

ANÁLISE DE UM PROBLEMA EM VISCO-ELASTICIDADE COM MEMÓRIA LONGA

Por

Telma Suaiden**
Universidade de Brasília
Departamento de Matemática
70.910 - Brasília - DF

** Este trabalho foi realizado no Centro Brasileiro de Pesquisas Físicas (CBPF), sob orientação do Prof. Marco Antonio Raupp, enquanto o autor encontrava-se em licença pela Universidade de Brasília.

1. INTRODUÇÃO.

Neste trabalho estudaremos um problema de valor inicial para uma inequação variacional, que é modelo de um problema em mecânica dos solos. A apresentação dos resultados requer alguma notação que daremos a seguir.

Seja Ω o intervalo aberto $(0, L)$ e $H^1(\Omega)$ o espaço usual de Sobolev. Neste espaço indicamos o produto interno e a norma por $(\cdot, \cdot)_1$ e $|\cdot|_1$ respectivamente, ou seja,

$$(u, v)_1 = (u, v) + (u_x, v_x),$$

sendo $(u, v) = \int_0^L (u(x) v(x) dx$ e $u_x = \frac{du}{dx}$, e

$$|u|_1 = [(u, u)_1]^{1/2}.$$

No espaço $H^1(\Omega) \times H^1(\Omega)$ consideramos as formas bilineares A e C que são contínuas, simétricas e satisfazem:

$$A(u) \equiv A(u, u) \geq \gamma |u|_1^2, \quad \gamma \text{ constante positiva,}$$

$$C(u) \equiv C(u, u) \geq 0,$$

para todo u em $H^1(\Omega)$. Ainda neste espaço vamos considerar o funcional não linear J definido por:

$$J(u,v) = \int_0^L \psi(u) \phi(v) \cdot dx$$

com $\phi(v) = |v|$ e $\psi(u) = \tilde{\psi}(u+x-L) = cH(u+x-L)(u+x-L)$, sendo que H é a função de Heaviside e c é uma constante positiva.

Sejam X um espaço de Banach com norma $|\cdot|_X$, T um real positivo fixo e os espaços de Banach:

$$\begin{aligned} L^p(0,T;X) &= \{g: [0,T] \rightarrow X / |g|_{L^p(0,T;X)} = \\ &= \left(\int_0^T |g(t)|_X^p dt \right)^{1/p} < \infty\}, \quad 1 \leq p < \infty, \end{aligned}$$

e

$$\begin{aligned} L^\infty(0,T;X) &= \{g: [0,T] \rightarrow X / |g|_{L^\infty(0,T;X)} = \\ &= \text{ess sup}_{0 < t < T} |g(t)|_X < \infty\}. \end{aligned}$$

Para $p=1$ e $X = H^1(\Omega)$ vamos considerar a forma bilinear B em $L^1(0,T;H^1(\Omega)) \times H^1(\Omega)$ definida por

$$B(u,v) = \left(\int_0^t K(t-s) u_x(x,s) ds, v_x \right).$$

Sendo K uma função limitada de uma variável real.

Isto posto, passamos à enunciação do problema objeto do presente trabalho. Seja u uma função de duas variáveis reais x e t , e \dot{u} sua derivada com relação a t . Chamamos P o problema dado pela inequação variacional

$$\begin{aligned} (1.1) \quad & (\ddot{u}, v - \dot{u}) + A(u, v - \dot{u}) + B(u, v - \dot{u}) + C(\dot{u}, v - \dot{u}) + \\ & + J(u,v) - J(u, \dot{u}) \geq (f, v - \dot{u}) + \\ & + F(t) [v(0) - \dot{u}(0,t)] \quad \forall v \in H^1(\Omega), \end{aligned}$$

($f(x,t)$ e $F(t)$ são dados do problema) e as condições iniciais

$$(1.2) \quad u(x,0) = 0$$

$$(1.3) \quad \dot{u}(x,0) = 0.$$

O problema P tem sua origem no estudo da penetração de uma estaca de fundação no solo, sob a ação de um martelo bate-estaca. Nos trabalhos [1], [2] e [3] foram apresentados resultados sobre existência, unicidade, estabilidade de de solução, bem como convergência de algoritmos para a resolução numérica de um problema de valor inicial para uma

inequação variacional que descreve o referido fenômeno. Em tais trabalhos supõe-se que o tensor de tensões na estaca num certo instante t , depende linearmente do estado de deformação, $\sigma = au_x + b\dot{u}_x$, ou seja, o material da estaca era suposto de um tipo visco-elástico de memória curta. Agora, admitiremos que o material da estaca é de um tipo visco-elástico de memória longa, com lei de comportamento da forma

$$\sigma = au_x + \int_0^t K(t-s)u_x(x,s)ds,$$

sendo K uma função decrescente que ponderaria a duração do efeito de memória e a uma constante positiva.

Os resultados principais a serem considerados neste trabalho são os teoremas 1 e 2, demonstrados na seção 2 e 3, respectivamente. O teorema 2, que será enunciado ainda nesta seção, trata da convergência de uma família de algoritmos F_θ que calculam efetivamente aproximações para a solução do problema P . O teorema 1, enunciado a seguir, estabelece condições suficientes para a existência e unicidade da solução do problema

Teorema 1. Sejam $0 < T < \infty$ e f, F, K satisfazendo

$$(1.4) \quad f, \dot{f} \in L^2(0, T; L^2(\Omega)),$$

$$(1.5) \quad F, \dot{F} \in L^\infty(0, T; \mathbb{R}), \quad \ddot{F} \in L^2(0, T; \mathbb{R}) \text{ e } F(0) = 0,$$

$$(1.6) \quad K, \dot{K} \in L^\infty(0, T; \mathbb{R}).$$

Então existe uma única $u \in L^\infty(0, T; H^1(\Omega))$ tal que

$$(1.7) \quad \dot{u} \in L^\infty(0, T; H^1(\Omega))$$

$$(1.8) \quad \ddot{u} \in L^\infty(0, T; L^2(\Omega))$$

$$(1.9) \quad u(0) = 0$$

$$(1.10) \quad \dot{u}(0) = 0$$

$$(1.11) \quad (\ddot{u}, v - \dot{u}) + A(u, v - \dot{u}) + B(u, v) + C(\dot{u}, v - \dot{u}) + \\ + J(u, v) - J(u, \dot{u}) \geq (f, v - \dot{u}) + \\ + F(t) [v(0) - \dot{u}(0, t)], \quad \forall v \in H^1(\Omega).$$

A família F_θ , citada anteriormente, calcula na realidade aproximações para um problema que chamaremos P_ϵ . Este problema é uma equação variacional obtida de (1.1) via regularização do funcional J . As condições a serem satisfeitas são especificamente as seguintes:

$$(1.12) \quad u_\epsilon(0) = 0$$

$$(1.13) \quad \dot{u}_\epsilon(0) = 0$$

$$\begin{aligned}
 (1.14) \quad & (\ddot{u}_\varepsilon, \omega) + A(u_\varepsilon, \omega) + B(u_\varepsilon, \omega) + C(\dot{u}_\varepsilon, \omega) + \\
 & + (\psi_\varepsilon(u_\varepsilon) \Phi'_\varepsilon(\dot{u}_\varepsilon), \omega) = (f, \omega) + \\
 & + F(t)\omega(0), \quad \forall \omega \in H^1(\Omega).
 \end{aligned}$$

As funções ψ_ε e Φ_ε são regularizações convexas de ψ e Φ respectivamente. É da solução u_ε , deste problema P_ε , que obtemos a solução u de P fazendo ε tender a zero.

Para descrever a família F_θ , são necessárias algumas definições, quais sejam:

$$\begin{aligned}
 (1.15) \quad & V_h \subset H^1(\Omega), \quad h > 0, \quad \text{um subespaço de dimensão finita } M_h, \\
 & \text{tal que } \forall \omega \in H^1(\Omega) \text{ existe } \omega_h \in V_h \text{ satisfazendo}
 \end{aligned}$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} |\omega - \omega_h|_1 = 0;$$

$$\begin{aligned}
 (1.16) \quad & N \text{ inteiro positivo, } T \text{ fixo e finito,} \\
 & k = T/(N+1) \text{ e } t_n = nk, \quad n=0,1 \dots N+1;
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 (1.17) \quad & U^n \equiv U^n(x) \in V_h, \text{ funções associadas a} \\
 & \text{cada nível de tempo } t_n;
 \end{aligned}$$

$$(1.18) \quad \text{Os operadores Quociente de diferenças:}$$

$$\partial_t U^n = \frac{U^{n+1} - U^n}{k} \quad n=0,1,2 \dots N,$$

$$\delta_t U^n = \frac{U^{n+1} - U^{n-1}}{2k} \quad n=1,2,\dots,N,$$

$$\partial_t^2 U^n = \frac{U^{n+1} - 2U^n - U^{n-1}}{k^2} \quad n=1,2,\dots,N;$$

(1.19) A regra dos trapézios

$$I_t U^n = \sum_{j=0}^{n-1} \frac{k}{2} \{K(t_n - t_j) U^j + \\ + K(t_n - t_{j+1}) U^{j+1}\}, \quad j=1,\dots,N;$$

(1.20) A média ponderada

$$W_\theta U^n = \theta U^{n+1} + (1 - 2\theta) U^n + \theta U^{n-1}, \\ 0 \leq \theta \leq \frac{1}{2}, \quad n=1,\dots,N;$$

(1.21) $\chi_n^k(t)$, funções características de $[t_n, t_{n+1})$, associadas a k ;

(1.22) As funções escadas:

$$U_{hk}(x,t) = \sum_{n=0}^N \chi_n^k(t) U^n(x) \\ \partial_t U_{hk}(x,t) = \sum_{n=0}^N \chi_n^k(t) \partial_t U^n(x)$$

$$\delta_t U_{hk}(x,t) = \sum_{n=1}^N \chi_n^k(t) \delta_t U^n(x)$$

$$\partial_t^2 U_{hk}(x,t) = \sum_{n=1}^N \chi_n^k(t) \partial_t^2 U^n(x)$$

$$I_t U_{hk}(x,t) = \sum_{n=1}^N \chi_n^k(t) I_t U^n(x)$$

(1.23) $\hat{\delta}_t$, $\hat{\partial}_t^2$ e \hat{W} , operadores obtidos de δ_t , ∂_t^2 e W_θ respectivamente por substituição de U^{n+1} por \hat{U}^{n+1} ;

(1.24) \bar{B} , operador bilinear contínuo em $H^1(\Omega)$ definido por:

$$\bar{B}(u,v) = (u_x, v_x)$$

Agora estamos em condições de descrever a família F_θ de algoritmos resultante da discretização de P . Sejam $f^n = f(x, t_n)$ e $F^n = F(t_n)$. Então para $n=1,2,\dots,N$ definimos:

$$(1.25) \quad U^0 \equiv 0, \quad U^1 \equiv 0;$$

(1.26) O algoritmo preditor

$$(\hat{\partial}_t^2 U^n, v) + A(\hat{W}_\theta U^n, v) + C(\hat{\delta}_t U^n, v) +$$

$$\begin{aligned} \bar{B}(I_t U^n, v) + (\psi_\varepsilon(U^n) \phi'_\varepsilon(\partial_t U^{n-1}), v) &= (f^n, v) + \\ &+ F^n v(0), \quad v \in V_h; \end{aligned}$$

(1.27) O algoritmo corretor

$$\begin{aligned} (\partial_t^2 U^n, v) + A(W_\theta U^n, v) + C(\delta_t U^n, v) + \bar{B}(I_t U^n, v) + \\ + (\psi_\varepsilon(U^n) \phi'_\varepsilon(\hat{\delta}_t U^n), v) &= (f^n, v) + \\ + F^n v(0), \quad v \in V_h. \end{aligned}$$

