

DISEGUAZIONI VARIAZIONALI PER FLUIDI VISCOSI INCOMPRESSIBILI
CON CONVESSO DIPENDENTE DAL TEMPO

Rodolfo SALVI (*)

*Sunto. Si dimostra l'esistenza di una soluzione debole di dise-
guazioni variazionali per fluidi viscosi incompressibili omogenei e
non omogenei con ostacolo dipendente dal tempo.*

1. INTRODUZIONE. Sia $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ ($n = 2, 3$) un tubo con sezione ini-
ziale Γ_1 , sezione finale Γ_2 e parete laterale Γ_3 ; si assume che
il tubo termini in Γ_2 . Si considera il moto di un fluido viscoso
incompressibile che attraverso Γ_1 scorre in Ω e passa nell'atmosfera at-
traverso la sezione Γ_2 con un vincolo sul flusso del fluido su
 Γ_2 dipendente dal tempo.

Nel § 1 si considera lo scorrimento in Ω di un fluido viscoso in-
compressibile omogeneo (nel senso che la densità del fluido è costan-
te) retto dal sistema di Navier-Stokes.

Nel § 3 si considera lo scorrimento in Ω di un fluido viscoso in-
compressibile non omogeneo (nel senso che la densità del fluido non
è costante) retto dal sistema. 3.1), 3.2).

Il modo con cui il fluido entra ed esce da Ω sarà precisato in se-
guito.

(*) Dipartimento di Matematica - Via Bonardi, 9 - MILANO

Un problema di scorrimento di un fluido viscoso incomprimibile omogeneo in Ω con convesso indipendente dal tempo e con diverse condizioni al bordo rispetto a quelle considerate in questa nota è stato trattato in [2] [3].

Inoltre per i fluidi di Bingham, il problema del § 2, ma con convesso indipendente dal tempo, è stato trattato in [5].

2. FLUSSO IN Ω PER FLUIDI VISCOSI INCOMPRESSIBILI OMOGENEI.

Il moto di un fluido viscoso incomprimibile omogeneo è retto dal sistema di Navier-Stokes

$$\frac{\partial u}{\partial t} + u \cdot \nabla u - \mu \Delta u = f - \nabla P$$

$$\nabla \cdot u = 0$$

ove $u = u(x, t) = (u_1(x, t), u_2(x, t) \dots u_n(x, t))$ è il vettore velocità, $P = P(x, t)$ è la pressione e μ la viscosità (considerata costante) e $u \cdot \nabla u = \sum u_i \frac{\partial u}{\partial x_i}$, f la forza esterna. Si considera il seguente

problema

PROBLEMA 1. Trovare il campo delle velocità u ed il campo delle pressioni P in un flusso di un fluido viscoso incomprimibile omogeneo in Ω soddisfacente le seguenti condizioni iniziali ed al contorno

$$a_1) \quad u(x, 0) = z(x) \quad x \in \Omega$$

$$b_1) \quad u(x, t) = 0 \quad x \in \Gamma_3; \quad t \geq 0$$

$$c_1) \quad (P \nu - \mu \frac{\partial u}{\partial x_i} \nu_i) = 0 \quad x \in \Gamma_2; t > 0$$

$$d_1) \quad u(x,t) \cdot \nu \geq 0, \quad u(x,t) \cdot \nu \leq \psi(x,t) \quad x \in \Gamma_2; t > 0$$

$$e_1) \quad \nu \left((P + \frac{1}{2}|u|^2) \nu - \mu \frac{\partial u}{\partial x_i} \nu_i \right) = \vec{\alpha} \nu$$

$$|u \cdot \nu| = |u| \quad x \in \Gamma_1; t \geq 0$$

ove ν è la normale esterna ad Ω e $\vec{\alpha}$, ψ sono funzioni date. Diamo l'interpretazione fisica delle condizioni sopra esposte.

La condizione a_1) assegna il valore della velocità in tutti i punti di Ω per $t = 0$. La condizione b_1) impone che sulla parete Γ_3 la velocità del fluido sia nulla. La condizione c_1 è la condizione di equilibrio sulla superficie Γ_2 tra la forza interna e la pressione atmosferica (considerata nulla). La condizione d_1) interpreta il fatto che il fluido esce da Ω attraverso Γ_2 col flusso controllato dal vincolo ψ . La condizione e_1) assegna la densità del flusso di energia del fluido su Γ_2 e si assume che la velocità su Γ_2 è diretta come la normale a Ω .

Diamo la formulazione variazionale del problema 1.

