $\xi(x) \geq m_0 > 0$  en  $\Gamma_1$ , puesto que  $\bar{\Gamma}_0 \cap \bar{\Gamma}_1 = \emptyset$ .

Sea  $k$  una constante positiva tal que, para todo  $v \in V$ , se cumple

$$\left| (m \cdot \nu)^{1/2} v \right|_{L^2(\Gamma_1)}^2 + \left| (m \cdot \nu)^{1/2} \frac{\partial v}{\partial \nu} \right|_{L^2(\Gamma_1)}^2 \leq k \|v\|_V^2.$$

Representamos por  $\lambda_1$  el menor de los autovalores del problema espectral

$$((w, v))_V = \lambda(w, v)_{L^2(\Omega)} \quad \forall v \in V.$$

Sean  $\ell, \gamma, \alpha, \delta, \beta_0$ , constantes positivos, con  $1 > \ell$  y  $\gamma > \ell$ .

## 2. RESULTADOS PREVIOS

Para abordar el resultado principal previamente daremos algunos resultados como soluciones fuertes y débiles para el sistema (\*).

### 2.1 SOLUCIÓN FUERTE

Daremos dos formulaciones generales del teorema de Green. Sean  $u \in H^4(\Omega)$  y  $w \in H^2(\Omega)$ , entonces

$$\begin{aligned}
 (\Delta^2 u, w) = & ((u, w)) + \left( \left[ \frac{\partial \Delta u}{\partial \nu} + (1 - \mu) (B_1 u)_\tau \right], w \right)_{L^2(\Gamma)} \\
 & - \left( \left[ \Delta u + (1 - \mu) B_2 u \right], \frac{\partial w}{\partial \nu} \right)_{L^2(\Gamma)}, \tag{6}
 \end{aligned}$$

donde

$$\begin{aligned}
 B_1 u &= \nu_1 \nu_2 (u_{yy} - u_{xx}) + (\nu_1^2 - \nu_2^2) u_{xy} \\
 B_2 u &= 2\nu_1 \nu_2 u_{xy} - \nu_2^2 u_{xx} - \nu_1^2 u_{yy}
 \end{aligned}$$

y  $(w)_\tau = \frac{\partial w}{\partial \tau}$  es la derivada tangencial, (ver Komornik [7], lema 7.II y Duvaut - Lions [4]).

Sean  $u \in H^2(\Omega)$ ,  $\Delta^2 u \in L(\Omega)$  y  $w \in H^2(\Omega)$  entonces,

$$\begin{aligned}
 (\Delta^2 u, w) = & ((u, w)) + \left\langle \frac{\partial \Delta^2 u}{\partial \nu} + (1 - \mu) (B_1 u)_\tau, w \right\rangle_{H^{-3/2}(\Gamma), H^{3/2}(\Gamma)} \\
 & - \left\langle \Delta u + (1 - \mu) \left( B_2 u, \frac{\partial^2 w}{\partial \nu} \right) \right\rangle_{H^{-1}(\Gamma), H^{1/2}(\Gamma)} \tag{7}
 \end{aligned}$$

Tenemos la siguiente identidad

$$\int_{\Omega} (u_{xx} \nu_{yy} + u_{yy} \nu_{xx} - 2u_{xy} \nu_{xy}) \, dx dy = \int_{\Gamma} (B_1 u)_\tau \, \nu d\Gamma - \int_{\Gamma} (B_2 u)_\tau \, \nu d\Gamma,$$

para cada  $u \in H^4(\Omega)$ ,  $\nu \in H^2(\Omega)$ ; como consecuencia tenemos

$$\begin{aligned}
 u_x &= (\nu_1, -\nu_2) (u_\nu, u_\tau), \\
 u_y &= (\nu_2, -\nu_1) (u_\nu, u_\tau), \\
 u_\nu &= (\nu_1, \nu_2) (u_x, u_y), \\
 u_\tau &= (-\nu_2, -\nu_1) (u_x, u_y).
 \end{aligned}$$

Las igualdades anteriores nos limitan a trabajar en dimensión  $n = 2$ .

A continuación enunciamos una proposición de vital importancia para construir una base especial donde se toman los datos iniciales  $u^0, u^1$  en espacios adecuados.

**Proposición 1** Sean  $u^0 \in V \cap H^4(\Omega), u^1 \in V, \xi \in W^{1,\infty}(\Gamma_1), \xi(x) \geq \xi_0 > 0$  sobre  $\Gamma_1$  tal que:

$$\begin{aligned} \frac{\partial \Delta u^0}{\partial \nu} - \frac{\partial u^0}{\partial \nu} + (1 - \mu)(B_1 u^0)_\tau &= \xi(x) u^1 \text{ sobre } \Gamma_1, \\ \Delta u^0 + (1 - \mu) B_2 u^0 &= 0 \text{ sobre } \Gamma_1. \end{aligned}$$

Entonces para cada  $\varepsilon > 0$ , existen  $w, z$  en  $V \cap H^4(\Omega)$  tales que:

$$\begin{aligned} \|w - u^0\|_{V \cap H^4(\Omega)} < \varepsilon, \quad \|z - u^1\|_V < \varepsilon \text{ y} \\ \frac{\partial \Delta w}{\partial \nu} - \frac{\partial w}{\partial \nu} + (1 - \mu)(B_1 w)_\tau &= \xi(x) z \text{ sobre } \Gamma_1, \\ \Delta w + (1 - \mu) B_2 w &= 0 \text{ sobre } \Gamma_1. \end{aligned}$$

**Prueba.**

Ver Chueshov [3] y Milla [17].