Para cada θ , $0 \leq \theta \leq \frac{1}{2}$, o algoritmo dado por (1.25)-(1.27) permite calcular U^2, U^3, \dots, U^{N+1} , que serão as aproximações para $u_\varepsilon(2k), u_\varepsilon(3k), \dots, u_\varepsilon((N+1)k)$, respectivamente (u_ε solução de P_ε). Se $\frac{1}{4} < \theta \leq \frac{1}{2}$ este algoritmo é incondicionalmente convergente. Mais precisamente tem-se o seguinte:

Teorema 2. Dados $\frac{1}{4} < \theta \leq \frac{1}{2}$, $\varepsilon > 0$ fixo, K tal que $\ddot{K} \in L^\infty(0, T; \mathbb{R})$, e assumindo (1.4)-(1.6) do Teorema 1, bem como as condições (2.i)-(2.vii) para ψ_ε e ϕ_ε (seção 2), teremos

$$(1.28) \quad \|\partial_t U_{hK}\|_{L^\infty(0, T; L^2(\Omega))} + \|U_{hK}\|_{L^\infty(0, T; H^1(\Omega))} \leq K_1$$

$$(1.29) \quad |\partial_t^2 U_{hk}|_{L^\infty(0,T;L^2(\Omega))} + |\partial_t U_{hk}|_{L^\infty(0,T;H^1(\Omega))} \leq K_2$$

com K_1 e K_2 independentes de h e k . Por outro lado, denotando $Q_T = (0,L) \times (0,T)$, quando h e k tendem a zero tem-se,

$$(1.30) \quad |U_{hk} - u_\epsilon|_{L^2(Q_T)} \rightarrow 0,$$

$$(1.31) \quad |\partial_t U_{hk} - \dot{u}_\epsilon|_{L^2(Q_T)} \rightarrow 0,$$

$$(1.32) \quad \int_0^T (\partial_t^2 U_{hk} - \ddot{u}_\epsilon, v) dt \rightarrow 0 \quad \forall v \in L^2(0,T;L^2(\Omega))$$

2. DEMONSTRAÇÃO DO TEOREMA 1.

Etapa 1 - Unicidade. Suponhamos que existam soluções u_1 e u_2 de (1.7)-(1.11) e seja $u = u_1 - u_2$. Escrevendo (1.11) para u_1 com $v = u_2$ e somando com (1.11) escrita para u_2 com $v = u_1$ obtemos:

$$\begin{aligned} & (\ddot{u}, u) + A(u, \dot{u}) + B(u, \dot{u}) + \\ & C(\dot{u}, \dot{u}) + J(u_1, \dot{u}_1) - J(u_1, \dot{u}_2) + \end{aligned}$$

$$J(u_2, \dot{u}_2) - J(u_2, \dot{u}_1) \leq 0.$$

Integrando a desigualdade anterior de 0 a t, levando em conta (1.9)-(1.10) e as propriedades de J vem:

$$(2.1) \quad |\dot{u}|^2(t) + A(u) + 2 \int_0^t C(\dot{u}) \leq 2 \left| \int_0^t B(u, \dot{u}) \right| + \\ + 2c \int_0^t |u|(s) |\dot{u}|(s) ds$$

onde denotamos por $|\cdot|$ a norma em $L^2(\Omega)$.

A propriedade P_1 , que também será utilizada posteriormente, indica como tratar o termo que envolve a forma bilinear B em (2.1).

Propriedade P_1 . Dado $0 < t \leq T < \infty$ e qualquer número real $\alpha > 0$, existe uma constante C_α , que depende linearmente de T, tal que se $\omega, \dot{\omega} \in L^\infty(0, T; H^1(\Omega))$ então

$$(2.2) \quad \left| \int_0^t B(\omega, \dot{\omega}) ds \right| \leq \alpha |\omega|_1^2(t) + C_\alpha \int_0^t |\omega|_1^2(s) ds.$$

De fato, integrando por partes o primeiro membro de (2.2), nos valendo de (1.6), podemos escrever:

$$\begin{aligned}
 \left| \int_0^t B(\omega, \dot{\omega}) ds \right| &\leq \left| \left(\int_0^t K(t-s) \omega_x(s) ds, \omega_x(t) \right) \right| + \\
 &\quad \left| \int_0^t (K(0) \omega_x(s), \omega_x(s)) ds \right| + \\
 &\quad \left| \int_0^t \left(\int_0^s \frac{d}{ds} K(s-s_1) \omega_x(s_1) ds_1, \omega_x(s) \right) ds \right| \leq \\
 &\quad |K|_{L^\infty(0, T; R)} |\omega|_1(t) \int_0^t |\omega|_1(s) ds + \\
 &\quad |K|_{L^\infty(0, T; R)} \int_0^t |\omega|_1^2(s) ds + \frac{1}{2} |\dot{K}|_{L^\infty(0, T; R)} \left(\int_0^t |\omega|_1(s) ds \right)^2 \leq \\
 &\quad \alpha |\omega|_1^2(t) + \left[\frac{T}{4\alpha} |K|_{L^\infty(0, T; R)}^2 + |K|_{L^\infty(0, T; R)} + \right. \\
 &\quad \left. \frac{T}{2} |\dot{K}|_{L^\infty(0, T; R)} \right] \int_0^t |\omega|_1^2(s) ds.
 \end{aligned}$$

Substituindo (2.2) em (2.1), com $\omega = u$ e $\alpha = \gamma/4$, e considerando que $A(u) \geq \gamma |u|_1^2$ e $C(\dot{u}) \geq 0$, vem:

$$|\dot{u}|^2(t) + \gamma/2 |u|_1^2(t) \leq (c_{\gamma/4} + c) \int_0^t (|\dot{u}|^2(s) + |u|_1^2(s)) ds$$

A última desigualdade e o lema de Gronwall implicam

$$|\dot{u}|^2(t) + |u|_1^2(t) = 0,$$

ou seja, $u_1 = u_2$.

Etapa 2 - Existência. Inicialmente, consideramos uma regularização convexa J_ϵ do funcional J definida por:

$$J_\epsilon(u, v) = \int_0^L \psi_\epsilon(u) \phi_\epsilon(v) dx$$

com $\psi_\epsilon(u) = \tilde{\psi}_\epsilon(u + x - L)$, sendo ϕ_ϵ e $\tilde{\psi}_\epsilon$ funções convexas em $C^1(\mathbb{R})$ satisfazendo:

$$(2.i) \quad |\tilde{\psi}_\epsilon(y) - \tilde{\psi}(y)| \leq \epsilon, \quad |\phi_\epsilon(y) - \phi(y)| \leq \epsilon,$$

$$(2.ii) \quad \tilde{\psi}_\epsilon(y) \geq 0, \quad \phi'_\epsilon(y)y \geq 0,$$

$$(2.iii) \quad |\tilde{\psi}'_\epsilon(y)| \leq c, \quad |\phi'_\epsilon(y)| \leq 1,$$

$$(2.iv) \quad |\tilde{\psi}_\epsilon(y)| \leq c|y|,$$

$$(2.v) \quad \text{Existe } \phi''_\epsilon(y),$$

para todo $y \in R$, e,

$$(2.vi) \quad \phi_\epsilon(0) = \phi'_\epsilon(0) = 0,$$

$$(2.vii) \quad |\phi'_\epsilon(y_1) - \phi'_\epsilon(y_2)| \leq \mu_\epsilon |y_1 - y_2|,$$

$\forall y_1, y_2 \in R$, sendo μ_ϵ uma constante positiva que depende de ϵ .

Observamos que a condição (2.vii) será utilizada apenas na seção 3, ou seja, na demonstração do Teorema 2.

A regularidade de ψ_ϵ e ϕ_ϵ e o fato de trabalharmos com todo o espaço $H^1(\Omega)$, implicam que ao substituir J por J_ϵ em (1.11) obtemos um problema equivalente (veja [1]) ao problema de encontrar $u_\epsilon \in L^\infty(0, T; H^1(\Omega))$ tal que

$$(2.3) \quad \dot{u}_\epsilon \in L^\infty(0, T; H^1(\Omega)),$$

$$(2.4) \quad \ddot{u}_\epsilon \in L^\infty(0, T; L^2(\Omega)),$$

$$(2.5) \quad u_\epsilon(0) = 0$$

$$(2.6) \quad \dot{u}_\epsilon(0) = 0$$

$$(2.7) \quad (\ddot{u}_\epsilon, v) + A(u_\epsilon, v) + B(u_\epsilon, v) + C(\dot{u}_\epsilon, v) +$$

$$(\psi_\varepsilon(u_\varepsilon)\phi'_\varepsilon(\dot{u}_\varepsilon), v) = (f, v) + F(t)v(0), \quad \forall v \in H^1(\Omega),$$

ou seja, $\tilde{\varepsilon}$ o problema que chamamos P_ε na seção 1.

O problema P_ε é uma "aproximação" do problema P. Para mostrar que ele tem solução construiremos, inicialmente, aproximações u_ε^h para u_ε , solução de P_ε , pelo método de Galerkin.

Seja (V_h, P_h, r_h) uma aproximação convergente de $H^1(\Omega)$, isto é,

$$(2.8) \quad V_h = R^{N_h}, \quad N_h \text{ inteiro, sendo que } N_h \rightarrow \infty \text{ quando } h \rightarrow 0$$

$$(2.9) \quad P_h: V_h \rightarrow H^1(\Omega), \text{ isomorfismo de } V_h \text{ em } P_h(V_h);$$

$$(2.10) \quad r_h: H^1(\Omega) \rightarrow V_h, \text{ operador contínuo sobre } V_h;$$

$$(2.11) \quad \lim_{h \rightarrow 0} |v - P_h r_h v|_1 = 0, \quad \forall v \in H^1(\Omega).$$

As aproximações de Galerkin u_ε^h para u_ε associadas a (V_h, P_h, r_h) são aplicações $u^h: [0, T] \rightarrow V_h$ tais que

$$(2.12) \quad u_\varepsilon^h(0) = 0$$

$$(2.13) \quad \dot{u}_\varepsilon^h(0) = 0$$

$$(2.14) \quad (P_h \ddot{u}_\varepsilon^h, P_h v_h) + A(P_h u_\varepsilon^h, P_h v_h) + B(P_h u_\varepsilon^h, P_h v_h) +$$

$$C(p_h \dot{u}_\epsilon^h, p_h v_h) + (\psi_\epsilon(p_h u_\epsilon^h) \phi'_\epsilon(p_h \dot{u}_\epsilon^h), p_h v_h) =$$

$$(f, p_h v_h) + F(t) p_h v_h(0), \quad \forall v_h \in V_h$$

A equação (2.14) representa um sistema integro diferencial (não linear) de segunda ordem e dimensão N_h , com condições iniciais (2.12)-(2.13). Podemos escrever este sistema na seguinte forma:

$$(2.15) \quad \begin{cases} \ddot{X} + D_h \dot{X} + E_h X + L_h \int_0^t K(t-s) X(s) ds + \\ + H_{\epsilon h}(X, \dot{X}) = Q_h(t), \\ X(0) = \dot{X}(0) = 0, \end{cases}$$

onde são dependentes da base de $p_h V_h$ as matrizes D_h , E_h e L_h e as funções vetoriais Q_h e $H_{\epsilon h}$, sendo esta última suficientemente regular.