Introduciamo qualche classico spazio funzionale. Siano

$$\mathcal{V} = \{v | v \in (C^\infty(\bar{\Omega})) : v|_{\Gamma_3} = 0; |v \cdot \nu|_{\Gamma_1} = |v|_{\Gamma_1}; \nabla \cdot v = 0\}$$

$$H^S(\Omega) = \{\text{spazio di Sobolev di ordine } S \text{ su } L^2(\Omega)\}$$

$$H^1_0(\Omega) = \{\text{chiusura di } C^\infty_0(\Omega) \text{ in } H^1(\Omega)\}$$

$$V = \{\text{chiusura di } \mathcal{V} \text{ in } (H^1(\Omega))^n\}$$

$$H = \{\text{chiusura di } \psi \text{ in } (L^2(\Omega))^n\}$$

Si pone

$$(u, v) = \int u_i v_i dx ; \quad |u|^2 = (u, u);$$

$$((u, v))_S = (u_i, v_i)_{H^S(\Omega)} ; \quad ((u, v))_1 = (u, v);$$

$$\|u\|_S^2 = ((u, u))_S ; \quad \|u\|^2 = (u, u); \quad a(u, v) = ((u, v))$$

$$(u \cdot v, z)_\Gamma = \int_\Gamma (u \cdot v)(z \cdot v) dx$$

$$u^+ = (\text{Sup}(u_i, 0)) ; \quad u^- = (\text{inf}(u_i, 0))$$

$$(i = 1, 2, \dots, n)$$

(si usa la convenzione della somma sugli indici ripetuti).

Consideriamo per i vettori u, v, z l'espressione (quando ha senso)

$$b(u, v, z) = \int u_j \frac{\partial v_i}{\partial x_j} z_i dx$$

Vale la seguente relazione

$$|b(u, v, z)| \leq c \|u\|^{\frac{1}{2}} |u|^{\frac{1}{2}} \|z\|^{\frac{1}{2}} |z|^{\frac{1}{2}} \|v\|^{\frac{n}{2}}$$

ed assumendo $\nabla \cdot u = 0$ si ha

$$b(u, v, z) = -b(u, z, v) + \int_\Gamma (v \cdot z) u \cdot v dx$$

Sia $\Psi(x,t)$ una funzione definita in Ω e $\Psi_{\Gamma_2}(x,t) \geq 0$
 ($\Psi_{\Gamma_2}(x,t)$ è la traccia di $\Psi(x,t)$ su Γ_2); si pone

$$K(t) = \{v | v \in L^2(0,T;V); \quad 0 \leq v \cdot \nu|_{\Gamma_2} \leq \Psi_{\Gamma_2}(x,t)\}$$

$$W(t) = \{v | v \in K(t) \cap H^{\frac{n}{2}}(\Omega) ; \quad \frac{\partial v}{\partial t} \in L^2(0,T;H)\}$$

Il problema 1 si riduce a trovare una funzione $u = (u_1(x,t), u_2(x,t), \dots, u_n(x,t))$ appartenente al convesso $K(t)$ tale che

$$2.1. \quad \left(\frac{\partial u}{\partial t}, v-u\right) + \mu a(u, v-u) + b(u, u, v-u) + \left(\alpha - \frac{1}{2}|u|^2, v-u\right)_{\Gamma_1} \geq (f, v-u)$$

$$\forall v \in K(t).$$

Si ha, così, una disequazione variazionale con un ostacolo sul bordo Γ_2 dipendente dal tempo.

Diamo la definizione di soluzione debole del problema 2.1.

u è detta soluzione debole del problema 2.1. se $u \in K(t)$ e soddisfa $\forall v \in K(t)$ la seguente disequazione

$$2.2. \quad \int_0^T \left\{ \left(\frac{\partial v}{\partial t}, v-u\right) + \mu a(u, v-u) + b(u, u, v) + (\alpha, v-u)_{\Gamma_1} - \frac{1}{2} (|u|^2, v)_{\Gamma_1} \right\} dt \geq - \frac{1}{2} |v(0) - u(0)|^2$$

Dimostriamo il seguente teorema

TEOREMA 1. *Siano*

$$u(x,0) = 0 \quad ; \quad \alpha(x,0) = 0; \quad \alpha(x,t) \in L^2(0,T;H^{-\frac{1}{2}}(\Gamma_1))$$

$$\Psi(x,t) \in L^2(0,T;H^1(\Omega)) \quad ; \quad \Psi(x,t)_{\Gamma_2} \geq 0$$

$$f(x,t) \in L^2(0,T;H)$$

Allora esiste una funzione u tale che

$$u \in L^2(0,T;V) \cap L^\infty(0,T;H) \cap K(t)$$

e soddisfacente 2.2. $\forall v \in W(t)$.

Si considera il seguente sistema di equazioni differenziali ordinarie

$$2.3. \quad \left(\frac{\partial u_m}{\partial t}, w_j \right) + \mu a(u_m, w_j) + b(u_m, u_m, w_j) + \left(\alpha - \frac{1}{2} |u|^2; w_j \right)_{\Gamma_1} \\ - \frac{1}{2} (|u_m|^2, w_j)_{\Gamma_2} + m((u_m \cdot v - \psi)^+, w_j)_{\Gamma_2} + m((u_m \cdot v)^-, w_j)_{\Gamma_2} = (f, w_j) \\ (j = 1, 2, 3, \dots, m)$$

ove $w_1, w_2, \dots, w_m, \dots$ è una base di $V \cap (H^{\frac{n}{2}}(\Omega))^3$. Il sistema 2.3. ammette una soluzione u_m per t_m sufficientemente piccolo. Proviamo l'esistenza della soluzione u_m in tutto $(0, T)$ con stime a priori standard.