En seguida planteamos la existencia y unicidad de soluciones fuertes para el sistema (\*).

**Teorema 1** Sean

(H.0)  $\ell < 1$  y  $\ell < \gamma$

(H.1)  $\xi \in W^{1,\infty}(\Gamma_1), \xi(x) \geq \xi_0 > 0; u^0, v^0 \in V \cap H^4(\Omega)$  y  $u^1, v^1 \in V$ , tal que

$$\begin{aligned} \alpha \frac{\partial \Delta u^0}{\partial \nu} - \frac{\partial u^0}{\partial \nu} + \alpha(1 - \mu)(B_1 u^0)_\tau &= \xi(x) u^1 \text{ sobre } \Gamma_1, \\ \delta \frac{\partial \Delta v^0}{\partial \nu} - \beta_0 \frac{\partial v^0}{\partial \nu} + \delta(1 - \mu)(B_1 v^0)_\tau &= \xi(x) v^1 \text{ sobre } \Gamma_1, \\ \alpha(\Delta u^0 + (1 - \mu) B_2 u^0) &= 0 \text{ sobre } \Gamma_1, \\ \alpha(\Delta v^0 + (1 - \mu) B_2 v^0) &= 0 \text{ sobre } \Gamma_1, \end{aligned}$$

Entonces existe un único par de funciones  $u, v: \Omega \times ]0, +\infty[ \rightarrow \mathbb{R}$ , satisfaciendo las condiciones

$$u, v \in L^\infty(0, +\infty; V \cap H^4(\Omega)); \quad u', v' \in L^\infty(0, +\infty; V) \text{ y } u'', v'' \in L^\infty(0, +\infty; L^2(\Omega))$$

$$\begin{aligned}
u'' + \ell v'' + \alpha \Delta^2 u - u \Delta &= 0 && \text{en } L^\infty(0, +\infty; L^2(\Omega)) \\
\ell u'' + \gamma v'' + \delta \Delta^2 v - \beta_0 \Delta v &= 0 && \text{en } L^\infty(0, +\infty; L^2(\Omega)) \\
\alpha \frac{\partial \Delta u}{\partial \nu} - \frac{\partial u}{\partial \nu} + \alpha(1 - \mu)(B_1 u)_\tau &= \xi(x) u' && \text{en } L^\infty(0, +\infty; H^{1/2}(\Gamma_1)) \\
\delta \frac{\partial \Delta v}{\partial \nu} - \beta_0 \frac{\partial v}{\partial \nu} + \delta(1 - \mu)(B_1 v)_\tau &= \xi(x) v' && \text{en } L^\infty(0, +\infty; H^{1/2}(\Gamma_1)) \\
\alpha(\Delta u + (1 - \mu) B_2 u) &= 0 && \text{en } L^\infty(0, +\infty; H^{3/2}(\Gamma_1)) \\
\delta(\Delta v + (1 - \mu) B_2 v) &= 0 && \text{en } L^\infty(0, +\infty; H^{3/2}(\Gamma_1)) \\
u(0) = u^0, u'(0) = u^1, v(0) = v^0, v'(0) = v^1 &&& \text{en } \Omega
\end{aligned}$$

**Demostración.** Para la demostración se aplica el método de Faedo - Galerkin con una base especial para  $V \cap H^4(\Omega)$  dado en la Proposición 1, ver Chueshov [3]. La solución obtenida en el Teorema 1 es llamada "solución fuerte" del sistema (\*).

## 2.2 SOLUCIÓN DÉBIL

### Teorema 2

Con las hipótesis (H.0), (H.1) dadas en el Teorema 1  $u^0, v^0 \in V$  y  $u^1, v^1 \in L^2(\Omega)$ . Entonces, existe un único par de funciones  $u, v: \Omega \times ]0, +\infty[ \rightarrow \mathbb{R}$  satisfaciendo

