

**A1.** Si consideri una particella  $P$  di massa  $m$  vincolata senza attrito (vincolo liscio) su di un'asse orizzontale  $Ox$  di un sistema cartesiano  $Oxyz$  associato ad uno spazio inerziale. Oltre alla gravità, la particella è soggetta ad una forza di tipo viscoso

$$\mathbf{F}^{visc} = -k \dot{O}P, \quad k > 0.$$

1) Determinare esplicitamente tutte le soluzioni dei problemi di Cauchy:

$$x(0) = x_0, \quad \dot{x}(0) = \dot{x}_0.$$

2) Usando direttamente le soluzioni trovate (oppure primo e/o secondo metodo di Liapunov) dimostrare che

$$(x^*, \dot{x}^*) = (0, 0)$$

è un equilibrio *stabile*.

3) Dimostrare, o negare, che  $(x^*, \dot{x}^*) = (0, 0)$  sia *asintoticamente stabile* (p.e., ancora usando direttamente le soluzioni trovate).

*Soluzione.* Sull'asse  $x$  (componente tangenziale):  $m\ddot{x} = -k\dot{x}$ .

Equazione caratteristica:

$$e^{\lambda t}(m\lambda^2 + k\lambda) = 0, \quad \lambda_1 = 0, \quad \lambda_2 = -\frac{k}{m}$$

Integrale generale:  $x(t, c_1, c_2) = c_1 + c_2 e^{-\frac{k}{m}t}$ ,

$$x(0, c_1, c_2) = c_1 + c_2 = x_0$$

$$\frac{d}{dt}x(0, c_1, c_2) = -\frac{k}{m}c_2 = \dot{x}_0$$

$$\text{Infine :} \quad \tilde{x}(t, x_0, \dot{x}_0) = \frac{m\dot{x}_0}{k}(1 - e^{-\frac{k}{m}t}) + x_0,$$

$$\frac{d}{dt}\tilde{x}(t, x_0, \dot{x}_0) = \dot{x}_0 e^{-\frac{k}{m}t}.$$

Per ogni fissato  $\varepsilon > 0$ ,

$$||(\tilde{x}(t, x_0, \dot{x}_0), \frac{d}{dt}\tilde{x}(t, x_0, \dot{x}_0))||_{\mathbb{R}^2} \leq |\tilde{x}(t, x_0, \dot{x}_0)| + |\frac{d}{dt}\tilde{x}(t, x_0, \dot{x}_0)|_{\mathbb{R}^2} \leq$$

$$\leq \frac{m}{k}|\dot{x}_0| + |x_0|,$$

dunque se, per esempio, si prendono i dati iniziali tali che

$$|x_0|, |\dot{x}_0|, < \min \left\{ \frac{\varepsilon}{2}, \frac{k}{m} \frac{\varepsilon}{2} \right\} =: \delta(\varepsilon)$$

allora

$$\|(\tilde{x}(t, x_0, \dot{x}_0), \frac{d}{dt}\tilde{x}(t, x_0, \dot{x}_0))\|_{\mathbb{R}^2} < \varepsilon \quad \forall t \geq 0.$$

Tale equilibrio stabile *non* è asintoticamente stabile:

$$\lim_{t \rightarrow +\infty} \tilde{x}(t, x_0, \dot{x}_0) = \lim_{t \rightarrow +\infty} \left[ \frac{m\dot{x}_0}{k} (1 - e^{-\frac{k}{m}t}) + x_0 \right] \neq 0$$

nonostante che

$$\lim_{t \rightarrow +\infty} \frac{d}{dt} \tilde{x}(t, x_0, \dot{x}_0) = \lim_{t \rightarrow +\infty} \dot{x}_0 e^{-\frac{k}{m}t} = 0.$$

**A2.** Si consideri una particella  $P$  di massa  $m$  vincolata senza attrito (vincolo liscio) su di un'asse orizzontale  $Ox$  di un sistema cartesiano  $Oxyz$  associato ad uno spazio inerziale. Oltre alla gravità, la particella è soggetta

*i)* ad una forza di tipo viscoso dipendente dalla posizione oltre che dalla velocità:

$$\bar{\mathbf{F}}^{visc} = -|OP|^2 \dot{OP},$$

*ii)* ad una forza conservativa di energia potenziale  $U(OP) = \frac{1}{4}|OP|^4$ .

Usando opportunamente la funzione energia totale dell'analogo sistema conservativo 1-dimensionale nel quale si è trascurata la forza viscosa, dimostrare che

$$(x^*, \dot{x}^*) = (0, 0)$$

è un equilibrio *stabile*.

*Soluzione.*

Nel caso di assenza del termine viscoso sussiste l'integrale dell'energia:

$$E(x, \dot{x}) = \frac{1}{2}m\dot{x}^2 + \frac{1}{4}x^4$$

che è definita positiva attorno a  $(x^*, \dot{x}^*) = (0, 0)$  e lungo le soluzioni del nostro sistema  $m\ddot{x} = -x^2\dot{x} - x^3$ ,

$$\dot{E}(x, \dot{x}) = (m\ddot{x} + x^3)\dot{x} = (-x^2\dot{x} - x^3 + x^3)\dot{x} = -x^2\dot{x}^2 \leq 0.$$