Posto

$$u_m = \sum_1^m c_{jm}(t) w_j$$

moltiplichiamo 2.3. per $c_{jm}(t)$ e sommiamo su j da 1 ad m , si ottiene

$$2.4. \quad \frac{1}{2} \frac{d}{dt} |u_m|^2 + \mu \|u_m\|^2 + b(u_m, u_m, u_m) + m((u_m \cdot v - \psi)^+, u_m)_{\Gamma_2}$$

$$+ m((u_m \cdot v)^-, u_m)_{\Gamma_2} + (\alpha - \frac{1}{2}|u_m|^2, u_m)_{\Gamma_1} - \frac{1}{2}(|u_m|^2, u_m)_{\Gamma_2} = (f, u_m).$$

Dato che

$$b(u_m, u_m, u_m) = \frac{1}{2} \int_{\Gamma_1 \cup \Gamma_2} |u_m|^2 u_m \cdot v \, dx;$$

$$((u \cdot v - \psi)^+, u_m)_{\Gamma_2} = ((u \cdot v - \psi)^+, (u_m \cdot v - \psi))_{\Gamma_2} + ((u_m \cdot v - \psi)^+, \psi)_{\Gamma_2};$$

$$((u_m \cdot v)^-, u_m)_{\Gamma_2} = \int_{\Gamma_2} |(u_m \cdot v)^-|^2 \, dx.$$

La 2.4 diviene

$$2.5. \quad \frac{1}{2} \frac{d}{dt} |u_m|^2 + \mu \|u_m\|^2 + \int_{\Gamma_2} |(u_m \cdot v - \psi)^+|^2 \, dx + m \int_{\Gamma_2} |(u_m \cdot v)^-|^2 \, dx \leq (f, u_m) - (\alpha, u_m)$$

da cui segue che

2.6. u_m appartiene ad un insieme limitato di $L^2(0, T; V) \cap L^\infty(0, T; H)$ indipendente da m ;

inoltre si ha

$$2.7. \quad m \int_0^T \left(\int_{\Gamma_2} |(u_m \cdot v - \psi)^+|^2 \, dx \right) dt \leq c_1; \quad m \int_0^T \left(\int_{\Gamma_2} |(u_m \cdot v)^-|^2 \, dx \right) dt \leq c_2$$

c_1, c_2 costanti indipendenti da m .

Proviamo che

2.8. $\frac{\partial u_m}{\partial t}$ appartiene ad un insieme limitato di $L^2(0, T; \tilde{V}')$ indipendente da m .

$(\tilde{V})'$ è il duale di $\tilde{V} = \{v \mid v \in L^2(0, T; (H_0^{n/2}(\Omega))^3); \nabla \cdot v = 0\}$.

Infatti, sia $v \in \tilde{V} \cap V_m$ ove V_m è lo spazio generato da $w_1, w_2, w_3, \dots, w_m$, allora si ha

$$\left| \int_0^T \left(\frac{\partial u_m}{\partial t}, v \right) dt \right| \leq \int_0^T (\mu \|u_m\| \|v\| + c \|u_m\| \|u_m\| + |f| \|v\|) dt$$

$\frac{3}{2}$

da cui segue

$$\left| \int_0^T \left(\frac{\partial u_m}{\partial t}, v \right) dt \right| \leq c \|v\|_{\frac{n}{2}}$$

così è provata la 2.8.

Dalle 2.6, 2.7, 2.8, ne consegue che

2.9. $\lim_{m \rightarrow \infty} u_m = u$ nella topologia debole
 $L^2(0, T, V)$

2.10 $\lim_{m \rightarrow \infty} u_m = u$ nella topologia debole*
 $L^\infty(0, T, H)$

2.11. $\lim_{m \rightarrow \infty} u_m = u$ nella topologia forte
 $L^2(Q)$

2.12. $\lim_{m \rightarrow \infty} (u_m \cdot v - \psi)^+ = 0$ nella topologia
 $L^2(0, T, \Gamma_2)$ forte

2.13. $\lim_{m \rightarrow \infty} (u_m \cdot v - \psi) = 0$ nella topologia forte
 $L^2(0, T; \Gamma_2)$

2.14. $\lim_{m \rightarrow \infty} u_m = u$ nella topologia
 $L^2(0, T; (H^{\frac{1}{2}}(\Gamma)))$ debole

$$2.15 \quad \lim_{m \rightarrow \infty} u_m = L^2(0, T, H^{-\frac{1}{2}}(\Gamma_1)) \quad u \quad \text{nella topologia forte.}$$

Dalle 2.12, 2.13 ne consegue che $u \in K(t)$. Ora, con procedimenti standard, si ottiene che u è soluzione della disequazione.

Consideriamo, ora, il seguente problema.