$$\begin{aligned}
u, v &\in C^0([0, +\infty[; V) \cap C^0([0, +\infty[; L^2(\Omega)) \\
\frac{\partial \Delta u}{\partial \nu}, \frac{\partial \Delta v}{\partial \nu}, (B_1 u)_\tau, (B_1 v)_\tau, B_2 u, B_2 v &\in L^2(0, +\infty; L^2(\Gamma_1)) \\
\alpha \frac{\partial \Delta u}{\partial \nu}, \frac{\partial u}{\partial \nu} + \alpha(1 - \mu)(B_1 u)_\tau &= \xi u' && \text{en } L^2(0, +\infty; L^2(\Gamma_1)) \\
\delta \frac{\partial \Delta v}{\partial \nu}, \beta_0 \frac{\partial v}{\partial \nu} + \delta(1 - \mu)(B_1 v)_\tau &= \xi v && \text{en } L^2(0, +\infty; L^2(\Gamma_1)) \\
\alpha[\Delta u + (1 - \mu) B_2 u] &= 0 && \text{en } L^2(0, +\infty; L^2(\Gamma_1)) \\
\delta(\Delta v + (1 - \mu) B_2 v) &= 0 && \text{en } L^2(0, +\infty; L^2(\Gamma_1)) \\
u'' + \ell v'' + \alpha \Delta^2 u - \Delta u &= 0 && \text{en } L^2_{loc}(0, +\infty; V') \\
\ell u'' + \gamma v'' + \delta \Delta^2 v - \beta_0 \Delta v &= 0 && \text{en } L^2_{loc}(0, +\infty; V') \\
u(0) = u^0, v(0) = v^0, u'(0) = u^1, v'(0) = v^1 &&& \text{en } \Omega.
\end{aligned}$$

donde  $V'$  es el dual  $V$ .

**Demostración.**

Para la demostración de este Teorema se procede usando el Teorema 1 mediante aproximaciones, ver Chueshov [3] y Koch [5].

**3. TEOREMA CENTRAL**

Ahora enunciaremos el resultado principal de este trabajo.

**Teorema 3** *Para toda constante  $C > 1$ , existe una constante  $\beta > 0$  tal que, para cada dato inicial  $\{u^0, u^1\}, \{v^0, v^1\} \in V \times L^2(\Omega)$ , la energía  $E(t)$  de la solución débil  $u$  y  $v$  del sistema (\*) definida por:*

$$E(t) = \frac{1}{2} \left\{ |u'(t)|^2 + \gamma |v'(t)|^2 + 2\ell(u'(t), v'(t)) + \alpha \|u(t)\|^2 + \delta \|v(t)\|^2 + |\nabla u(t)|^2 + \beta_0 |\nabla v(t)|^2 \right\}$$

satisface la desigualdad:

$$E(t) \leq CE(0)e^{-\beta t}, \quad \forall t \geq 0.$$

Como las soluciones fuertes de (\*) son densas en las soluciones débiles, probaremos el Teorema para las soluciones fuertes. Sea  $(u, v)$  una solución fuerte de (\*), ver Teorema 1, y  $\varepsilon$  un número real positivo. Consideremos la energía perturbada  $E_\varepsilon(t)$  definida por:

$$E_\varepsilon(t) = E(t) + \varepsilon \rho(t) \tag{8}$$

donde

$$\rho(t) = 2(u'(t) + \ell v'(t), m \nabla u(t)) + 2(\ell u'(t) + \gamma v'(t), m \nabla v(t)) + (u'(t) + \ell v'(t), u(t)) + (\ell u'(t) + \gamma v'(t), v(t)), \tag{9}$$

entonces

$$|\rho(t)| \leq C_1 E(t) \tag{10}$$

De (8) y (10) tenemos:

$$|E_\varepsilon(t) - E(t)| = \varepsilon |\rho(t)| \leq \varepsilon C_1 E(t) \tag{11}$$

luego,

$$(1 - \varepsilon C_1) E(t) \leq E_\varepsilon(t) \leq (1 + \varepsilon C_1) E(t). \tag{12}$$

Por otro lado, de (8)

$$E'_\varepsilon(t) = E'(t) + \varepsilon \rho'(t). \quad (13)$$

En la definición de la energía en el Teorema 3, derivando y mayorando se obtiene,

$$E'(t) \leq - \left| (mv)^{1/2} u'(t) \right|_{L^2[\Gamma_1]}^2 - \left| (mv)^{1/2} v'(t) \right|_{L^2[\Gamma_1]}^2. \quad (14)$$

**Afirmación 1.**

$$\begin{aligned} \rho'(t) \leq -E(t) + \left( 1 + \frac{k}{\alpha} + \ell + R^2 \right) \left| (mv)^{1/2} u'(t) \right|_{L^2[\Gamma_1]}^2 + \\ \left( \gamma + \frac{k}{\delta} + \ell + R^2 \right) \left| (mv)^{1/2} v'(t) \right|_{L^2[\Gamma_1]}^2. \end{aligned} \quad (15)$$

**Prueba.**

(se demostrará más adelante)

Por tanto, de (13), (14) y (15) resulta

$$\begin{aligned} E'_\varepsilon(t) \leq -\varepsilon E(t) - \left[ 1 - \varepsilon \left( 1 + \frac{k}{\alpha} + \ell + R^2 \right) \right] \left| (mv)^{1/2} u'(t) \right|_{L^2[\Gamma_1]}^2 \\ - \left[ 1 - \varepsilon \left( \gamma + \frac{k}{\delta} + \ell + R^2 \right) \right] \left| (mv)^{1/2} v'(t) \right|_{L^2[\Gamma_1]}^2. \end{aligned} \quad (16)$$