Com base na técnica das aproximações sucessivas e aplicando o teorema do ponto fixo de Banach [4] pp. 339, podemos concluir que (2.15) tem solução local única, contínua com derivada contínua. Sendo mais explícito, é possível verificar, a partir de (2.15), que existe $0 < \tilde{T} \leq T$ tal que a aplicação

$$\Gamma : (C[0, \tilde{T}])^{N_h} \times (C[0, \tilde{T}])^{N_h} \rightarrow (C[0, \tilde{T}])^{N_h} \times (C[0, \tilde{T}])^{N_h}$$

definida por:

$$\Gamma(z)(t) = \int_0^t \begin{pmatrix} \omega(s) \\ G(s, z(s)) \end{pmatrix} ds + \begin{pmatrix} 0 \\ \int_0^t \int_0^s K(s-s_1)x(s_1)ds_1 ds \end{pmatrix},$$

onde $z = \begin{pmatrix} x \\ \omega \end{pmatrix}$ e $G = Q - D_h - E_h - H_{eh}$, é uma contração.

Esses argumentos justificam, portanto, a existência e unicidade da solução local de (2.12)-(2.14). A extensão desta solução ao intervalo $[0, T]$ é uma das consequências das estimativas:

$$(2.16) \quad |P_h \dot{u}_\epsilon^h|_{L^\infty(0, T; L^2(\Omega))} + |P_h u_\epsilon^h|_{L^\infty(0, T; H^1(\Omega))} \leq C_1,$$

$$(2.17) \quad |P_h \ddot{u}_\epsilon^h|_{L^\infty(0, T; H^1(\Omega))} + |P_h \dot{u}_\epsilon^h|_{L^\infty(0, T; H^1(\Omega))} \leq C_2,$$

sendo que C_1 e C_2 não dependem de ϵ e h . Passamos agora, à demonstração de (2.16) e (2.17).

Para obtermos (2.16), tomamos em (2.14) $v_h = \dot{u}_\epsilon^h$, do que resulta:

$$\frac{1}{2} \frac{d}{dt} |P_h \dot{u}_\epsilon^h|^2 + \frac{1}{2} \frac{d}{dt} A(P_h u_\epsilon^h) + B(P_h u_\epsilon^h, P_n \dot{u}_\epsilon^h) +$$

$$C(p_h \dot{u}_\epsilon^h) + (\psi_\epsilon(p_h u_\epsilon^h) \phi'_\epsilon(p_h \dot{u}_\epsilon^h), p_h \dot{u}_\epsilon^h) = (f, p_h \dot{u}_\epsilon^h) +$$

$$F(t)p_h u_\epsilon^h(0,t) = (f, p_h \dot{u}_\epsilon^h) + \frac{d}{dt}[F(t)p_h u_\epsilon^h(0,t)] - \dot{F}(t)p_h u_\epsilon^h(0,t).$$

Integrando esta desigualdade de 0 a t, e considerando (2.5)-(2.6), vem:

$$(2.18) \quad \frac{1}{2}|p_h \dot{u}_\epsilon^h|^2(t) + \frac{1}{2}A(p_h u_\epsilon^h) + \int_0^t C(p_h \dot{u}_\epsilon^h) ds +$$

$$\int_0^t (\psi_\epsilon(p_h u_\epsilon^h) \phi'_\epsilon(p_h \dot{u}_\epsilon^h), p_h \dot{u}_\epsilon^h) ds =$$

$$- \int_0^t B(p_h u_\epsilon^h, p_h \dot{u}_\epsilon^h) ds + \int_0^t (f, p_h \dot{u}_\epsilon^h) ds +$$

$$F(t)p_h u_\epsilon^h(0,t) - \int_0^t \dot{F}(s)p_h u_\epsilon^h(0,s) ds \leq$$

$$\alpha |p_h u_\epsilon^h|_1^2(t) + c_\alpha \int_0^t |p_h u_\epsilon^h|_1^2(s) ds + \frac{1}{2} \int_0^t |f|^2(s) ds +$$

$$\frac{1}{2} \int_0^t |p_h \dot{u}_\epsilon^h|^2(s) ds + \beta |p_h u_\epsilon^h|_1^2(s) + \frac{1}{4\beta} |F|_{L^\infty(0,T;R)}^2 +$$

$$\frac{1}{2} \int_0^T (\dot{F}(s))^2 ds + \frac{1}{2} \int_0^t |p_h u_\epsilon^h|_1^2(s) ds,$$

onde utilizamos (1.4)-(1.5) e (2.2) com $\omega = p_h u_\epsilon^h$ (Pro

priedade P_1) para escrever o 2º membro da desigualdade (2.18).

Escolhendo convenientemente α e β , levando em conta as propriedades de A e C e (2.ii), podemos concluir, a partir de (2.18) que:

$$(2.19) \quad |P_h \dot{u}_\epsilon^h|^2(t) + |P_h u_\epsilon^h|_1^2(t) \leq C_{\alpha\beta}^{-1} \left\{ (C_\alpha + \frac{1}{2}) \int_0^t [|P_h \dot{u}_\epsilon^h|^2(s) + |P_h u_\epsilon^h|_1^2(s)] ds + \frac{1}{2} \int_0^T [|f|^2(s) + (\dot{F}(s))^2] ds + \frac{1}{4\beta} |F|_{L^\infty(0,T;R)} \right\},$$

onde $C_{\alpha\beta} = \min\{\frac{1}{2}, \frac{\gamma}{2} - \alpha - \beta\} > 0$.

A relação (2.19) e o lema de Gronwall implicam (2.16).

Para obtermos (2.17), derivamos (2.14) com relação a t e tomamos em seguida $v_h = \dot{u}_\epsilon^h$, do que resulta:

$$(2.20) \quad (P_h \ddot{u}_\epsilon^h, P_h \dot{u}_\epsilon^h) + A(P_h \dot{u}_\epsilon^h, P_h \ddot{u}_\epsilon^h) + C(P_h \ddot{u}_\epsilon^h, P_h \dot{u}_\epsilon^h) +$$

$$(\psi'_\epsilon(P_h u_\epsilon^h) P_h \dot{u}_\epsilon^h \phi'_\epsilon(P_h \dot{u}_\epsilon^h), P_h \ddot{u}_\epsilon^h) +$$

$$(\psi_\epsilon(P_h u_\epsilon^h) \frac{d}{dt} \phi'_\epsilon(P_h \dot{u}_\epsilon^h), P_h \ddot{u}_\epsilon^h) - (\dot{f}, P_h \ddot{u}_\epsilon^h) =$$

$$\dot{F}(t) P_h \ddot{u}_\epsilon^h(0,t) - (K(0) D P_h u_\epsilon^h + \int_0^t (\frac{d}{dt} K(t-s) D P_h u_\epsilon^h(s) ds, P_h \ddot{u}_\epsilon^h),$$

onde denotamos $\frac{\partial}{\partial x}$ por D .

Devido a igualdade $\frac{d}{dt} K(t-s) = -\frac{d}{ds} K(t-s)$ e a regularidade de F , podemos afirmar, após uma integração por partes, que o segundo membro de (2.20) é igual a:

$$\frac{d}{dt}(\dot{F}(t)p_h \dot{u}_\epsilon^h(0,t)) - \ddot{F}(t)p_h u_\epsilon^h(0,t) - B(p_h \dot{u}_\epsilon^h, p_h \ddot{u}_\epsilon^h).$$

Portanto, integrando (2.20) de 0 a t , e considerando que o quinto termo de (2.20) é positivo (veja [1]), podemos escrever:

$$(2.21) \quad \frac{1}{2}|p_h \ddot{u}_\epsilon^h|^2(t) - \frac{1}{2}|p_h u_\epsilon^h|^2(0) + \frac{1}{2} A(p_h \dot{u}_\epsilon^h) +$$

$$\int_0^t C(p_h \ddot{u}_\epsilon^h) \leq |\dot{F}(t)| |p_h u_\epsilon^h(0,t)| +$$

$$\int_0^t |\ddot{F}(s)| |p_h \dot{u}_\epsilon^h(0,s)| ds + \int_0^t |f| |p_h \ddot{u}_\epsilon^h|^h ds +$$

$$|\int_0^t B(p_h \dot{u}_\epsilon^h, p_h \ddot{u}_\epsilon^h) ds| +$$

$$|\int_0^t (\psi'_\epsilon(p_h u_\epsilon^h) \phi'_\epsilon(p_h \dot{u}_\epsilon^h) p_h \dot{u}_\epsilon^h, p_h \ddot{u}_\epsilon^h) ds| \leq$$

$$\begin{aligned} & \frac{1}{4\beta} |\dot{F}|_{L^\infty(0,T,R)} + \beta |p_h u_\epsilon^h|_1^2(t) + \frac{1}{2} \int_0^t \{ |\ddot{F}(s)|^2 + \\ & |p_h u_\epsilon^h|_1^2(s) \} ds + \frac{1}{2} \int_0^t \{ |f|^2(s) + |p_h \ddot{u}_\epsilon^h|^2(s) \} ds + \\ & \alpha |p_h \dot{u}_\epsilon^h|_1^2(t) + c_\alpha \int_0^t |p_h \dot{u}_\epsilon^h|_1^2(s) ds + c \int_0^t |p_h \dot{u}_\epsilon^h|(s) |p_h \ddot{u}_\epsilon^h|(s) ds, \end{aligned}$$

onde c_α é dado pela Propriedade P_1 e c por (2.iii).

A relação (2.21) e argumentos análogos aos utilizados para obter (2.19) implicam

$$\begin{aligned} (2.22) \quad & |p_h \ddot{u}_\epsilon^h|^2(t) + |p_h \dot{u}_\epsilon^h|_1^2(t) \leq c_{\alpha\beta}^{-1} \left\{ \frac{1}{2} |p_h \ddot{u}_\epsilon^h|^2(0) + \right. \\ & \left. \frac{1}{4\beta} |\dot{F}|_{L^\infty(0,T,R)} + \frac{1}{2} \int_0^T \{ |\ddot{F}(s)| + |f|^2(s) \} ds + \right. \\ & \left. (c_\alpha + \frac{c}{2} + \frac{1}{2}) \int_0^t \{ |p_h \ddot{u}_\epsilon^h|^2(s) + |p_h \dot{u}_\epsilon^h|_1^2(s) \} ds \right\}. \end{aligned}$$

Para concluir (2.17), com base no lema de Grouwall e na relação (2.22), resta mostrar que $|p_h \ddot{u}_\epsilon^h|^2(0)$ é limitado. Esta limitação decorre de (2.14). De fato, tomando $t = 0$ e $v_h = u_\epsilon^h(0)$ em (2.14) obtemos

$$|p_h \ddot{u}_\epsilon^h(0) \leq |f|(0).$$

Assim sendo, finalizamos a demonstração da desigualdade (2.17).