PROBLEMA II. Trovare il campo delle velocità u ed il campo delle pressioni P in un flusso di un fluido viscoso incomprimibile omogeneo in Ω soddisfacente le seguenti condizioni iniziali ed al contorno

$$\begin{aligned} a_2) \quad & u(x, 0) = z(x) & x \in \Omega \\ b_2) \quad & u(x, t) = 0 & x \in \Gamma_3; t > 0 \\ c_2) \quad & v \cdot \left((P + \frac{1}{2}|u|^2) v - \mu \frac{\partial u}{\partial x_i} v_i \right) = \alpha \cdot v & x \in \Gamma = \Gamma_1 \cup \Gamma_2; t \geq 0 \\ d_2) \quad & u(x, t) \cdot v \leq \psi(x, t) \cdot v & x \in \Gamma_2; t \geq 0 \\ e_2) \quad & |u(x, t)| = |u(x, t) \cdot v| & x \in \Gamma = \Gamma_1 \cup \Gamma_2; t \geq 0 \end{aligned}$$

ove v è la normale esterna ad Ω ed α, ψ sono vettori assegnati. L'interpretazione fisica delle condizioni sopra esposte sono quelle del problema I.

Siano inoltre

$$\tilde{V} = \{v \mid v \in V, |v \cdot v|_{\Gamma} = |v|_{\Gamma}\}$$

$$\tilde{K}(t) = \{v \mid v \in K(t) \cap \tilde{V}\}$$

$$\tilde{W}(t) = \{v \mid v \in \tilde{K}(t) \cap (H^{\frac{n}{2}}(\Omega))^n, \quad \frac{\partial v}{\partial t} \in L^2(0, T; H)\}$$

Il problema II conduce alla disequazione $\forall v \in K(t)$

$$2.16. \quad \int_0^t \left\{ \left(-\frac{\partial u}{\partial t}, v-u \right) + \mu a(u, v-u) + b(u, u, v-u) + \left(\alpha - \frac{1}{2}|u|^2, v-u \right)_{\Gamma} - (f, v-u) \right\} dt \geq 0.$$

Si dice che u è soluzione debole della 2.16 se soddisfa le seguenti relazioni

$$2.17. \quad \int_0^T \left\{ \left(-\frac{\partial v}{\partial t}, v-u \right) + \mu a(u, v-u) + b(u, u, v) + (\alpha, v-u)_{\Gamma} - \frac{1}{2}(|u|^2, v)_{\Gamma} - (f, v-u) \right\} dt \geq - |v(0) - u(0)|^2$$

$$\forall v \in \tilde{W}(t), \quad u \in \tilde{K}(t).$$

La esistenza di una soluzione debole della 2.16 si ottiene procedendo come nel teorema 1. Diamo il seguente risultato di regolarità.

TEOREMA 2. Si assume che $n = 2$

$$u(x, 0) = 0; \quad \alpha(x, 0) = 0; \quad \alpha(t) \in H^1(0, T; (L^2(\Gamma))^3)$$

$$\psi(x, t) \in H^1(0, T, \tilde{V}) \quad \frac{\partial^2 \psi}{\partial t^2} \in L^2(0, T; H); \quad \psi \cdot \nu|_{\Gamma_2} \geq 0$$

$$f \in H^1(0, T; H)$$

Allora esiste una unica soluzione della disequazione 2.16 tale che

$$u \in L^2(0, T; \tilde{V}) \cap L^\infty(0, T; H) \cap \tilde{K}(t)$$

$$\frac{\partial u}{\partial t} \in L^2(0, T; \tilde{V}) \cap L^\infty(0, T; H)$$

Riprendendo la parte iniziale della dimostrazione del teorema 1) si ha che esiste una soluzione u_ϵ dell'equazione $\forall v \in \tilde{V}$.

$$2.18. \quad \left(\frac{\partial u_\epsilon}{\partial t}, v \right) + \mu a(u_\epsilon, v) + b(u_\epsilon, u_\epsilon, v) + \left(\alpha - \frac{1}{2} |u_\epsilon|^2, v \right)_\Gamma$$

$$+ \frac{1}{\epsilon} \left((u_\epsilon \cdot v - \psi \cdot v)^+, v \right)_{\Gamma_2} = (f, v)$$

Differenziamo rispetto a t l'equazione 2.18 (ovvero si considerano i quozienti differenziali) ed otteniamo

$$2.19. \quad \left(\frac{\partial^2 u_\epsilon}{\partial t^2}, v \right) + a \left(\frac{\partial u_\epsilon}{\partial t}, v \right) + b \left(\frac{\partial u_\epsilon}{\partial t}, u_\epsilon, v \right) + b \left(u_\epsilon, \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t}, v \right) +$$

$$\frac{1}{\epsilon} \left(\frac{\partial}{\partial t} (u_\epsilon \cdot v - \psi \cdot v)^+, v \right)_{\Gamma_2} + \left(\frac{\partial}{\partial t} \left(\alpha - \frac{1}{2} |u_\epsilon|^2, v \right) \right)_\Gamma = \left(\frac{\partial f}{\partial t}, v \right)$$