Sea  $C > 1$  cualquiera y consideremos:

$$0 < \varepsilon < \varepsilon_0 \quad (17)$$

donde

$$\varepsilon_0 = \min \left\{ \frac{C-1}{C_1(C+1)}, \min \left\{ \left( 1 + \frac{k}{\alpha} + \ell + R^2 \right)^{-1}, \left( \gamma + \frac{k}{\delta} + \ell + R^2 \right)^{-1} \right\} \right\}$$

De (17) se sigue que

$$1 - \varepsilon \left( 1 + \frac{k}{\alpha} + \ell + R^2 \right) > 0 \quad y \quad \left[ 1 - \varepsilon \left( \gamma + \frac{k}{\delta} + \ell + R^2 \right) \right] > 0 \quad (18)$$

de (16) y (18), obtenemos:

$$E'_\varepsilon(t) \leq -\varepsilon E_\varepsilon(t). \quad (19)$$

Por otro lado, de (17) y (12) resulta

$$\frac{2}{C+1} E(t) \leq E_\varepsilon(t) \leq \frac{2C}{C+1} E(t) \quad (20)$$

esto es,  $E(\cdot)$  y  $E_\varepsilon(t)$  son equivalentes para  $\varepsilon > 0$  adecuado, dado en (12).



Por tanto, de (19) y (20), obtenemos

$$E'_\varepsilon(t) \leq -\varepsilon \left( \frac{C+1}{2C} \right) E_\varepsilon(t) \tag{21}$$

por la cual concluimos que

$$E_\varepsilon(t) \leq E_\varepsilon(0) e^{-\varepsilon \left( \frac{C+1}{2C} \right) t}, \forall t \geq 0. \tag{22}$$

De (22) y (20) y usando los valores explícitos de  $C_1$  y  $\varepsilon_0$  dados en (12) se tiene:

$$E(t) \leq CE(0)e^{-\beta t}, \forall t \geq 0, \tag{23}$$

con  $\beta$  y  $C$  constantes positivas,  $\beta$  es dado por,

$$\beta = \left[ C_1 + \max \{ K_1, \max(K_2, K_3) \} \right]^{-1}$$

donde

$$\begin{aligned} K_1 &= \frac{C_1(C+1)}{C-1} \\ K_2 &= 1 + \frac{K}{\alpha} + \ell + R^2 \\ K_3 &= \gamma + \frac{K}{\delta} + \ell + R^2. \end{aligned}$$

**Demostración de afirmación 1:**

De

$$\begin{aligned} \rho'(t) &= 2(u''(t) + \ell v''(t), m\nabla u(t)) + 2(\ell u''(t) + \gamma v''(t), m\nabla v(t)) \\ &\quad + 2(u'(t) + \ell v'(t), m\nabla u'(t)) + 2(\ell u'(t) + \gamma v'(t), m\nabla v'(t)) \\ &\quad + (u'(t) + \ell v'(t), u'(t)) + (\ell u'(t) + \gamma v'(t), v'(t)). \end{aligned} \tag{24}$$

Vamos a estudiar cada sumando de (24) separadamente y suprimiremos las variables espaciales y temporales, para facilitar la notación.

**Etapla 1.**

$$\begin{aligned} (u'' + \ell v'', u) + (\ell u'' + \gamma v'', v) &\leq -\alpha \|u\|^2 - \delta \|v\|^2 - |\nabla u|^2 - \beta_0 |\nabla v|^2 \\ + \frac{k}{\alpha} |(mv)^{1/2} u'|_{L^2[\Gamma_1]}^2 + \frac{k}{\delta} |(mv)^{1/2} v'(t)|_{L^2[\Gamma_1]}^2 &+ \frac{\alpha}{4} \|u\|^2 + \frac{\delta}{4} \|v\|^2. \end{aligned} \tag{25}$$

**Etapas 2.** Observando

$$\begin{aligned}\frac{\partial}{\partial x} [m_1(u')^2] &= (u')^2 + m_1(u')^2_x \\ \frac{\partial}{\partial y} [m_2(u')^2] &= (u')^2 + m_2(u')^2_y \\ \gamma \frac{\partial}{\partial x} [m_1(v')^2] &= \gamma(v')^2 + \gamma m_1(v')^2_x \\ \gamma \frac{\partial}{\partial y} [m_2(v')^2] &= \gamma(v')^2 + \gamma m_2(v')^2_y \\ 2\ell \frac{\partial}{\partial x} [m_1 u' v'] &= 2\ell u' v' + 2\ell m_1 (u' v')_x \\ 2\ell \frac{\partial}{\partial x} [m_2 u' v'] &= 2\ell u' v' + 2\ell m_2 (u' v')_y\end{aligned}$$