As estimativas (2.16) e (2.17), além de permitirem dizer que as aproximações de Galerkin estão bem definidas no intervalo $[0, T]$, permitem concluir ainda a existência de subsequências, que continuamos a denotar por $p_h u_\epsilon^h$, $p_h \dot{u}_\epsilon^h$ e $p_h \ddot{u}_\epsilon^h$, tais que, quando $h \rightarrow 0$, temos:

$$(2.23) \quad p_h u_\epsilon^h \rightarrow u_\epsilon \quad \text{qtp em } \Omega \times (0, T),$$

$$(2.24) \quad p_h \dot{u}_\epsilon^h \rightarrow \dot{u}_\epsilon \quad \text{qtp em } \Omega \times (0, T),$$

$$(2.25) \quad p_h u_\epsilon^h \rightarrow u_\epsilon \quad \begin{array}{l} \text{fraco* em } L^\infty(0, T; H^1(\Omega)), \\ \text{fraco em } L^2(0, T; H^1(\Omega)), \end{array}$$

$$(2.26) \quad p_h \dot{u}_\epsilon^h \rightarrow \dot{u}_\epsilon \quad \begin{array}{l} \text{fraco* em } L^\infty(0, T; H^1(\Omega)) \\ \text{fraco em } L^2(0, T; H^1(\Omega)), \end{array}$$

$$(2.27) \quad p_h \ddot{u}_\epsilon^h \rightarrow \ddot{u}_\epsilon \quad \begin{array}{l} \text{fraco* em } L^\infty(0, T; L^2(\Omega)) \\ \text{fraco em } L^2(0, T; L^2(\Omega)). \end{array}$$

Observamos que em (2.23) e (2.24) a existência de u_ϵ e \dot{u}_ϵ é consequência do Teorema de Rellich [5], devido a limitação de u_ϵ^h e \dot{u}_ϵ^h em $H^1(\Omega \times (0, T))$.

As relações (2.23)-(2.27) implicam em que, tomando $v_h = r_h v$ em (2.14), $v \in H^1(\Omega)$, multiplicando o resul

tado por $g \in L^2(0, T; \mathbb{R})$ e fazendo h tender a zero, temos:

$$(2.28) \quad \int_0^T \{(\ddot{u}_\varepsilon, v) + A(u_\varepsilon, v) + B(u_\varepsilon, v) + C(\dot{u}_\varepsilon, v) +$$

$$(\psi_\varepsilon(u_\varepsilon)\phi'_\varepsilon(\dot{u}_\varepsilon), v)\}g(t)dt = \int_0^T \{(f, v) +$$

$$F(t)v(0)\}g(t)dt, \quad \forall v \in H^1(\Omega) \text{ e } g \in L^2(0, T; \mathbb{R}).$$

Vale lembrar que para a obtenção de (2.28) utilizamos tam bém as propriedades de ψ_ε e ϕ_ε , e (2.11).

A igualdade (2.28) e as condições

$$u_\varepsilon(0) = 0$$

e

$$\dot{u}_\varepsilon(0) = 0,$$

condições essas que podemos verificar sem muita dificuldade (vide [1]), dizem que u_ε é uma solução "fraca" de P_ε .

Para mostrarmos que de fato u_ε é solução de P_ε , adotamos o procedimento usual que é considerar para cada $s \in (0, T)$, a equação (2.28) com

$$g(t) = \begin{cases} 1 & \text{se } t \in \theta_k = (s - \frac{1}{k}, s + \frac{1}{k}) \\ 0 & \text{se } t \notin \theta_k, \end{cases}$$

multiplicá-la por $\frac{k}{2} = 1/\text{medida de } \theta_k$ e fazer $k \rightarrow \infty$.

A seguir, fazemos ε tender a zero e obteremos $u = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} u_\varepsilon$ como solução de P. De fato, como as estimativas (2.16) e (2.17) não dependem de ε , podemos dizer, com base nos mesmos argumentos usados para obter (2.23)-(2.27), que existem subsequências de u_ε , \dot{u}_ε e \ddot{u}_ε , ainda denotadas por u_ε , \dot{u}_ε e \ddot{u}_ε , tais que quando $\varepsilon \rightarrow 0$:

$$(2.29) \quad u_\varepsilon \rightarrow u \quad \text{qtp em } \Omega \times (0, T),$$

$$(2.30) \quad \dot{u}_\varepsilon \rightarrow \dot{u} \quad \text{qtp em } \Omega \times (0, t),$$

$$(2.31) \quad u_\varepsilon \rightarrow u \quad \begin{array}{l} \text{fraco* em } L^\infty(0, T; H^1(\Omega)) \\ \text{fraco em } L^2(0, T; H^1(\Omega)), \end{array}$$

$$(2.32) \quad \dot{u}_\varepsilon \rightarrow \dot{u} \quad \begin{array}{l} \text{fraco* em } L^\infty(0, T; H^1(\Omega)) \\ \text{fraco em } L^2(0, T; H^1(\Omega)), \end{array}$$

$$(2.33) \quad \ddot{u}_\varepsilon \rightarrow \ddot{u} \quad \begin{array}{l} \text{fraco* em } L^\infty(0, T; L^2(\Omega)) \\ \text{fraco em } L^2(0, T; L^2(\Omega)). \end{array}$$

As relações (2.31)-(2.33) e (2.7) implicam que $\forall \omega \in L^2(0, T; H^1(\Omega))$, o primeiro membro de

$$(2.34) \quad \int_0^T \{(\ddot{u}_\varepsilon, \omega) + A(u_\varepsilon, \omega) + B(u_\varepsilon, \omega) + C(\dot{u}_\varepsilon, \omega) - (f, \omega) - F(t)\omega(0)\} dt = - \int_0^T (\psi_\varepsilon(u_\varepsilon)\phi'_\varepsilon(\dot{u}_\varepsilon), \omega) dt$$

tende, quando $\varepsilon \rightarrow 0$, para:

$$(2.35) \quad \int_0^T \{(u, \omega) + A(u, \omega) + B(u, \omega) + C(\dot{u}, \omega) - (f, \omega) - F(t)\omega(0)\} dt.$$

Quanto ao segundo membro de (2.34) temos que ele é igual a

$$(2.36) \quad \int_0^T \{J_\varepsilon(u_\varepsilon, \omega + \dot{u}_\varepsilon) - J_\varepsilon(u_\varepsilon, \dot{u}_\varepsilon) - (\psi_\varepsilon(u_\varepsilon)\phi'_\varepsilon(\dot{u}_\varepsilon), \omega) - J_\varepsilon(u_\varepsilon, \omega + \dot{u}_\varepsilon) + J_\varepsilon(u_\varepsilon, \dot{u}_\varepsilon)\} dt \geq \int_0^T \{-J_\varepsilon(u_\varepsilon, \omega + \dot{u}_\varepsilon) + J_\varepsilon(u_\varepsilon, \dot{u}_\varepsilon)\} dt$$

$$\text{pois } \int_0^T \{J_\varepsilon(u_\varepsilon, \omega + \dot{u}_\varepsilon) - J_\varepsilon(u_\varepsilon, \dot{u}_\varepsilon) - (\psi_\varepsilon(u_\varepsilon)\phi'_\varepsilon(\dot{u}_\varepsilon), \omega)\} dt \geq 0.$$

Portanto, se mostrarmos que, quando $\varepsilon \rightarrow 0$

$$(2.36) \quad \int_0^T J_\varepsilon(u_\varepsilon, \omega + \dot{u}_\varepsilon) dt \rightarrow \int_0^T J(u, \omega + \dot{u}) dt,$$

$$(2.37) \quad \int_0^T J_\varepsilon(u_\varepsilon, \dot{u}_\varepsilon) dt \rightarrow \int_0^T J(u, \dot{u}) dt$$

teremos

$$(2.38) \quad \int_0^T \{(\ddot{u}, \omega) + A(u, \omega) + B(u, \omega) + C(\dot{u}, \omega) + \\ J(u, \omega + \dot{u}) - J(u, \dot{u})\} dt \geq \int_0^T \{(f, \omega) + \\ F(t)\omega(0)\} dt, \quad \forall \omega \in L^2(0, T; H^1(\Omega)),$$

ou seja, u será uma solução "fraca" de P no sentido de satisfazer as condições iniciais $u(0) = \dot{u}(0) = 0$ e a inequação (2.38) escrita para $\omega = v - \dot{u}$, $v \in L^2(0, T; H^1(\Omega))$.

Demonstraremos, a seguir, apenas (2.36), pois (2.37) é obtido de (2.36) tomando $\omega \equiv 0$. Para tanto escreveremos

$$(2.39) \quad \int_0^T \{J_\varepsilon(u_\varepsilon, \omega + \dot{u}_\varepsilon) - J(u, \omega + \dot{u})\} = \\ \int_0^T \int_0^L \{\psi_\varepsilon(u_\varepsilon) \Phi_\varepsilon(\omega + \dot{u}_\varepsilon) - \psi(u) \Phi(\omega + \dot{u})\} dx dt =$$

$$\int_0^T \int_0^L [\psi_\varepsilon(u_\varepsilon) - \psi_\varepsilon(u)] \phi_\varepsilon(\omega + \dot{u}_\varepsilon) dxdt + \int_0^T \int_0^L [\phi_\varepsilon(\omega + \dot{u}_\varepsilon) - \phi_\varepsilon(\omega + \dot{u})] \psi_\varepsilon(u) dxdt + \int_0^T \int_0^L [\psi_\varepsilon(u) - \psi(u)] \phi_\varepsilon(\omega + \dot{u}) dxdt + \int_0^T \int_0^L [\phi_\varepsilon(\omega + \dot{u}) - \phi(\omega + \dot{u})] \psi(u) dxdt$$

e vemos que cada uma das quatro integrais do segundo membro de (2.39) tendem a zero, quando $\varepsilon \rightarrow 0$, devido às relações (2.29)-(2.32) e às características das funções ψ_ε e ϕ_ε . Consequentemente, obtemos (2.36).

Para encerrar a demonstração do Teorema 1, resta mostrar que u satisfaz (1.11). A verificação deste fato é análogo ao utilizado para mostrar que u_ε era solução de P_ε , onde devemos definir

$$v(t) = \begin{cases} \dot{u}(t) & \text{se } t \notin \theta_k \\ v & \text{se } t \in \theta_k. \end{cases}$$

3. DEMONSTRAÇÃO DO TEOREMA 2.

Etapa 1 (Estimativa (1.28). Para obtermos esta

estimativa tomamos em (1.27) $\omega = \delta_t U^n$. Em seguida, fazemos a somat6ria em n , $1 \leq n \leq M \leq N$, e usando as identidades $\partial_t^2 U^n = (\partial_t U^n - \partial_t U^{n-1})/k$ e $\partial_t U^n = (\partial_t U^n + \partial_t U^{n-1})/2$ vem

$$\begin{aligned}
 (3.1) \quad & \sum_{n=1}^M \frac{1}{2k} (\partial_t U^n - \partial_t U^{n-1}, \partial_t U^n + \partial_t U^{n-1}) + \\
 & \sum_{n=1}^M \{ \theta A(U^{n+1} - U^{n-1}, U^{n+1} + U^{n-1}) + \\
 & \frac{(1 - 2\theta)}{2k} A(U^n, U^{n+1} - U^{n-1}) \} + \\
 & \sum_{n=1}^M \{ C(\partial_t U^n) + \bar{B}(I_t U^n, \partial_t U^n) = \\
 & - \sum_{n=1}^M \frac{1}{2} (\psi_\epsilon(U^n) \phi'_\epsilon(\hat{\delta}_t U^n), \partial_t U^n + \partial_t U^{n-1}) + \\
 & \sum_{n=1}^M \{ \frac{1}{2} (f^n, \partial_t U^n + \partial_t U^{n-1}) + F^n \delta_t U^n(0) \} \leq \\
 & \sum_{n=1}^M c [L^3/3 + |U^n|_1] |\partial_t U^n + \partial_t U^{n-1}| + \\
 & \sum_{n=1}^M |f^n| |\partial_t U^n + \partial_t U^{n-1}| + \frac{1}{2k} F^M U^{M+1}(0) + \frac{1}{2k} F^{M-1} U^M(0) -
 \end{aligned}$$

$$\sum_{n=2}^{M-1} \frac{F^{n+1} - F^{n-1}}{2k} U^n(0) |,$$

sendo c a constante de (2.iv).

