



workshop



UPVD

Université de Perpignan Via Domitia

Annonce

J E U D I

5 J U I N

U N I V E R S I T É D E P E R P I G N A N V I A D O M I T I A

Le Laboratoire de Mathématiques et Physique de l'Université de Perpignan Via Domitia organise le 05 Juin 2014 le workshop international :

### Modelling and Analysis of Nonlinear Problems

Ce workshop se déroule avec la participation des plusieurs chercheurs impliqués dans le projet européen de recherche Marie Curie FP 7 People No. 295118 Contact – Nonlinear Inclusions and Hemivariational Inequalities with Applications to Contact, dont le LAMPS est partenaire.

Les exposés auront lieu dans la salle P114 de l'Institut Franco-Catalan Transfrontalier.

## PROGRAMME

- |             |   |
|-------------|---|
| 10h00-10h15 | Cérémonie d'ouverture   |
| 10h15-11h00 | <b>Meir Shillor</b> , Oakland University, Rochester, USA,<br><i>Recent Results on the Dynamics of the Gao Beam.</i>   |
| 11h00-11h45 | <b>Dumitru Motreanu</b> , Université de Perpignan Via Domitia, France,<br><i>New results on smooth minimizers versus Sobolev minimizers.</i>  |
| 12h00-14h00 | Repas au Resto U  |
| 14h00-14h45 | <b>Zhenhai Liu</b> , Guangxi University of Nationalities, Nanning, China,<br><i>Exact and Approximate Controllability for Nonlinear Evolution Control Systems.</i>                      |
| 14h45-15h30 | <b>Emmanuel Amiot</b> , Lycée F. Arago, Perpignan,<br><i>Some Aspects of Discrete Fourier Transform in Music Theory.</i>  |
| 15h30-16h00 | Pause Café  |
| 16h00-16h30 | <b>Angel Rodriguez-Aros</b> , University of Coruna, Spain,<br><i>On the Obtention of Contact Models for Elastic Rods by Using Asymptotic Methods.</i>                                   |
| 16h30-17h00 | <b>Zijia Peng</b> , Guangxi University of Nationalities, Nanning, China,<br><i>Doubly Nonlinear Problems and Hemivariational Inequalities.</i>  |
| 17h00-17h30 | <b>Ahmad Ramadan</b> , Université de Perpignan Via Domitia, France,<br><i>A Contact Problem with Normal Compliance, Unilateral Constraint, and Nonmonotone Slip Dependent Friction.</i> |