Poniamo nella 2.19, $v = \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t} - \frac{\partial \psi}{\partial t}$ ed integriamo tra 0 e t

il risultato si ha

$$\int_0^t \left(\frac{\partial^2 u_\epsilon}{\partial t^2}, \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t} - \frac{\partial \psi}{\partial t} \right) + \mu a \left(\frac{\partial u_\epsilon}{\partial t}, \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t} - \frac{\partial \psi}{\partial t} \right) + b \left(\frac{\partial u_\epsilon}{\partial t}, u_\epsilon, \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t} - \frac{\partial \psi}{\partial t} \right) + b \left(u_\epsilon, \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t}, \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t} - \frac{\partial \psi}{\partial t} \right) + \frac{1}{\epsilon} \left(\frac{\partial}{\partial t} (u_\epsilon \cdot v - \psi \cdot v)^+, \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t} - \frac{\partial \psi}{\partial t} \right)_\Gamma$$

$$+ \left(\frac{\partial}{\partial t} \left(\alpha - \frac{1}{2} |u|^2 \right), \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t} - \frac{\partial \psi}{\partial t} \right) - \left(\frac{\partial f}{\partial t}, \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t} - \frac{\partial \psi}{\partial t} \right) dt = 0 .$$

Osserviamo che

$$2.20 \quad \int_0^T \left(\frac{\partial}{\partial t} (u_\epsilon \cdot v - \psi \cdot v)^+, \frac{\partial}{\partial t} (u_\epsilon - \psi) \right)_{\Gamma_2} dt = \int_0^T \left| \frac{\partial}{\partial t} (u_\epsilon \cdot v - \psi \cdot v)^+ \right|_{L^2(\Gamma_2)}^2 dt$$

Inoltre da ben noti teoremi di immersione si ha

$$|b \left(\frac{\partial u_\epsilon}{\partial t}, u_\epsilon, \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t} \right)| \leq \frac{\mu}{8} \left\| \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t} \right\|^2 + c \|u_\epsilon\| \left| \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t} \right|^2$$

$$|b(u_\epsilon, \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t}, \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t})| \leq \frac{\mu}{8} \left\| \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t} \right\|^2 + c \|u_\epsilon\|_{L^4(\Omega)}^4 \left| \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t} \right|^2$$

2.21.

$$\int_\Gamma |u_\epsilon| \left| \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t} \right|^2 dx \leq \frac{\mu}{8} \left\| \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t} \right\|^2 + c |u_\epsilon| \|u_\epsilon\|^2 \left| \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t} \right|^2$$

$$\int_\Gamma \left| \frac{\partial \alpha}{\partial t} \right| \left| \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t} \right| dx \leq \frac{1}{2} \left\| \frac{\partial \alpha}{\partial t} \right\|_{L^2(\Gamma_1)}^2 + \frac{\mu}{8} \left\| \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t} \right\| \left| \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t} \right|^2$$

Dalle 2.20, 2.21 segue che

$$2.22. \quad \frac{1}{2} \left| \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t} \right|^2 + \frac{\mu}{2} \int_0^t \left\| \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t} \right\|^2 dt \leq \frac{1}{2} \left| \frac{\partial u_\epsilon(0)}{\partial t} \right|^2 + c \int_0^t \left\{ \left| \frac{\partial f}{\partial t} \right|^2 + \left| \frac{\partial \alpha}{\partial t} \right|^2 + \left| \frac{\partial^2 \psi}{\partial t} \right|^2 + \right.$$

$$\left. \left\| \frac{\partial \psi}{\partial t} \right\| + \left| \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t} \right|^2 (1 + \|u\|^2 + \|u\|_{L^4(\Omega)}^4 + |u_\epsilon| \|u_\epsilon\|^2) \right\} dz$$

da cui

$$\left| \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t} \right|^2 \leq \left\{ \left| \frac{\partial u_\epsilon(0)}{\partial t} \right|^2 + \int_0^t \left(\left| \frac{\partial f}{\partial t} \right|^2 + \left| \frac{\partial \alpha}{\partial t} \right|^2 + \frac{\partial^2 \psi}{\partial t^2} \right) dt \right\} \exp$$

$$c \int_0^t \left(1 + \|u_\epsilon\|^2 + \|u_\epsilon\|_{L^4(\Omega)}^4 + \|u_\epsilon\| \cdot \|u_\epsilon\|^2 \right) d\tau$$

Dato che

$$u_\epsilon \in L^4(0, T; (L^4(\Omega))^3) \subset L^2(0, T; V) \cap L^\infty(0, T; H)$$

si ha

$$\left| \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t} \right|^2 \leq \left| \frac{\partial u_\epsilon(0)}{\partial t} \right|^2 + c$$

Ponendo nella 2.18 $t = 0$ si ottiene

2.23.
$$\left(\frac{\partial u_\epsilon(0)}{\partial t}, v \right) = (f(0), v).$$

Dalle 2.22, 2.23. segue che

$$\left| \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t} \right| < c_1 \quad ; \quad \int_0^T \left\| \frac{\partial u_\epsilon}{\partial t} \right\| dt \leq c_2 .$$

Ora, con procedimenti standard, si dimostra che u soddisfa la disequazione 2.16 ed è unica.