Considerando a condição (1.25) temos que o primeiro membro de (3.1) vale

$$(3.2) \quad \frac{1}{2k} |\partial_t U^M|^2 + \frac{\theta}{2k} \{A(U^{M+1}) + A(U^M)\} + \frac{(1-2\theta)}{2k} A(U^M, U^{M+1})$$

$$+ \sum_{n=1}^M \{\bar{B}(I_t U^n, \delta_t U^n) + C(\delta_t U^n)\} =$$

$$\frac{1}{2k} |\partial_t U^M|^2 + \frac{1}{2k} (2\theta - \frac{1}{2}) \{A(U^{M+1}) + A(U^M)\} +$$

$$\frac{1}{2k} \frac{(1-2\theta)}{2} A(U^M + U^{M+1}) + \sum_{n=1}^M \{\bar{B}(I_t U^n, \delta_t U^n) + C(\delta_t U^n)\},$$

devido a identidade

$$2A(U^M, U^{M+1}) = A(U^M + U^{M+1}) - A(U^M) - A(U^{M+1}).$$

Substituindo o resultado (3.2) em (3.1), após alguns cálculos diretos concluímos que, $\forall \alpha > 0$

$$\begin{aligned}
& \frac{1}{2k} |\partial_t U^M|^2 + \frac{1}{2k} (2\theta - \frac{1}{2}) \{A(U^{M+1}) + A(U^M)\} + \\
& \frac{1 - 2\theta}{4k} A(U^{M+1} + U^M) + \sum_{n=1}^M \{ \overline{B}(I_t U^n, \delta_t U^n) + C(\delta_t U^n) \} \leq \\
& \sum_{n=1}^M c(L^6/9 + |U^n|_1^2) + \sum_{n=1}^M 2c |\partial_t U^n|^2 + \\
& \frac{1}{4} \sum_{n=1}^M |f^n|^2 + \sum_{n=1}^M |\partial_t U^n|^2 + \frac{\alpha}{2k} (|U^{M+1}|_1^2 + |U^M|_1^2) + \\
& \frac{1}{4\alpha k} |F|_{L^\infty(0,T;R)}^2 + \frac{1}{2} \sum_{n=2}^{M-1} |\delta_t F^n|^2 + \frac{1}{2} \sum_{n=2}^{M-1} |U^n|_1^2.
\end{aligned}$$

Multiplicando a última desigualdade por $2k$ e levando em conta as propriedades de A e C vem:

$$\begin{aligned}
(3.3) \quad & |\partial_t U^M|^2 + (2\theta - \frac{1}{2}) \gamma \{ |U^M|_1^2 + |U^{M+1}|_1^2 \} \leq \\
& \alpha (|U^{M+1}|_1^2 + |U^M|_1^2) + \frac{cL^6}{9} Mk + \\
& \frac{1}{2} \sum_{n=1}^M k |f^n|^2 + \frac{1}{\alpha} |F|_{L^\infty(0,T;R)}^2 + \\
& \sum_{n=2}^{M-1} k |\delta_t F^n|^2 + (2c + 1) \sum_{n=1}^M k |U^n|_1^2 +
\end{aligned}$$

$$(4c + 2) \sum_{n=1}^M k |\partial_t U^n|^2 + \left| \sum_{n=1}^M \bar{B}(I_t U^n, U^{n+1} - U^{n-1}) \right|.$$

Para prosseguir o argumento no sentido da obtenção (1.28), necessitamos introduzir uma propriedade da forma bilinear \bar{B} . Esta propriedade, que chamaremos de Propriedade P2, é a correspondente discretizada da Propriedade P1 da seção 2, assim como as estimativas (1.28) e (1.29), são as correspondentes de (2.16) e (2.17), respectivamente.

Passamos agora à Propriedade P2: Dado $\beta > 0$, existe uma constante $C_\beta > 0$, que depende linearmente de T , tal que $\forall P^n \in H^1(\Omega)$, $n=0,1,2,\dots, M+1$, temos:

$$(3.4) \quad \left| \sum_{n=1}^M \bar{B}(I_t P^n, P^{n+1} - P^{n-1}) \right| \leq \beta (|P^M|_1^2 + |P^{M+1}|_1^2) + C_\beta \sum_{n=0}^{M+1} k |P^n|_1^2.$$

Para obter (3.4) escrevemos,

$$(3.5) \quad \left| \sum_{n=1}^M \bar{B}(I_t P^n, P^{n+1} - P^{n-1}) \right| = \left| \sum_{n=1}^M \left\{ \frac{k}{2} K(t_n) [\bar{B}(P^0, P^{n+1}) - \bar{B}(P^0, P^{n-1})] + k \sum_{j=1}^{n-1} K(t_n - t_j) \bar{B}(P^j, P^{n+1} - P^{n-1}) + \right. \right.$$

$$\begin{aligned}
& \left. \frac{k}{2} |K(0) \bar{B}(P^n, P^{n+1} - P^{n-1})| \right\} \leq \\
& \sum_{n=1}^M \frac{k}{2} |K(t_n)| \left[|P^0|_1 |P^{n+1}|_1 + |P^0|_1 |P^{n-1}|_1 \right] + \\
& \frac{k}{2} |K(0)| |P^M|_1 |P^{M+1}|_1 + k \sum_{n=M-1}^M \sum_{j=1}^{n-1} |K(t_n - t_j)| |P^j|_1 |P^{n+1}|_1 + \\
& k \sum_{n=2}^M \sum_{j=n-2}^{n-1} |K(t_n - t_j)| |P^j|_1 |P^{n-1}|_1 + \\
& k \left| \sum_{n=2}^{M-2} \sum_{j=1}^{n-1} [K(t_{n+2} - t_j) - K(t_n - t_j)] \bar{B}(P^j, P^{n+1}) \right| \leq \\
& |K|_{L^\infty(0, T; \mathbb{R})} \sum_{n=1}^M k (|P^0|_1^2 + \frac{1}{2} |P^{n+1}|_1^2 + \frac{1}{2} |P^{n-1}|_1^2) + \\
& \frac{k}{4} |K|_{L^\infty(0, T; \mathbb{R})} (|P^M|_1^2 + |P^{M+1}|_1^2) + \\
& \beta |P^{M+1}|_1^2 + \frac{1}{4\beta} |K|_{L^\infty(0, T; \mathbb{R})}^2 k^2 \left(\sum_{j=1}^{M-1} |P^j|_1 \right)^2 + \\
& \beta |P^M|_1^2 + \frac{1}{4\beta} |K|_{L^\infty(0, T; \mathbb{R})}^2 k^2 \left(\sum_{j=1}^{M-2} |P^j|_1 \right)^2 + \\
& \frac{k}{2} |K|_{L^\infty(0, T; \mathbb{R})} \sum_{n=2}^M \left[|P^{n-2}|_1^2 + |P^{n-1}|_1^2 + 2 |P^{n-1}|_1^2 \right] +
\end{aligned}$$

$$2k^2 |\dot{K}|_{L^\infty(0,T;\mathbb{R})} \left(\sum_{j=1}^{M-1} |P^j|_1 \right)^2.$$

A relação (3.5) implica (3.4) quando tomamos

$$C_\beta = 5|K|_{L^\infty(0,T;\mathbb{R})} + \frac{T}{2\beta}|K|_{L^\infty(0,T;\mathbb{R})}^2 + 2T|\dot{K}|_{L^\infty(0,T;\mathbb{R})}$$

Considerando novamente a relação (3.3), nela substituindo o resultado da Propriedade P2 com $P^n \equiv U^n$, e em seguida escolhendo α e β de forma que $(2\theta - \frac{1}{2}) - \alpha - \beta > 0$, o que é possível pois $\theta > \frac{1}{2}$, resulta:

$$\begin{aligned} |\partial_t U^M|_1^2 + |U^{M+1}|_1^2 &\leq (4c+2) \sum_{n=1}^M k |\partial_t U^n| + \\ (2c + 1 + C_\beta) \sum_{n=0}^{M+1} k |U^n|_1^2 &+ \frac{cT}{9} L^6 + \frac{1}{2} \sum_{n=1}^M k |f^n|^2 + \\ \frac{1}{\alpha} |F|_{L^\infty(0,T;\mathbb{R})}^2 &+ \sum_{n=2}^{M-1} k |\delta_t F^n|^2. \end{aligned}$$

Esta última desigualdade e o lema de Gronwall na sua forma discreta levam a

$$|\partial_t U^{M-1}|_1^2 + |U^M|_1^2 \leq C'_1,$$

que por sua vez implica (1.28), pois C_1' independe de h e k .

Etapa 2 (Estimativa (1.29). Subtraindo da equação (1.27) escrita para $n+1$, a equação (1.27) escrita para n , vem:

$$\begin{aligned} & (\partial_t^2 U^{n+1} - \partial_t^2 U^n, \omega) + A(\omega_\theta U^{n+1} - \omega_\theta U^n, \omega) \\ & + C(\delta_t U^{n+1} - \delta_t U^n, \omega) + \bar{B}(I_t U^{n+1} - I_t U^n, \omega) + \\ & (\psi_\varepsilon(U^{n+1})\phi'_\varepsilon(\hat{\delta}_t U^{n+1}) - \psi_\varepsilon(U^n)\phi'_\varepsilon(\hat{\delta}_t U^n), \omega) = \\ & (f^{n+1} - f^n, \omega) + (F^{n+1} - F^n)\omega(0), \quad \forall \omega \in V_h. \end{aligned}$$

Admitindo nesta igualdade $\omega = \delta_t U^{n+1} - \delta_t U^n$, considerando as identidades

$$\delta_t U^{n+1} - \delta_t U^n = \frac{k}{2}(\partial_t^2 U^{n+1} + \partial_t^2 U^n)$$

e

$$\delta_t U^{n+1} - \delta_t^n = (\partial_t U^{n+1} - \partial_t U^{n-1})/2$$

e fazendo a somatória em n para $1 \leq n \leq M \leq N$, obtemos:

$$\begin{aligned}
 (3.6) \quad & \frac{k}{2} (|\partial_t^2 U^{M+1}|^2 - |\partial_t^2 U^1|^2) + \frac{k}{2} \left\{ (2\theta - \frac{1}{2}) [A(\partial_t U^{M+1}) + \right. \\
 & \left. A(\partial_t U^M)] - \theta A(\partial_t U^1) + \frac{(1-2\theta)}{8} A\left(\frac{\partial_t U^{M+1} + \partial_t U^M}{2}\right) \right\} + \\
 & \sum_{n=1}^M C(\delta_t U^{n+1} - \delta_t U^n) = - \frac{k}{2} \sum_{n=1}^M \bar{B}(I_t(\partial_t U^n), \partial_t U^{n+1} - \partial_t U^{n-1}) \\
 & + \frac{k^2}{2} \sum_{n=1}^M (\partial_t f^n, \partial_t^2 U^{n+1} + \partial_t^2 U^n) + \frac{k}{2} \{ \partial_t F^M \partial_t U^{M+1} + \\
 & \partial_t F^{M-1} \partial_t U^M(0) - \partial_t F^1 \partial_t U^0(0) - \partial_t F^2 \partial_t U^1(0) - \\
 & \sum_{n=2}^{M-1} (\partial_t F^{n+1} - \partial_t F^n) \partial_t U^n(0) \} + \frac{k}{2} \sum_{n=1}^M (\psi_\epsilon(U^{n+1}) - \\
 & \psi_\epsilon(U^n)] \phi'_\epsilon(\hat{\delta}_t U^{n+1}), \partial_t^2 U^{n+1} + \partial_t^2 U^n) + \\
 & \frac{k}{2} \sum_{n=1}^M (\psi_\epsilon(U^n) [\phi'_\epsilon(\hat{\delta}_t U^{n+1}) - \phi'_\epsilon(\hat{\delta}_t U^n)], \partial_t^2 U^{n+1} + \partial_t^2 U^n),
 \end{aligned}$$

devido ainda à identidade

$$2A(\partial_t U^M, \partial_t U^{M+1}) = A(\partial_t U^{M+1} + \partial_t U^M) - A(\partial_t U^M) - A(\partial_t U^{M+1}).$$