Entonces,

$$\begin{aligned}2(u' + \ell v', m\nabla u') + 2(\ell u' + \gamma v', m\Delta v') &= -2|u'|^2 - 2|v'|^2 - 4\ell(u', v') + \\ &+ |(mv)^{1/2} u'|^2_{L^2[\Gamma_1]} + \gamma |(mv)^{1/2} v'|^2_{L^2[\Gamma_1]} + 2\ell((mv)^{1/2} u', (mv)^{1/2} v')_{L^2[\Gamma_1]}.\end{aligned}\quad (26)$$

**Etapas 3.**

$$(u' + \ell v', u') + (\ell u' + \gamma v', v') = |u'|^2 + \gamma |v'|^2 + \ell(u', v').\quad (27)$$

**Etapas 4.****Afirmación 2.**

$$\begin{aligned}2(u'' + \ell v'', m\nabla u) + 2(\ell u'' + \gamma v'', m\nabla v) &\leq \mathbb{R}^2 |(mv)^{1/2} u'|^2_{L^2[\Gamma_1]} + \\ &+ R^2 |(mv)^{1/2} v'(t)|^2_{L^2[\Gamma_1]} + \frac{\alpha}{4} \|u\|^2 + \frac{\delta}{4} \|v\|^2.\end{aligned}\quad (28)$$

**Demostración.** (se demostrará más adelante)

Entonces mayorando el segundo miembro de (24) por los valores encontrados en (25), (26), (27) y (28) obtenemos nuestra afirmación (1) enunciado en (15).

**Demostración de afirmación (2):**

Notaremos que,

$$\begin{aligned}2(u'' + \ell v'', m\nabla u) + 2(\ell u'' + \gamma v'', m\nabla v) &= 2(-\alpha\Delta^2 u + \Delta u, m\nabla u) + \\ &+ 2(-\delta\Delta^2 v + \beta_0\Delta v, m\nabla v).\end{aligned}\quad (29)$$

A continuación analizaremos cada sumando del segundo miembro de (29),

**Etapa 5.**

En esta etapa sólo analizaremos el Primer término, esto es  $2(-\alpha\Delta^2u + \Delta u, m\nabla u)$  el análisis del término  $2(-\delta\Delta^2v + \beta_0\Delta v, m\nabla v)$  es análogo.

$$\begin{aligned} \text{Como} \quad 2(-\alpha\Delta^2u + \Delta u, m\nabla u) &= -2\alpha \int_{\Omega} \Delta^2u(m\nabla u) dx dy + 2 \int_{\Omega} \Delta u(m\nabla u) dx dy \\ &= -2\alpha \int_{\Omega} [(\nabla u)_{xx} + (\nabla u)_{yy}] (m_1u_x + m_2u_y) dx dy + \\ &\quad + 2 \int_{\Omega} (u_{xx} + u_{yy}) (m_1u_x + m_2u_y) dx dy, \end{aligned}$$

observamos que

$$\begin{aligned} [\Delta u_x(m_1u_x + m_2u_y)]_x &= (\Delta u)_{xx} (m_1u_x + m_2u_y) + (\Delta u)_x(m_1u_x + m_2u_y)_x \\ [\Delta u_y(m_1u_x + m_2u_y)]_y &= (\Delta u)_{yy} (m_1u_x + m_2u_y) + (\Delta u)_y(m_1u_x + m_2u_y)_y \\ [u_x(m_1u_x + m_2u_y)]_x &= u_{xx} (m_1u_x + m_2u_y) + u_x(m_1u_x + m_2u_y)_x \\ [u_y(m_1u_x + m_2u_y)]_y &= u_{yy} (m_1u_x + m_2u_y) + u_y(m_1u_x + m_2u_y)_y. \end{aligned}$$

Entonces,

$$\begin{aligned} \int_{\Omega} [(\Delta u)_{xx} + (\Delta u)_{yy}] (m_1u_x + m_2u_y) dx dy &= \int_{\Omega} (\nabla(\Delta u \cdot v) m \nabla u d\Gamma) \\ &\quad - \left[ \int_{\Omega} (\Delta u)_x (m_1u_x + m_2u_y) + (\Delta u)_y (m_1u_x + m_2u_y)_y dx dy. \right] \\ \int_{\Omega} (u_{xx} + u_{yy}) (m_1u_x + m_2u_y) dx dy &= \int_{\Gamma} (\nabla u) v m \nabla u d\Gamma - \int_{\Omega} u_x (m_1u_x + m_2u_y)_x + \\ &\quad + u_y (m_1u_x + m_2u_y)_y dx dy. \end{aligned}$$

Observemos que

$$\begin{aligned} [\Delta u(m_1u_x + m_2u_y)_x]_x &= \Delta u_x (m_1u_x + m_2u_y)_x + \Delta u (m_1u_x + m_2u_y)_{xx}, \\ [\Delta u(m_1u_x + m_2u_y)_y]_y &= \Delta u_y (m_1u_x + m_2u_y)_y + \Delta u (m_1u_x + m_2u_y)_{yy}. \end{aligned}$$