3. FLUSSO IN Ω PER FLUIDI VISCOSI INCOMPRESSIBILI NON OMOGENEI.

Il moto dei fluidi viscosi incompressibili non omogenei è retto

dal sistema

$$3.1. \quad \rho \frac{\partial u}{\partial t} + \rho u \nabla u - \mu \Delta u = f - \nabla p$$

$$3.2. \quad \frac{\partial \rho}{\partial t} + u \nabla \rho = 0$$

equazione di continuità

$$\nabla \cdot u = 0$$

ove $u = (u_1(x,t), u_2(x,t), \dots, u_n(x,t))$ è la velocità, $P=P(x,t)$ la pressione $\rho = \rho(x,t)$ è la densità del fluido, μ la viscosità (considerata costante) f la forza esterna e $\rho u \cdot \nabla u = \sum \rho u_i \frac{\partial}{\partial x_i} u$.

Consideriamo il seguente problema per i fluidi viscosi incomprimibili non omogenei.

PROBLEMA III. Trovare il campo delle velocità u , il campo delle pressioni P e delle densità ρ in un flusso di un fluido viscoso incomprimibile non omogeneo in Ω soddisfacente le seguenti condizioni iniziali ed al contorno

$$a_3) \quad u(x,0) = z(x) \quad x \in \Omega$$

$$b_3) \quad v \cdot \left((p + \frac{1}{2} \rho |u|^2) v - \mu \frac{\partial u}{\partial x_i} v_i \right) = \alpha \cdot v \quad x \in \Gamma_1 \cup \Gamma_2; t \geq 0$$

$$c_3) \quad u(x,t) \cdot v \leq \psi(x,t) \cdot v \quad x \in \Gamma_2; t \geq 0$$

$$d_3) \quad |u(x,t) \cdot v| = |u(x,t)| \quad x \in \Gamma = \Gamma_1 \cup \Gamma_2$$

$$e_3) \quad u(x,t) = 0 \quad x \in \Gamma_3 \quad t \geq 0$$

ove v è la normale esterna ad Ω ed α e ψ sono vettori assegnati.

L'interpretazione fisica delle condizioni sopra esposte sono quelle del problema I).

Il problema III) conduce al sistema

$$3.3. \left(\rho \frac{\partial u}{\partial t} + \rho u \nabla u, v-u \right) + \mu a(u, v-u) + \left(\alpha - \frac{1}{2} \rho |u|^2, v-u \right)_\Gamma \geq (f, u)$$

$$3.4. \quad \frac{\partial \rho}{\partial t} + u \cdot \nabla \rho = 0.$$

$$\nabla \cdot u = 0$$

Diamo la definizione di soluzione debole del sistema 3.3., 3.4. . Si dice che (u, ρ) è soluzione debole del sistema 3.3, 3.4 se soddisfa le seguenti relazioni \tilde{V} e \tilde{W}

$$3.5. \quad \int_0^T \left\{ \left(\rho \frac{\partial v}{\partial t}, v-u \right) + \int \rho u_j \frac{\partial v_i}{\partial x_j} (v-u)_i dx + \int_\Gamma \rho u_i v_i u \cdot v dx, \right.$$

$$\left. - \frac{1}{2} \int_\Gamma \rho |v|^2 u dx + (\alpha, v-u)_\Gamma + \mu a(u, v-u) \right\} dt \geq |\sqrt{\rho(0)}(u(0) - v(0))|^2$$

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} + u \cdot \nabla \rho = 0 \quad \text{in forma debole}$$

$$u \in L(0, T; \tilde{V}) \cap L^2(0, T; H) \cap \tilde{K}(t)$$

$$\rho \in L^\infty(Q)$$

La disequazione 3.5 si deduce dalla 3.3, formalmente, nel seguente modo. Moltiplicando per $u(v-u)$ la 3.4 ed integriamo il risultato in x e t e ne sommiamo il risultato alla 3.3. così si ottiene

$$3.6. \quad \int_0^T \left\{ \left(\frac{\partial \rho u}{\partial t}, v-u \right) + \int \rho u_j \frac{\partial u}{\partial x_j} (v-u) dx + \int u \nabla \rho u (v-u) dx + \mu a(u, v-u) \right.$$

$$+(\alpha, v-u)_{\Gamma} - \frac{1}{2}(\rho |u|^2, v-u)_{\Gamma} - (f, v-u) \} dt \geq 0$$

Aggiungendo e togliendo $\int_0^T (\frac{\partial \rho v}{\partial t}, v-u) dt$ alla 3.6. si ottiene

$$\int_0^T (\rho \frac{\partial v}{\partial t}, v-u) + (v \frac{\partial \rho}{\partial t}, v-u) + \int \rho u_j \frac{\partial u_i}{\partial x_j} (v-u)_i dx + \int \frac{\partial \rho u_j}{\partial x_j} u_i (v-u)_i dx$$

$$+ \mu a(u, v-u) + (\alpha, v-u)_{\Gamma} - \frac{1}{2}(\rho |u|^2, v-u)_{\Gamma} = (f, v-u) \} dt \geq$$

$$\frac{1}{2} \int_0^T (\frac{\partial \rho}{\partial t} (v-u), v-u) dt$$

da cui segue

$$3.7. \int_0^T \{ (\rho \frac{\partial v}{\partial t}, v-u) - \int v_i (v-u)_i \frac{\partial \rho u_j}{\partial x_j} dx + \int \rho u_j \frac{\partial u_i}{\partial x_j} (v-u)_i dx +$$

$$\int \frac{\partial \rho u_j}{\partial x_j} u_i (v-u)_i dx + \mu a(u, v-u) + \frac{1}{2} \int \frac{\partial \rho u_j}{\partial x_j} |v-u|^2 dx + (\alpha, v-u)_{\Gamma} -$$

$$- \frac{1}{2}(\rho |u|^2, v-u)_{\Gamma} - (f, v-u) \} dt \geq |\sqrt{\rho(0)} (u(0) - v(0))|^2.$$