Multiplicando a igualdade (3.6) por $2/k$, utilizando a propriedade P2 com $P^n \equiv \partial_t U^n$, considerando as propriedades de A e C e as propriedades (2.iii)-(2.vii) de ψ_ε e Φ_ε concluimos

$$(3.7) \quad |\partial_t^2 U^{M+1}|^2 + \gamma(2\theta - \frac{1}{2})\{|\partial_t U^{M+1}|_1^2 + |\partial_t U^M|_1^2\} \leq$$

$$|\partial_t^2 U^1|^2 + \theta \|A\| |\partial_t U^1|_1^2 + \beta(|\partial_t U^{M+1}|_1^2 + |\partial_t U^M|_1^2) +$$

$$c_\beta \sum_{n=0}^{M+1} k |\partial_t U^n|_1^2 + \frac{1}{2} \sum_{n=1}^M k |\partial_t F^n|^2 + \frac{1}{2} \sum_{n=1}^M k |\partial_t^2 U^{n+1} + \partial_t^2 U^n|^2$$

$$+ \alpha(|\partial_t U^{M+1}|_1^2 + |\partial_t U^M|_1^2) + \frac{1}{2\alpha} |\dot{F}|_{L^\infty(0,T;R)}^2 + \frac{1}{2} |\partial_t U^1|_1^2 +$$

$$\frac{1}{2} |\dot{F}|_{L^\infty(0,T;R)}^2 + \frac{1}{2} \sum_{n=2}^{M-1} k |\partial_t^2 F^n|^2 + \frac{1}{2} \sum_{n=2}^{M-1} k |\partial_t U^n|_1^2 +$$

$$ck \sum_{n=1}^M |\partial_t U^n| |\partial_t^2 U^{n+1} + \partial_t^2 U^n| +$$

$$\frac{1}{2} c(L^3/3 + K_1) \mu_\varepsilon \sum_{n=1}^M \{k |\partial_t^2 U^{n+1} + \partial_t^2 U^n|^2 + \frac{1}{k} |\hat{\delta}_t U^{n+1} - \hat{\delta}_t U^n|\},$$

sendo que a constante positiva $\|A\|$ é a norma natural da forma bilinear A , e K_1 é como em (1.28).

Sendo assim, atribuindo o valor 1 para n em (1.27) e considerando $\omega = \partial_t^2 U^1$, concluímos que as quantidades $|\partial_t^2 U^1|$ e $|\partial_t U^1|_1$ são limitadas por uma constante que denominaremos de $C(|f^1|^2, |\dot{F}|_{L^\infty(0,T;R)})$, de acordo com a desigualdade:

$$\begin{aligned} |\partial_t^2 U^1|^2 + \theta A(\partial_t U^1) &\leq |(f^1, \partial_t^2 U^1)| + |F^1 U^2(0)/k^2| \leq \\ &|f^1| |\partial_t U^1| + |(F^1 - F^0)/k| |\partial_t U^1(0)| \leq \\ \frac{1}{2} |\partial_t U^1|^2 + \frac{\gamma\theta}{2} |\partial_t U^1|_1^2 + \frac{1}{2} |f^1|^2 + \frac{1}{2\gamma\theta} |\dot{F}|_{L^\infty(0,T;R)}^2. \end{aligned}$$

Escolhendo α e β convenientemente em (3.7) e considerando a limitação descrita no parágrafo anterior, podemos escrever:

$$\begin{aligned} (3.8) \quad &|\partial_t^2 U^{M+1}|^2 + |\partial_t U^{M+1}|_1^2 \leq \\ &[1 + 2c + c(L^3/3 + K_1)\mu_\epsilon] \sum_{n=1}^{M+1} k |\partial_t^2 U^n|^2 + \\ &(c_\beta + \frac{1}{2} + \frac{c}{2}) \sum_{n=1}^{M+1} k |\partial_t U^n|_1^2 + (\frac{3}{2} + \theta\|A\|) C(|f^1|, |\dot{F}|_{L^\infty(0,T;R)}) + \end{aligned}$$

$$\frac{1}{2} \sum_{n=1}^M k |\partial_t f^n|^2 + \left(\frac{1}{2\alpha} + \frac{1}{2}\right) |\dot{F}|_{L^\infty(0,T;\mathbb{R})} + \frac{1}{2} \sum_{n=2}^{M-1} k |\partial_t^2 F^n|$$

$$\frac{1}{2} c(L^3/3 + K_1) \mu_\epsilon \sum_{n=1}^M \frac{1}{k} |\hat{\delta}_t U^{n+1} - \hat{\delta}_t U^n|^2.$$

Nosso objetivo agora é estimar o termo

$$|\hat{\delta}_t U^{n+1} - \hat{\delta}_t U^n|^2/k$$

para substituí-lo em (3.8). Para tanto, subtraímos da equação (1.26), escrita para $n+1$, a equação (1.26) escrita para n , e escolhemos $\omega = \hat{\delta}_t U^{n+1} - \hat{\delta}_t U^n$:

$$\frac{2}{k} |\hat{\delta}_t U^{n+1} - \hat{\delta}_t U^n|^2 - 2(\partial_t^2 U^n, \hat{\delta}_t U^{n+1} - \hat{\delta}_t U^n) +$$

$$2k\theta A(\hat{\delta}_t U^{n+1} - \hat{\delta}_t U^n) +$$

$$kA((1 - 2\theta)\partial_t U^n + 2\theta\partial_t U^{n-1}, \hat{\delta}_t U^{n+1} - \hat{\delta}_t U^n) +$$

$$C(\hat{\delta}_t U^{n+1} - \hat{\delta}_t U^n) + k\bar{B}(I_t U^n, \hat{\delta}_t U^{n+1} - \hat{\delta}_t U^n) +$$

$$(\psi_\epsilon(U^{n+1})\phi'_\epsilon(\partial_t U^n) - \psi_\epsilon(U^n)\phi'_\epsilon(\partial_t U^{n-1}), \hat{\delta}_t U^{n+1} - \hat{\delta}_t U^n)$$

$$\begin{aligned}
&= k(\partial_t f^n, \widehat{\delta}_t U^{n+1} - \widehat{\delta}_t U^n) + k \partial_t F^n(\widehat{\delta}_t U^{n+1}(0) - \widehat{\delta}_t U^n(0)) \\
&\leq \frac{k}{4\alpha} |\partial_t f^n|^2 + \alpha k |\widehat{\delta}_t U^{n+1} - \widehat{\delta}_t U^n|_1^2 + \frac{k}{4\alpha} |\partial_t F^n|^2 + \\
&\quad \alpha k |\widehat{\delta}_t U^{n+1} - \widehat{\delta}_t U^n|_1^2.
\end{aligned}$$

Utilizando nesta desigualdade as estimativas aritméticas usuais e repetindo argumentos anteriores,

$$\begin{aligned}
(3.9) \quad &\frac{2}{k} |\widehat{\delta}_t U^{n+1} - \widehat{\delta}_t U^n| + 2k\theta\gamma |\widehat{\delta}_t U^{n+1} - \widehat{\delta}_t U^n|_1^2 \leq \\
&2\alpha k |\widehat{\delta}_t U^{n+1} - \widehat{\delta}_t U^n|_1^2 + \frac{k}{4\alpha} (|\partial_t f^n|^2 + |\dot{F}|_{L^\infty(0,T;\mathbb{R})}) \\
&k |\partial_t^2 U^n|^2 + \frac{1}{k} |\widehat{\delta}_t U^{n+1} - \widehat{\delta}_t U^n|_1^2 + \alpha k |\widehat{\delta}_t U^{n+1} - \widehat{\delta}_t U^n|_1^2 + \\
&\quad \frac{k}{2\alpha} [(1 - 2\theta)^2 |\partial_t U^n|_1^2 + 4\theta^2 |\partial_t U^{n-1}|_1^2] + \\
&\frac{k^2}{2} |K|_{L^\infty(0,T;\mathbb{R})} (|\partial_t U^n|_1 + 2 \sum_{j=1}^{n-1} |\partial_t U^j|_1) |\widehat{\delta}_t U^{n+1} - \widehat{\delta}_t U^n|_1 + \\
&k |\partial_t U^n| |\widehat{\delta}_t U^{n+1} - \widehat{\delta}_t U^n| + k\mu_\epsilon c(L^3/3 + K_1) |\partial_t^2 U^n| |\widehat{\delta}_t U^{n+1} - \widehat{\delta}_t U^n|
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&\leq 6\alpha k |\widehat{\delta}_t U^{n+1} - \widehat{\delta}_t U^n|_1 + \frac{1}{k} |\widehat{\delta}_t U^{n+1} - \widehat{\delta}_t U^n|^2 + \\
&\quad \frac{k}{4\alpha} (|\partial_t f^n|^2 + |\dot{F}|_{L^\infty(0,T;\mathbb{R})}^2) + \\
&k |\partial_t^2 U^n|^2 + \frac{k}{2\alpha} [(1 - 2\theta)^2 |\partial_t U^n|_1^2 + 4\theta^2 |\partial_t U^{n-1}|_1^2] + \\
&\frac{1}{8\alpha} |K|_{L^\infty(0,T;\mathbb{R})}^2 k^3 [|\partial_t U^n|_1^2 + 4(n-1) \sum_{j=1}^{n-1} |\partial_t U^j|_1^2] + \\
&\frac{k}{4\alpha} |\partial_t U^n|_1^2 + \frac{k}{4\alpha} \mu_\epsilon^2 c^2 (L^3/3 + K_1)^2 |\partial_t^2 U^n|^2
\end{aligned}$$

Escolhendo adequadamente α em (3.9) obtemos a estimativa para $|\widehat{\delta}_t U^{n+1} - \widehat{\delta}_t U^n|^2/k$, que anunciamos anteriormente:

$$\begin{aligned}
(3.10) \quad \frac{1}{k} |\widehat{\delta}_t U^{n+1} - \widehat{\delta}_t U^n|^2 &\leq \frac{k}{4\alpha} [|\partial_t f^n|^2 + |\partial_t F^n|^2] + \\
&[1 + \mu_\epsilon^2 c^2 (L^3/3 + K_1)^2 / 4\alpha] k |\partial_t^2 U^n|^2 + \\
&|K|_{L^\infty(0,T;\mathbb{R})}^2 \frac{T}{\alpha} k^2 \sum_{j=1}^n |\partial_t U^j|_1^2 +
\end{aligned}$$

$$\frac{k}{2\alpha} [(1 - 2\theta)^2 |\partial_t U^n|_1^2 + 4\theta^2 |\partial_t U^n|_1^2].$$

O resultado (3.10) substituindo na relação (3.8) e o lema de Gronwall na forma discreta, implicam

$$|\partial_t^2 U^n|^2 + |\partial_t U^n|_1^2 \leq C'_2,$$

sendo C'_2 independente de h e k . Esta é exatamente a estimativa (1.29).