Entonces,

$$\begin{aligned} 2(-\alpha\Delta^2u + \Delta u, m\nabla u) &= -2\alpha \int_{\Gamma} \frac{\partial \Delta u}{\partial v} m \nabla u d\Gamma + 2 \int_{\Gamma} \Delta u \frac{\partial}{\partial v} (m \nabla u) d\Gamma \\ &\quad - 2\alpha \int_{\Omega} \Delta u \Delta (m \nabla u) dx dy + 2 \int_{\Gamma} \frac{\partial u}{\partial v} m \nabla u d\Gamma \\ &\quad - \int_{\Omega} (u_x^2 + u_x^2 + 2m_1u_xu_{xx} + 2m_2u_xu_{xy} + 2m_1u_yu_{xy} \\ &\quad + 2m_2u_yu_{yy} + u_y^2 + u_y^2) dx dy. \end{aligned}$$

Como  $0 < \mu < 1/2$  tenemos,

$$\begin{aligned}
 2(-\alpha \Delta^2 u + \Delta u, m \nabla u) &\leq -2 \int_{\Gamma} \left[ \alpha \frac{\partial \Delta u}{\partial \nu} - \frac{\partial u}{\partial \nu} \right] m \nabla u d\Gamma + 2\alpha \int_{\Gamma} \Delta u \frac{\partial}{\partial \nu} (m \nabla u) d\Gamma \\
 &\quad - \int_{\Gamma} m \nu |\nabla u|^2 d\Gamma - (1 - \mu) \alpha \int_{\Omega} 2\Delta u \Delta (m \nabla u) dx dy \\
 &\quad - \mu \alpha \int_{\Gamma} m \nu (\Delta u)^2.
 \end{aligned}$$

Observemos que

$$\begin{aligned}
 -(1 - \mu) \alpha \int_{\Omega} 2\Delta u \Delta (m \nabla u) &= -(1 - \mu) \alpha \int_{\Omega} \left[ 2u_{yy} (m_1 u_x + m_2 u_y)_{xx} + \right. \\
 &\quad \left. 2u_{xx} (m_1 u_x + m_2 u_y)_{yy} + 2u_{xx} (m_1 u_x + m_2 u_y)_{xx} + 2u_{yy} (m_1 u_x + m_2 u_y)_{yy} \right] dx dy.
 \end{aligned}$$

Recordemos que,

$$\begin{aligned}
 &-\int_{\Omega} u_{xx} (m_1 u_x + m_2 u_y)_{yy} + u_{yy} (m_1 u_x + m_2 u_y)_{xx} dx dy + 2 \int_{\Omega} u_{xy} (m_1 u_x + m_2 u_y)_{xy} \\
 &= \int_{\Omega} B_2 u \frac{\partial}{\partial \nu} (m \nabla u) d\Gamma - \int_{\Gamma} (B_1 u)_{\tau} m \nabla u d\Gamma
 \end{aligned}$$

Por tanto,

$$\begin{aligned}
 2(-\alpha \Delta^2 u + \Delta u, m \nabla u) &\leq -2 \int_{\Gamma} \left[ \alpha \frac{\partial \Delta u}{\partial \nu} - \frac{\partial u}{\partial \nu} + \alpha (1 - \mu) (B_1 u)_{\tau} \right] m \nabla u d\Gamma + \\
 &\quad + 2\alpha \int_{\Gamma} \left[ \Delta u + (1 - \mu) B_2 \right] \frac{\partial}{\partial \nu} (m \nabla u) d\Gamma \\
 &\quad - \int_{\Gamma} m \nu |\nabla u|^2 d\Gamma - 4(1 - \mu) \alpha \int_{\Omega} 2u_{xy} (m_1 u_x + m_2 u_y)_{xy} \\
 &\quad - (1 - \mu) \alpha \int_{\Omega} \left[ 2u_{xx} (m_1 u_x + m_2 u_y)_{xx} \right. \\
 &\quad \left. + 2u_{yy} (m_1 u_x + m_2 u_y)_{yy} \right] dx dy - \mu \alpha \int_{\Gamma} m \nu (\Delta u)^2 d\Gamma.
 \end{aligned}$$

Además,

$$\begin{aligned}
 4u_{xy} (m_1 u_x + m_2 u_y)_{xy} &= 4u_{xy}^2 + 2(m_1 u_{xy}^2)_x + 2(m_1 u_{xy}^2)_y; \\
 2u_{xx} (m_1 u_x + m_2 u_y)_{xx} &= 2u_{xx}^2 + (m_1 u_{xx}^2)_x + (m_2 u_{xx}^2)_y; \\
 2u_{yy} (m_1 u_x + m_2 u_y)_{yy} &= 2u_{yy}^2 + (m_1 u_{yy}^2)_x + (m_2 u_{yy}^2)_y.
 \end{aligned}$$