Ora, si ha

$$- \int v_i (v-u)_i \frac{\partial \rho u_j}{\partial x_j} dx + \int \rho u_j \frac{\partial u_i}{\partial x_j} (v-u)_i dx + \int \frac{\partial \rho u_j}{\partial x_j} u_i (v-u)_i dx +$$

$$\frac{1}{2} \int \frac{\partial \rho u_j}{\partial x_j} |v-u|^2 dx = - \frac{1}{2} \int |v-u|^2 \frac{\partial \rho u_j}{\partial x_j} dx + \int \rho u_j \frac{\partial u_i}{\partial x_j} (v-u)_i dx =$$

$$\begin{aligned}
& - \frac{1}{2} \int_{\Gamma} |v-u|^2 \rho u \, v dx + \int \rho u_j \frac{\partial (v-u)_i}{\partial x_j} (v-u)_i \, dx + \int \rho u_j \frac{\partial u_i}{\partial x_j} (v-u)_i \, dx = \\
& - \frac{1}{2} \int_{\Gamma} \rho |v|^2 u \, v dx - \frac{1}{2} \int_{\Gamma} \rho |u|^2 u \, v dx + \int_{\Gamma} \rho (v \cdot u) u \, v \, dx + \int \rho u_j \frac{\partial v_i}{\partial x_j} (v-u)_i \, dx
\end{aligned}$$

per cui la 3.7. diventa la 3.4.

Dimostriamo il seguente teorema.

TEOREMA 3. Si assume che

$$f \in L^2(0, T; H) ; \quad u(x, 0) \in H \cap \tilde{K}(0), \quad \rho_0 \in L^\infty(\Omega)$$

$$0 < \delta \leq \rho_0 \leq \beta \quad \alpha \in L^2(0, T; (L^2(\Gamma))^3)$$

$$\psi \in L^2(0, T; \tilde{V}) ; \quad \frac{\partial \psi}{\partial t} \in (L^2(Q))^n ; \quad \psi(x, t) \, v \Big|_{\Gamma_2} \geq 0$$

ove δ, β sono costanti strettamente positive.

Allora esistono funzioni u, ρ tali che

$$u \in L^\infty(0, T; H) \cap L^2(0, T; V) \cap \tilde{K}(t) ; \quad \rho \in L^\infty(Q)$$

e soddisfacenti il sistema 3.5.

Si considera una famiglia di approssimazioni interne V_m di \tilde{V} . Si assume che

V_m è un sottospazio di \tilde{V} di dimensione m ;

$\forall v \in \tilde{V}$ esiste una successione $v_m \in V_m$ tale che $v_m \rightarrow v$ in \tilde{V} ;

tutte le componenti delle funzioni v in V_m appartengono a $C^1(\bar{\Omega})$.
Poiché \tilde{V} è denso in H ed $u_0 \in H \cap \tilde{K}(0)$, è possibile trovare $u_{0,m}$
e V_m tale che $u_{0,m} \rightarrow u_0$ in H per $m \rightarrow \infty$.

Sia w_1, w_2, \dots, w_m una base di V_m . Consideriamo il seguente sistema (indichiamo con $u_m = u_{\varepsilon m}$)

$$\left(\rho_m \frac{\partial u_m}{\partial t} w_k \right) + \int \rho_m u_{jm} \frac{\partial u_{im}}{\partial x_j} w_{ik} dx + \mu a(u_m, w_k) +$$

$$\frac{1}{\varepsilon} \left((u_m \cdot \nu - \psi \cdot \nu)^+, w_k \right) + \left(\alpha - \frac{1}{2} \rho_m |u_m|^2, w_k \right)_{\Gamma} = (f, w_k)$$

(k=1, 2, \dots, m)

$$\frac{\partial \rho_m}{\partial t} + u_m \nabla \rho_m = 0$$

Con procedimenti standard si ottiene (cfr. [1])

$$\|u_m\|_{L^\infty(0, T, H)} \leq c_1 ; \quad \int_0^T \|u_m\|^2 dt \leq c_2$$

3.8.

$$\frac{1}{\varepsilon} \int_0^T |(u_m \cdot \nu - \psi \cdot \nu)^+|^2 dt \leq c_3 ; \quad \|\rho_m\|_{L^\infty(Q)} \leq c_4$$

con c_1, c_2, c_3, c_4 costanti indipendenti da m ad ε ;

3.9. $\lim_{m \rightarrow \infty} u_m = u_\varepsilon$ nella topologia debole
 $L^2(0, T; V)$

