

Correction TD 5 - problèmes élémentaires des milieux continus

1 Équilibre d'une sphère

Question 1.1 :

$$\underline{\underline{\text{Grad } U}} = -\frac{\rho g}{\lambda + 2\mu} \begin{bmatrix} \frac{R}{3} - \frac{z}{5} & 0 & -\frac{x}{5} \\ 0 & \frac{R}{3} - \frac{z}{5} & -\frac{y}{5} \\ -\frac{x}{5} & -\frac{y}{5} & \frac{R}{3} - \frac{3z}{5} \end{bmatrix} \quad \underline{\underline{\varepsilon}} = -\frac{\rho g}{\lambda + 2\mu} \begin{bmatrix} \frac{R}{3} - \frac{z}{5} & 0 & -\frac{x}{5} \\ 0 & \frac{R}{3} - \frac{z}{5} & -\frac{y}{5} \\ -\frac{x}{5} & -\frac{y}{5} & \frac{R}{3} - \frac{3z}{5} \end{bmatrix}$$

De plus on a :

$$\text{Tr}(\underline{\underline{\varepsilon}}) = R - z$$

Question 1.2 :

$$\underline{\underline{\sigma}} = -\frac{\rho g}{\lambda + 2\mu} \begin{bmatrix} \lambda(R - z) + 2\mu \left(\frac{R}{3} - \frac{z}{5} \right) & 0 & -2\mu \frac{x}{5} \\ 0 & \lambda(R - z) + 2\mu \left(\frac{R}{3} - \frac{z}{5} \right) & -2\mu \frac{y}{5} \\ -2\mu \frac{x}{5} & -2\mu \frac{y}{5} & \lambda(R - z) + 2\mu \left(\frac{R}{3} - \frac{3z}{5} \right) \end{bmatrix}$$

Question 1.3 : On calcule d'abord : $\underline{\underline{\text{Div } \sigma}}$.

$$\underline{\underline{\text{Div } \sigma}} = -\frac{\rho g}{\lambda + 2\mu} \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ -2\mu \frac{1}{5} - 2\mu \frac{1}{5} - \lambda - 2\mu \frac{3}{5} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \rho g \end{bmatrix}$$

On retrouve que $\underline{\underline{\text{Div } \sigma}}$ est égale aux forces volumiques exercées sur la sphère. Ici, c'est la force de pesanteur soit $\underline{\underline{\text{Div } \sigma}} = \rho g \underline{e}_z = \underline{0}$.

Question 1.4 : L'accroissement de volume Ω suit la relation $\Omega = \det \underline{\underline{F}} \Omega_0$ avec $\underline{\underline{F}} = \underline{\underline{1}} + \underline{\underline{\text{Grad } U}}$.

$$\underline{\underline{F}} = \begin{bmatrix} -\frac{\rho g}{\lambda + 2\mu} \left(\frac{R}{3} - \frac{z}{5} \right) + 1 & 0 & \frac{\rho g}{\lambda + 2\mu} \left(\frac{x}{5} \right) \\ 0 & -\frac{\rho g}{\lambda + 2\mu} \left(\frac{R}{3} - \frac{z}{5} \right) + 1 & \frac{\rho g}{\lambda + 2\mu} \left(\frac{y}{5} \right) \\ \frac{\rho g}{\lambda + 2\mu} \left(\frac{x}{5} \right) & \frac{\rho g}{\lambda + 2\mu} \left(\frac{y}{5} \right) & -\frac{\rho g}{\lambda + 2\mu} \left(\frac{R}{3} - \frac{3z}{5} \right) + 1 \end{bmatrix}$$

Ce qui donne un résultat assez lourd que l'on a même pas envie d'essayer de simplifier...

$$\begin{aligned} \det \underline{\underline{F}} &= \left(-\frac{\rho g}{\lambda + 2\mu} \left(\frac{R}{3} - \frac{z}{5} \right) + 1 \right)^2 \left(-\frac{\rho g}{\lambda + 2\mu} \left(\frac{R}{3} - \frac{3z}{5} \right) + 1 \right) \\ &\quad - \left(\frac{\rho g}{\lambda + 2\mu} \right)^2 \left(\frac{x}{5} \right)^2 \left(-\frac{\rho g}{\lambda + 2\mu} \left(\frac{R}{3} - \frac{z}{5} \right) + 1 \right) \\ &\quad - \left(\frac{\rho g}{\lambda + 2\mu} \right)^2 \left(\frac{xy}{5^2} \right) \left(-\frac{\rho g}{\lambda + 2\mu} \left(\frac{R}{3} - \frac{z}{5} \right) + 1 \right) \end{aligned}$$

2 Compression-confinement d'un cylindre creux

Question 2.1 : On écrit les équations de liaisons (CA) : encastrement en bas du cylindre $\underline{u}(r, z = 0) = \underline{0}$ et déplacement imposé en haut du cylindre $\underline{u}(r, z = H) = -u_0 \underline{e}_z$.