Luego,

$$\begin{aligned}
 2(-\alpha\Delta^2u + \Delta u, m\nabla u) &\leq -2 \int_{\Gamma_0} \left[ \alpha \frac{\partial\Delta u}{\partial\nu} - \frac{\partial u}{\partial\nu} + \alpha(1-\mu)(B_1u)_\tau \right] m\nabla u d\Gamma \\
 &\quad -2 \int_{\Gamma_1} \left[ \alpha \frac{\partial\Delta u}{\partial\nu} - \frac{\partial u}{\partial\nu} + \alpha(1-\mu)(B_1u)_\tau \right] m\nabla u d\Gamma \\
 &\quad + 2\alpha \int_{\Gamma_0} [\Delta u + (1-\mu) B_2u] \frac{\partial}{\partial\nu}(m\nabla u) d\Gamma \\
 &\quad + 2\alpha \int_{\Gamma_1} [\Delta u + (1-\mu) B_2u] \frac{\partial}{\partial\nu}(m\nabla u) d\Gamma \\
 &\quad - \int_{\Gamma_0} mv|\nabla u|^2 d\Gamma - \int_{\Gamma_1} mv|\nabla u|^2 d\Gamma \\
 &\quad - \mu\alpha \int_{\Gamma_0} mv(\Delta u)^2 d\Gamma - \mu\alpha \int_{\Gamma_1} mv(\Delta u)^2 d\Gamma \\
 &\quad - (1-\mu)\alpha \int_{\Gamma_0} mv(2u_{xy}^2 + u_{xx}^2 + u_{yy}^2) d\Gamma \\
 &\quad - (1-\mu)\alpha \int_{\Gamma_1} mv(2u_{xy}^2 + u_{xx}^2 + u_{yy}^2) d\Gamma \\
 &\quad - 2(1-\mu)\alpha \int_{\Omega} 2u_{xy}^2 + u_{xx}^2 + u_{yy}^2 dx dy.
 \end{aligned}$$

Como  $mv \leq 0$ , sobre  $\Gamma_0$ ,  $\frac{\partial u}{\partial\nu} = 0$  sobre  $\Gamma_0$ ,  $|\nabla u|^2 = \left(\frac{\partial u}{\partial\nu}\right)^2$  sobre  $\Gamma_0$ ,  $mv > 0$ , sobre  $\Gamma_1$ , también  $u_{xx}u_{yy} = u_{xy}^2$  sobre  $\Gamma_0$ ,  $m\nabla u = mv\frac{\partial u}{\partial\nu}$  sobre  $\Gamma_0$ , (cf Komornik [6], [7]);  $\frac{\partial}{\partial\nu}(m\nabla u) = (mv)\Delta u$  sobre  $\Gamma_0$ , (Lagnese [11], pág. 161]),  $B_2u = 0$  sobre  $\Gamma_0$ , (Lagnese [12]), y

$$\begin{aligned}
 \alpha \frac{\partial\Delta u}{\partial\nu} - \frac{\partial u}{\partial\nu} + \alpha(1-\mu)(B_1u)_\tau &= mvu' \quad \text{sobre } \Gamma_1, \\
 \alpha[\Delta u + (1-\mu) B_2u] &= 0 \quad \text{sobre } \Gamma_1.
 \end{aligned}$$

Tenemos

$$\begin{aligned}
 2(-\alpha\Delta^2u + \Delta u, m\nabla u) &\leq -2 \int_{\Gamma_1} (mv)u'(m\nabla u) d\Gamma - \int_{\Gamma_1} mv|\nabla u|^2 d\Gamma \\
 &\quad - (1-\mu)\alpha \int_{\Gamma_1} mv(2u_{xy}^2 + u_{xx}^2 + u_{yy}^2) d\Gamma.
 \end{aligned}$$

Análogamente tenemos,

$$\begin{aligned}
 2(-\delta\Delta^2v + \beta_0\Delta v, m\nabla v) &\leq -2 \int_{\Gamma_1} (mv)v'(m\nabla v) d\Gamma - \int_{\Gamma_1} mv|\nabla v|^2 d\Gamma \\
 &\quad - (1-\mu)\delta \int_{\Gamma_1} mv(2v_{xy}^2 + v_{xx}^2 + v_{yy}^2) d\Gamma.
 \end{aligned}$$

**Etapa 6.**

$$\begin{aligned} \left| -2 \int_{\Gamma_1} (mv)u'(m\nabla u)d\Gamma \right| &\leq \int_{\Gamma_1} \mathbb{R}^2(mv)^2 |u'|^2 d\Gamma + \int_{\Gamma_1} mv |\nabla u|^2 d\Gamma \\ \left| -2 \int_{\Gamma_1} (mv)v'(m\nabla v) \right| &\leq \int_{\Gamma_1} \mathbb{R}^2(mv)^2 |v'|^2 d\Gamma + \int_{\Gamma_1} mv |\nabla v|^2 d\Gamma. \end{aligned}$$

Así se prueba la afirmación (2), enunciada en (28) y por tanto el Teorema queda demostrado.