3.10 $\lim_{m \rightarrow \infty} u_m = u_\varepsilon$ nella topologia debole*
 $L^\infty(0, T; H)$

11. $\lim_{m \rightarrow \infty} \rho_m = \rho_\varepsilon$ nella topologia debole*
 $L^\infty(Q)$

$$3.12. \quad \lim_{m \rightarrow \infty} (u_m \cdot v - \psi \cdot v)^+ =_{L^2(0,T; (L^2(\Gamma_2))^3)} (u_\epsilon v - \psi v)^+ \text{ nella topologia debole}$$

$$3.13. \quad \lim_{m \rightarrow \infty} u_m =_{L^2(0,T; (H^{1/2}(\Gamma))^3)} u_\epsilon \text{ nella topologia debole}$$

Inoltre, con procedimento analogo a quello seguito in | 4 | si ottiene

$$3.14. \quad \int_0^{T-h} |u_m(t+h) - u_m(t)|^2 dt \leq c_\epsilon h$$

ove c_ϵ è una costante che dipende da ϵ ma non da h e m . Dalla 1.9. e dalla 3.14 si ha

$$3.15. \quad \lim_{m \rightarrow \infty} u_m =_{(L^2, Q)^3} u_\epsilon \text{ nella topologia forte}$$

$$3.16. \quad \lim_{m \rightarrow \infty} u_m|_\Gamma =_{L^2(0,T; (L^2(\Gamma))^3)} u_\epsilon|_\Gamma \text{ nella topologia forte}$$

Per cui $u_\epsilon, \rho_\epsilon$ soddisfano il sistema $\forall v \in H^1(0, T; \tilde{V})$

$$3.17. \quad - \int_0^T \left\{ \left(\frac{\partial v}{\partial t}, \rho_\epsilon u_\epsilon \right) - \int \rho_\epsilon u_{j\epsilon} \frac{\partial v_i}{\partial x_j} u_{i\epsilon} dx + \mu a(u_\epsilon v) + \frac{1}{\epsilon} ((u_\epsilon \cdot v - \psi \cdot v)^+)_\Gamma \right. \\ \left. + \left(\alpha - \frac{1}{2} \rho_\epsilon |u_\epsilon|^2, v \right)_T + (\rho_\epsilon u_\epsilon v u_\epsilon)_\Gamma - (f, v) \right\} dt \geq c (|V(T)| + |v(0)|) \\ \frac{\partial \rho_\epsilon}{\partial t} + u_\epsilon \nabla \rho_\epsilon = 0 \quad (\text{in forma debole}) .$$

Mostriamo, ora che u converge fortemente a u in $(L^r(Q))^3$

con $r > 2$. A tale proposito, mostriamo che u_ε soddisfa la relazione 3.14 con c indipendente da ε e da h .

Posto nella 3.17

$$v = \frac{1}{h} \int_{t-h}^t (u_\varepsilon(s) - \psi(s)) ds$$

ed osservando che

$$\int_0^T ((u_\varepsilon v - \psi v)^+, \frac{1}{h} \int_{t-h}^t (u_\varepsilon - \psi) ds)_T ds \leq \frac{c}{\sqrt{h}} \int_0^T |(u_\varepsilon v - \psi v)^+|^2 dt$$

con procedimento analogo a quello seguito in [4] si ottiene la relazione

$$\int_0^{T-h} |u_\varepsilon(t+h) - u_\varepsilon(t)|^2 dt \leq c h.$$

Allora si ha

$$\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} u_\varepsilon =_{(L^r(Q))^n} u \quad \text{nella topologia forte}$$

$$\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} u_\varepsilon|_\Gamma =_{L^2(0,T;(L^2(\Gamma))^3)} u_\Gamma \quad \text{nella topologia forte}$$

Usando il procedimento considerato per ricavare la disequazione 3.5 e passando al limite $\varepsilon \rightarrow 0$ si ottiene il risultato.

Osservazione - Il teorema 1 vale per n arbitrario ed il teorema 3 continua a valere per $\rho \geq 0$ con $u \in L^2(0, T^0, V)$.

BIBLIOGRAFIA

- [1] J.L.LIONS: "Problems connected with Navier-Stokes non linear evolution equations", Editor G. Grandall, Academic Press, 1978.
- [2] M. MULLER - J.NAUMANN: "On evolution inequalities of a modified Navier-Stokes type", I-II, Appl. Mat. 23(1978), 174-184;397-407.
- [3] G.PROUS: "On a unilateral problem for the Navier-Stokes equations", Rend. Ac. Naz. Lincei, nota I, vol. III, fasc. 3 (1972), nota LII, fasc. 4 (1972).
- [4] R. SALVI: "Diseguazioni variazionali per i fluidi viscosi incompressibili non-omogenei", in corso di stampa sulla Rivista della Università di Parma.
- [5] R. SALVI: "Qualche problema unilatero per i fluidi di Bingham", in corso di stampa su Istituto Lombardo (Rend. Sc.) All 5 (1981).

Lavoro perventuo alla Redazione il 3 Ottobre 1983
ed accettato per la pubblicazione il 16 Aprile 1984
su parere favorevole di M. Biroli e di G. Prouse