Etapa 3. Passagem ao Limite . As estimativas (1.28) e (1.29) implicam na existência de subsequências de U_{hk} , $\partial_t U_{hk}$ e $\partial_t^2 U_{hk}$, que continuamos a indicar com os mesmos índices, tais que, quando h e $k \rightarrow 0$:

$$(3.11) \quad U_{hk} \rightarrow u \quad \begin{array}{l} \text{fraco* em } L^\infty(0, T; H^1(\Omega)), \\ \text{fraco em } L^2(0, T; H^1(\Omega)), \end{array}$$

$$(3.12) \quad \partial_t U_{hk} \rightarrow u_1 \equiv \dot{u} \quad \begin{array}{l} \text{fraco* em } L^\infty(0, T; H^1(\Omega)), \\ \text{fraco em } L^2(0, T; H^1(\Omega)), \end{array}$$

$$(3.13) \quad \partial_t^2 U_{hk} \rightarrow u_2 \equiv \ddot{u} \quad \begin{array}{l} \text{fraco* em } L^\infty(0, T; L^2(\Omega)), \\ \text{fraco em } L^2(0, T; L^2(\Omega)). \end{array}$$

O objetivo nesta etapa é: (i) mostrar que $u = u_\epsilon$ e (ii) que valem (1.30)-(1.32), já que o argumento para as identificações $u_1 \equiv \dot{u}$ e $u_2 \equiv \ddot{u}$ é o mesmo de [2] (Teorema 2).

Para verificar que $u = u_\epsilon$ basta mostrar que u é solução "fraca" de P_ϵ no sentido

$$(3.14) \quad \int_0^T \{(\ddot{u}, v) + A(u, v) + B(u, v) + C(\dot{u}, v) + (\psi_\epsilon(u)\Phi'_\epsilon(\dot{u}), v)\} dt = \int_0^T \{(f, v) + F(t)v(0)\} dt$$

$$\forall v \in L^2(0, T; H^1(\Omega)),$$

pois o mesmo procedimento adotado no Teorema 1 e mais a unicidade implicam que $u = u_\epsilon$.

A fim de obter (3.14), tomamos $v \in L^2(0, T; H^1(\Omega))$ arbitrário, e aproximações $V^n \in V_h$ tais que

$$(3.15) \quad \lim_{h, k \rightarrow 0} |V_{hk} - v|_{L^2(0, T; H^1(\Omega))} = 0.$$

Em seguida, para cada $n = 1, 2, \dots, N$ escolhemos $\omega = V^n$ em (1.27), multiplicamos cada resultado por k e fazemos a so

matória em n , o que leva a:

$$(3.16) \quad \sum_{n=1}^N k\{(\partial_t^2 U^n, V^n) + A(W_\theta U^n, V^n) + C(\delta_t U^n, V^n) +$$

$$\bar{B}(I_t U^n, V^n) + (\psi_\epsilon(U^n) \phi'_\epsilon(\hat{\delta}_t U^n), V^n)\} =$$

$$\sum_{n=1}^N k\{(f^n, V^n) + F^n V^n(0)\}.$$

Definindo $\psi_\epsilon(U_{hk})$ e $\phi'_\epsilon(\hat{\delta}_t U_{hk})$ por:

$$\psi_\epsilon(U_{hk}) = \sum_{n=1}^N \chi_n^k \psi_\epsilon(U^n).$$

$$\phi'_\epsilon(\hat{\delta}_t U_{hk}) = \sum_{n=1}^N \chi_n^k \phi'_\epsilon(\hat{\delta}_t U^n),$$

e considerando as definições (1.22) podemos escrever (3.16) na seguinte forma equivalente:

$$(3.17) \quad \int_0^T \{(\partial_t^2 U_{hk}, V_{hk}) + A(W_\theta U_{hk}, V_{hk}) + C(\delta_t U_{hk}, V_{hk})$$

$$-(f_{hk}, V_{hk}) - F_{hk} V_{hk}(0)\} dt =$$

$$\int_0^T \bar{B}(I_t U_{hk}, V_{hk}) dt + \int_0^T (\psi_\epsilon(U_{hk}) \phi'_\epsilon(\hat{\delta}_t U_{hk}), V_{hk}) dt$$

As convergências dadas por (3.11)-(3.13), as propriedades (1.4)-(1.5) e a relação (3.15), permitem concluir que, quando h e k tendem a zero, o primeiro membro de (3.17) converge para:

$$\int_0^T \{(\ddot{u}, v) + A(u, v) + C(\dot{u}, v) - (f, v) - F(t)v(0)\} dt.$$

Assim sendo devemos mostrar ainda que quando $h, k \rightarrow 0$,

$$(3.18) \quad \int_0^T \{\bar{B}(I_t U_{hk}, V_{hk}) - B(u, v)\} dt \rightarrow 0$$

e

$$(3.19) \quad \int_0^T \{(\psi_\epsilon(U_{hk}) \phi'_\epsilon(\hat{\delta}_t U_{hk}), V_{hk}) - (\psi_\epsilon(u) \phi'_\epsilon(\dot{u}), v)\} dt \rightarrow 0$$

Para obtermos tais convergências escrevemos inicialmente a integral envolvida em (3.18) como a soma de três outras da seguinte forma:

$$(3.20) \quad \int_0^T \{\bar{B}(I_t U_{hk}, V_{hk}) - B(u, v)\} dt =$$

$$\int_0^T \overline{B} \left(\sum_{n=1}^N \chi_n^k(t) \left[I_t U^n - \int_0^{t_n} K(t_n - s) U_{hk}(x, s) ds \right], V_{hk} \right) dt +$$

$$\int_0^T \overline{B} \left(\sum_{n=1}^N \chi_n^k(t) \int_0^{t_n} K(t_n - s) U_{hk}(x, s) ds -$$

$$\int_0^t K(t - s) U_{hk}(x, s) ds, V_{hk} \right) dt +$$

$$\int_0^T \left\{ \overline{B} \left(\int_0^t K(t-s) U_{hk}(x, s) ds, V_{hk} \right) - B(u, v) \right\} dt.$$

Como $\overline{B} \left(\int_0^t K(t-s) U_{hk}(x, s) ds, V_{hk} \right) = B(U_{hk}, V_{hk})$ vemos que a terceira parcela do segundo membro de (3.20) converge para zero, quando $h, k \rightarrow 0$, devido a (3.11) e (3.15). As outras duas parcelas serão tratadas separadamente. A primeira delas leva à desigualdade:

$$(3.21) \quad \left| \int_0^T \overline{B} \left(\sum_{n=1}^N \chi_n^k(t) \left[I_t U^n - \int_0^{t_n} K(t_n - s) U_{hk}(x, s) ds \right], V_{hk} \right) dt \right| \leq$$

$$V_{hk} \quad L^2(0, T; H^1(\Omega)) \left\{ \int_0^T \int_0^L \sum_{n=1}^N \chi_n^k(t) \left(D_x I_t U^n - \int_0^{t_n} K(t_n - s) D_x U_{hk}(x, s) ds \right)^2 dx dt \right\}^{1/2}.$$

Como

$$D_x I_t U^n = \frac{k}{2} \sum_{j=0}^{n-1} [K(t_n - t_j) U_x^j + K(t_n - t_{j+1}) U_x^{j+1}]$$

e

$$\int_0^{t_n} K(t_n - s) D_x U_{hk}(x, s) ds = \sum_{j=0}^{n-1} U_x^j \left[\frac{k}{2} (K(t_n - t_j) +$$

$$K(t_n - t_{j+1})) - \frac{k^3}{12} \ddot{K}(\zeta_j) \right],$$

$$\zeta_j \in [t_j, t_{j+1}]$$

pois

$$\begin{aligned} \int_0^{t_n} K(t_n - s) D_x U_{hk}(x, s) ds &= \int_0^{t_n} K(t_n - s) \sum_{j=0}^N \chi_j^k(s) U_x^j ds \\ &= \sum_{j=0}^{n-1} \int_{t_j}^{t_{j+1}} K(t_n - s) U_x^j ds. \end{aligned}$$

Podemos concluir que

$$\begin{aligned} D_x I_t U^n - \int_0^{t_n} K(t_n - s) D_x U_{hk}(x, s) ds &= \\ \frac{k}{2} \sum_{j=0}^{n-1} [K(t_n - t_{j+1}) U_x^{j+1} - K(t_n - t_j) U_x^j] &+ \end{aligned}$$

$$\frac{k^3}{12} \sum_{j=0}^{n-1} \ddot{K}(\zeta_j) U_x^j =$$

$$\frac{k}{2} \sum_{j=0}^{n-1} [K(t_n - t_j) - K(t_n - t_{j+1})] U_x^j + \frac{k}{2} K(0) U_x^n +$$

$$\frac{k^3}{12} \sum_{j=0}^{n-1} \ddot{K}(\zeta_j) U_x^j.$$

Substituindo este resultado em (2.21) vem:

$$(3.22) \quad \left| \int_0^T \mathbb{B} \left(\sum_{n=1}^N \chi_n^k(t) \left[I_t U^n - \int_0^{t_n} K(t_n - s) U_{hk}(x, s) ds \right], V_{hk} \right) dt \right| \leq$$

$$|V_{hk}|_{L^2(0, T; H^1(\Omega))} \left\{ \int_0^T \int_0^L \sum_{n=1}^N \chi_n^k(t) \left[\frac{k^4}{4} n |\dot{K}|_{L^\infty(0, T; \mathbb{R})}^2 \sum_{j=0}^{n-1} |U_x^j|^2 + \right. \right.$$

$$\left. \frac{k^2}{4} K^2(0) |U_x^n|^2 + \frac{k^6}{144} n |\ddot{K}|_{L^\infty(0, T; \mathbb{R})}^2 \sum_{j=0}^{n-1} |U_x^j|^2 \right] dx dt \Big\}^{1/2} \leq$$

$$|V_{hk}|_{L^2(0, T; H^1(\Omega))} \left\{ 3 \max \{ T |\dot{K}|_{L^\infty(0, T; \mathbb{R})}, K^2(0), T |\ddot{K}|_{L^\infty(0, T; \mathbb{R})} \} \right.$$

$$\left. \int_0^T \int_0^L \sum_{n=1}^N \chi_n^k(t) \left[k^3 \sum_{j=0}^{n-1} |U_x^j|^2 + k^2 |U_x^n|^2 + \right. \right.$$

$$\left. k^5 \sum_{j=0}^{n-1} |U_x^j|^2 \right] dx dt \Big\}^{1/2}$$

Supondo-se que $k < 1$ e chamando de C a constante

te

$$|V_{hk}|_{L^2(0,T;H^1(\Omega))} \{3 \max\{T|\dot{K}|_{L^\infty(0,T;R)}, K^2(0), T|\ddot{K}|_{L^\infty(0,T;R)}\}\}^{1/2}$$

temos que o segundo membro de (3.22) é menor ou igual a:

$$\sqrt{2} c \left\{ \int_0^T \int_0^L \sum_{n=1}^N \chi_n^k(t) k^2 \sum_{j=0}^n |U_x^j|^2 dx dt \right\}^{1/2} \leq$$

$$\sqrt{2} c \left\{ \int_0^T \sum_{n=1}^N \chi_n^k(t) k^2 \sum_{j=0}^N |U_1^j|^2 dt \right\}^{1/2} \leq$$

$$\sqrt{2} c \sqrt{T} |U_{hk}|_{L^\infty(0,T;H^1(\Omega))} \left\{ k \int_0^T \sum_{n=1}^N \chi_n^k(t) dt \right\}^{1/2}$$

$$\leq \sqrt{2} c T \sqrt{k} .$$

Concluimos portanto que

$$\left| \int_0^T \bar{B} \left(\sum_{n=1}^N \psi_n^k(t) \left[I_t U^n - \int_0^{t_n} K(t_n - s) U_{hk}(x,s) ds \right], V_{hk} \right) \right| \leq$$

$$\sqrt{2} c T \sqrt{k} ,$$

ou seja, que a primeira parcela do segundo membro de (3.20)

também tende para zero, quando $h, k \rightarrow 0$.