**4. COMENTARIOS**

El modelo del sistema de placas para el caso  $n = 2$ , establece las vibraciones de una membrana y si los datos iniciales son ceros nos indican que están sujetos en sus extremos, el sistema (\*) con las condiciones de la frontera nulas es una generalización lineal del caso unidimensional que surge en el estudio de flexión de barras con torsión, ver Andrade [1] en la cual se ha incorporado la función  $v(x, y, t)$  al sistema de placas, cual define a la función tensión.

En Duvant and Lions [4] podemos observar un estudio de estos fenómenos físicos. La estabilización uniforme en la frontera para placas termoelásticas Lagnese [10] y [11]. El análisis de sus soluciones y control exacto para la clases de placas se pueden ver Lagnese [12], Lagnese [9] y Larkin [13].

**5. CONCLUSIONES**

En verdad cada vez que se le agrega un término adecuado, a un sistema de placas, esta determina un fenómeno físico diferente que a su vez ayuda para su decaimiento tanto exponencial como polinomial.

Es decir, actúan como términos disipativos internos o en la frontera.

Uno de los términos disipativos es considerar la memoria, representado por una integral, que nos da el historial de la deformación de la membrana (caso  $n = 2$ ) a través del tiempo. Como por ejemplo

$$\begin{cases} \hat{u}_{tt} - h\Delta u_{tt} + \Delta^2 u - \int_0^t g(t - \tau) \Delta^2 u(\tau) d\tau = [u, v] \text{ en } \Omega \times ]0, +\infty[ \\ \Delta^2 v = [u, u] \text{ en } \Omega \times ]0, +\infty[ \\ u(x, y, 0) = u_0(x, y); u_t(x, y, 0) = u_1(x, y), (x, y) \in \Omega \text{ son condiciones de frontera.} \end{cases}$$

Ver Muñoz y Perla [18] y con amortiguamiento en la frontera, ver Cavalcanti [2].

## 6. REFERENCIAS BIBLIOGRÁFICAS

- [1] Andrade, N., *Soluções fracas de um sistema não linear de equações diferenciais*, Tese de Doutorado, IM - UFRJ, Rio de Janeiro, (1980).
- [2] Cavalcanti, M.M, Larkin, N. & Soriano, J.A, *On Solvability and Stability of Solutions to Hyperbolic Problems with Boundary Damping*, (por aparecer).
- [3] Chueshov, I. D., *Strong solutions and the attractor of the von Kármán equations* Math USSR Sbornik 69(1), pág. 25-36, (1991).
- [4] Duvaut, G & Lions, J.L, *Les Inéquations en Mécanique et en Physique*, Paris, (1972).
- [5] Koch, H. and Stathel, A., *Global existence of classical solutions to the dynamical von Kármán equations*. Math Methods in the Applied. 161, pág. 581-586, (1993).
- [6] Komornik, V, *On the nonlinear boundary stabilization of Kirchhoff plates*, nonlinear Diff. Ecuations and Apl. (NoDEA 1, 323 - 337) (1994).
- [7] Komornik, V, *Exact Contrallability and Stabilization, The Multiplier Method*, Masaon. John Wiley, Paris, 1994.
- [8] Komornik, V, & Zuazua, E, *A direct method for boundary stabilization of the wave equation*, J. Math Pure et Appl. 69, 33 - 54 (1990).
- [9] Lagnese, J., *Some problems related to boundary stabilization of Plates*, (a aparecer).
- [10] Lagnese, J., *Uniform boundary stabilization of thermoelastic plates*, (a aparecer).
- [11] Lagnese, J., *The Reachability Problem for Thermoelastic Plates*, Arch. Rational Mech. Anal. 112, 223 - 267, Springer - Verlarg (1990).
- [12] Lagnese, J. & Lions, J.L, *Modelling, Analysis and Control of Thin Plates*. Collection Masson, Paris (1988).
- [13] Larkin, N.A & Medeiro, L.A, *The wave equation with nonlinear boundary conditions*, Actas do 43º Seminario Brasileiro de Análise, (1995).
- [14] Lions, J.L, *Controlabilité Exacte, Perturbation et Stabilization des Systèmes Distribuées*, Vol. 1, Masson, Paris, (1989).

- [15] Lions, J.L, *Quélques Méthodes de resolution de Problèmes aux Limites non Lineares*. Dunod Gauthiers Villars, Paris, (1969).
- [16] Milla Miranda, M, *Traço para o dual dos Espaços de Sobolev*, Bol. Soc. Paran. Mat. (2a série), Vol. 11 nº 2, (1990), pág. 131- 157.
- [17] Milla Miranda, M & Medeiro, L.A, *On a boundary Value Problem for Wave Equations: existence, uniqueness and asymptotic behaviour*; Rev. Mat. Apli. Univerisidad de Chile, 17:47 - 73, (1996).