Então, para concluirmos (3.18), a partir da igualdade (3.20), resta mostrar que, quando $h, k \rightarrow 0$

$$(3.23) \quad \left| \int_0^T \overline{B} \left(\sum_{n=1}^N \chi_n^k(t) \int_0^{t_n} K(t_n - s) U_{hk}(x, s) ds - \int_0^t K(t-s) U_{hk}(x, s) ds, V_{hk} \right) \right|$$

tende a zero.

Como para cada $t \in [t_j, t_{j+1}]$ $j=0, 1, 2, \dots, N$ existe $\zeta_j \in (t_j, t)$ tal que

$$\int_0^{t_j} K(t_j - s) U_{hk}(x, s) ds - \int_0^t K(t-s) U_{hk}(x, s) ds = [K(0) U_{hk}(x, \zeta_j) + \int_0^{\zeta_j} K(\zeta_j - s) U_{hk}(x, s) ds] (t_j - t)$$

devido à identidade

$$\int_0^t K(t-s) U_{hk}(x, s) ds = \int_0^{t_j} K(t_j - s) U_{hk}(x, s) ds + [K(0) U_{hk}(x, \zeta_j) + \int_0^{\zeta_j} K(\zeta_j - s) U_{hk}(x, s) ds] (t - t_j),$$

podemos concluir que

$$\begin{aligned}
 (3.24) \quad & \sum_{n=1}^N \chi_n^k(t) \int_0^{t_n} K(t_n - s) U_{hk}(x, s) ds - \\
 & \int_0^t K(t-s) U_{hk}(x, s) ds = \\
 & \sum_{n=1}^N \chi_n^k(t) (t_n - t) [K(0) U_{hk}(x, \zeta_j) + \\
 & \int_0^{\zeta_n} K(\zeta_n - s) U_{hk}(x, s) ds].
 \end{aligned}$$

Levando em conta que $|t_n - t| \leq k$ em (3.24), e substituindo (3.24) em (3.23) vem:

$$\begin{aligned}
 & \left| \int_0^T \bar{B} \left(\sum_{n=1}^N \chi_n^k(t) \int_0^{t_n} K(t_n - s) U_{hk}(x, s) ds - \right. \right. \\
 & \left. \left. \int_0^t K(t-s) U_{hk}(x, s) ds, v_{hk} \right) \right| \leq \\
 & |v_{hk}|_{L^2(0, T; H^1(\Omega))} \left\{ \int_0^T \int_0^L \sum_{n=1}^N \chi_n^k(t) k^2 2 [K^2(0) |D_x U_{hk}(x, \zeta_n)|^2 + \right. \\
 & \left. \left(\int_0^{\zeta_n} K(\zeta_n - s) D_x U_{hk}(x, s) ds \right)^2] dx dt \right\}^{1/2} \leq
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& |v_{hk}|_{L^2(0,T;H^1(\Omega))} \sqrt{2} k \left\{ \int_0^T \int_0^L \sum_{n=1}^N \chi_n^k(t) [K^2(0) |D_x U_{hk}(x, \zeta_n)|^2 + \right. \\
& \left. \left(\int_0^{\zeta_n} [K(\zeta_n - s)]^2 ds \right) \left(\int_0^{\zeta_n} |D_x U_{hk}(x, s)|^2 ds \right) dx dt \right\}^{1/2} \leq \\
& k \{ \gamma^* \int_0^T \sum_{n=1}^N \chi_n^k(t) [|U_{hk}|_{L^\infty(0,T;H^1(\Omega))}^2 + T |U_{hk}|_{L^\infty(0,T;H^1(\Omega))}^2] dt \}^{1/2},
\end{aligned}$$

sendo $\gamma^* = |v_{hk}|_{L^2(0,T;H^1(\Omega))}^2 \max\{K^2(0), T |K|_{L^\infty(0,T;R)}^2\}$.

Desta última desigualdade é fácil concluir que existe uma constante C que não depende de h e k tal que

$$\begin{aligned}
& \left| \int_0^T \bar{B} \left(\sum_{n=1}^N \psi_n^k(t) \int_0^{t_n} K(t_n - s) U_{hk}(x, s) ds - \right. \right. \\
& \left. \left. \int_0^t K(t-s) U_{hk}(x, s) ds, v_{hk} \right) \right| \leq Ck.
\end{aligned}$$

Daí se conclui a (3.18).

Para obtermos (3.19) observamos inicialmente que existem subsequências de U_{hk} e $\partial_t U_{hk}$ tais que quando h e k tendem a zero

$$|U_{hk} - U|_{L^2(Q_T)} \rightarrow 0$$

e

$$|\partial_t U_{hk} - u|_{L^2(Q_T)} \rightarrow 0$$

ou seja, valem (1.30) e (1.31). O argumento é o mesmo utilizado em [2] (Teorema 2). Então, para concluir (3.19) com base em (1.30) e (3.15), resta mostrar que

$$(3.25) \quad \Phi'_\varepsilon(\hat{\delta}_t U_{hk}) \rightarrow \Phi'_\varepsilon(\dot{u}), \text{ quando } h, k \rightarrow 0.$$

Como

$$\hat{\delta}_t U^n = \delta_t U^n + (U^{n+1} - U^n)/2k,$$

se mostrarmos que

$$(3.26) \quad \sup_{0 \leq n \leq N-1} \left| \frac{\hat{U}^{n+1} - U^{n+1}}{2k} \right|^2 = o(k^2),$$

a relação (1.31) implica que $\hat{\delta}_t U_{hk} \rightarrow \dot{u}$ em $L^2(Q_T)$.

Para encontrar a relação (3.26), subtraímos (1.27) de (1.26) e escolhemos $v = (\hat{U}^{n+1} - U^{n+1})/2k$. O resultado obtido leva a

$$\frac{2}{k} \left| \frac{\hat{U}^{n+1} - U^{n+1}}{2k} \right|^2 + \frac{\theta}{2k} A(\hat{U}^{n+1} - U^{n+1}) + c \left(\frac{\hat{U}^{n+1} - U^{n+1}}{2k} \right) =$$

$$- (\psi_\varepsilon(U^n) [\phi'_\varepsilon(\hat{\delta}_t U^n) - \phi'_\varepsilon(\partial_t U^{n-1})]), \frac{\hat{U}^{n+1} - U^{n+1}}{2k} \leq$$

$$2\sqrt{2} c(|U^n|_1 + L^3/3) \left| \frac{\hat{U}^{n+1} - U^{n+1}}{2k} \right|,$$

devido a (2.iii) e (2.iv).

Multiplicando esta última desigualdade por $k/2$ e considerando as propriedades de A e C vem:

$$\left| \frac{\hat{U}^{n+1} - U^{n+1}}{2k} \right|^2 \leq \sqrt{2} ck(|U^n|_1 + L^3/3) \left| \frac{\hat{U}^{n+1} - U^{n+1}}{2k} \right| \leq$$

$$\frac{1}{2} \left| \frac{\hat{U}^{n+1} - U^{n+1}}{2k} \right| + c^2 k^2 (|U^n|_1 + L^3/3)^2.$$

Esta relação e a limitação de $|U^n|_1$ dada em (1.28) implicam (3.26), concluindo assim a demonstração do Teorema 2.

B I B L I O G R A F I A

- [1] M. A. Raupp, R.A. Feijoo, C.A. de Moura - "A non-linear problem in dynamic visco-elasticity with friction", to appear in Bol. Soc. Bras. Mat. (prepublished as Relatório CBPF A0023/77, June, 1977).
- [2] C.A. de Moura - "Discretização tipo Galerkin e 'Predictor-Corrector' para uma equação de evolução de um sistema visco-elástico com atrito", Atas do XI Colóquio Bras. de Matemática, Poços de Caldas, July 1977.
- [3] R. A. Feijoo, M. A. Raupp, C. A. de Moura - "Soluciones numericas de um problema dinamico visco-elastico no lineal", Anais do IV Congr. Bras. Eng. Mec. Florianópolis, December 1977.
- [4] K. Yosida, Functional Analysis, Springer, Berlin (3rd. ed.), 1971.
- [5] J. L. Lions - "Equations Differentielles operationnelles et problèmes aux limites", Springer.

$t_1 \backslash p$	0	0.1	0.2	0.3	0.4	$\sqrt{2}-1$	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1
0.5	1 1	.8182 .8182	.6667 .6667	.5385 .5385	.4286 .4286	$\sqrt{2}-1$ $\sqrt{2}-1$.3333 .3333	.2500 .2500	.1765 .1765	.1111 .1111	.0505 .0505	0 0
0.6	.7811 .7817	.6717 .6720	.5777 .5778	.4959 .4959	.4238 .4238	$\sqrt{2}-1$ $\sqrt{2}-1$.3598 .3598	.3026 .3025	.2511 .2509	.2044 .2042	.1619 .1616	.1229 .1225
0.7	.6397 .6403	.5745 .5748	.5172 .5173	.4662 .4662	.4203 .4203	$\sqrt{2}-1$ $\sqrt{2}-1$.3790 .3790	.3414 .3414	.3071 .3070	.2757 .2755	.2461 .2463	.2197 .2193
0.8	.5414 .5417	.5055 .5057	.4734 .4734	.4443 .4443	.4178 .4178	$\sqrt{2}-1$ $\sqrt{2}-1$.3935 .3935	.3713 .3713	.3508 .3507	.3317 .3316	.3141 .3139	.2975 .2972
0.9	.4693 .4694	.4541 .4541	.4402 .4402	.4275 .4275	.4158 .4158	$\sqrt{2}-1$ $\sqrt{2}-1$.4050 .4050	.3950 .3950	.3857 .3856	.3770 .3769	.3688 .3688	.3612 .3611
1	$\sqrt{2}-1$ $\sqrt{2}-1$	$\sqrt{2}-1$ $\sqrt{2}-1$	$\sqrt{2}-1$ $\sqrt{2}-1$	$\sqrt{2}-1$ $\sqrt{2}-1$	$\sqrt{2}-1$ $\sqrt{2}-1$	$\sqrt{2}-1$ $\sqrt{2}-1$	$\sqrt{2}-1$ $\sqrt{2}-1$	$\sqrt{2}-1$ $\sqrt{2}-1$	$\sqrt{2}-1$ $\sqrt{2}-1$	$\sqrt{2}-1$ $\sqrt{2}-1$	$\sqrt{2}-1$ $\sqrt{2}-1$	$\sqrt{2}-1$ $\sqrt{2}-1$

Table III

A G R A D E C I M E N T O

O ambiente e a acolhida que me propiciaram os integrantes do Laboratório de Cálculo (LAC), do Centro Brasileiro de Pesquisas Físicas (CBPF), foi fundamental na execução deste trabalho.

A parte de computação, embora não tenha sido exposta neste estudo, foi também importante no contexto geral de seu desenvolvimento. Aqui, contei com a colaboração preciosa de Raul A. Feijoo e Nelson Rezende.

Dedicado e caprichoso, Adelio Gurgel do Amaral, do Departamento de Matemática da UnB, viabilizou esta publicação, com sua datilografia impecável.

Sou igualmente grata a todos.

Marco Antonio Raupp, orientador seguro e capaz, Carlos Antonio de Moura, Renée Hanono e Maurício Kritz, colegas sempre dispostos a ouvir e trocar idéias, a vocês agradeço especialmente.