On écrit des les équations d'équilibre (SA) :

- ◇ sur la surface latérale extérieure en $r = r_1$: $\underline{\sigma} \underline{e}_r = -p_1 \underline{e}_r$,
- ◇ sur la surface latérale intérieure en $r = r_0$: $\underline{\sigma}(-\underline{e}_r) = p_0 \underline{e}_r$,
- ◇ équilibre local : $\text{Div } \underline{\sigma} = \underline{0}$.

On écrit la relation de comportement, c'est la loi de Hooke : $\underline{\sigma} = \lambda \text{Tr}(\underline{\varepsilon}) \underline{1} + 2\mu \underline{\varepsilon}$.

Question 2.2 :

$$\underline{\text{Grad}} \underline{U} = \begin{bmatrix} \frac{\partial u_r}{\partial r} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{u_r}{r} & 0 \\ 0 & 0 & \frac{\partial u_z}{\partial z} \end{bmatrix} \quad \underline{\varepsilon} = \begin{bmatrix} \frac{\partial u_r}{\partial r} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{u_r}{r} & 0 \\ 0 & 0 & \frac{\partial u_z}{\partial z} \end{bmatrix}$$

Question 2.3 :

$$\underline{\sigma} = \begin{bmatrix} (\lambda + 2\mu) \frac{\partial u_r}{\partial r} + \lambda \left(\frac{u_r}{r} + \frac{\partial u_z}{\partial z} \right) & 0 & 0 \\ 0 & (\lambda + 2\mu) \frac{u_r}{r} + \lambda \left(\frac{\partial u_r}{\partial r} + \frac{\partial u_z}{\partial z} \right) & 0 \\ 0 & 0 & (\lambda + 2\mu) \frac{\partial u_z}{\partial z} + \lambda \left(\frac{\partial u_r}{\partial r} + \frac{u_r}{r} \right) \end{bmatrix}$$

Question 2.4 : On calcule l'équilibre local en projection sur \underline{e}_z .

$$(\text{Div } \underline{\sigma}) \cdot \underline{e}_z = 0 \quad \Rightarrow \quad \frac{\partial^2 u_z}{\partial z^2} = 0$$

La résolution de cette équation associée aux conditions CA conduit à :

$$u_z = -\frac{u_0}{H} z.$$

Question 2.5 : On calcule l'équilibre local en projection sur \underline{e}_r .

$$(\text{Div } \underline{\sigma}) \cdot \underline{e}_r = 0 \quad \Rightarrow \quad \frac{\partial^2 u_r}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial u_r}{\partial r} - \frac{u_r}{r^2} = 0$$

La solution type $u_r(r) = Ar + \frac{B}{r}$ proposé par l'énoncé fonctionne. Il faut utiliser les conditions SA pour trouver A et B.

$$\begin{cases} \underline{\sigma} \underline{e}_r = -p_1 \underline{e}_r \\ \underline{\sigma}(-\underline{e}_r) = p_0 \underline{e}_r \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \sigma_{rr}(r = r_1) = -p_1 \\ \sigma_{rr}(r = r_0) = -p_0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} (\lambda + 2\mu) \left(A - \frac{B}{r_1^2} \right) + \lambda \left(A + \frac{B}{r_1^2} - \frac{u_0}{H} \right) = -p_1 \\ (\lambda + 2\mu) \left(A - \frac{B}{r_0^2} \right) + \lambda \left(A + \frac{B}{r_0^2} - \frac{u_0}{H} \right) = -p_0 \end{cases}$$

Ce qui conduit à,

$$A = -\frac{1}{2(\lambda + \mu)} \left(\frac{(p_1 - p_0)r_0^2}{r_1^2 - r_0^2} - \lambda \frac{u_0}{H} + p_1 \right) \quad B = -\frac{(p_1 - p_0)(r_1 r_0)^2}{2\mu(r_1^2 - r_0^2)}$$

Question 2.6 :

$$\underline{\underline{\varepsilon}} = \begin{bmatrix} A - \frac{B}{r^2} & 0 & 0 \\ 0 & A + \frac{B}{r^2} & 0 \\ 0 & 0 & -\frac{u_0}{H} \end{bmatrix}$$

$$\underline{\underline{\sigma}} = \begin{bmatrix} 2(\lambda + \mu)A - 2\mu\frac{B}{r^2} - \lambda\frac{u_0}{H} & 0 & 0 \\ 0 & 2(\lambda + \mu)A + 2\mu\frac{B}{r^2} - \lambda\frac{u_0}{H} & 0 \\ 0 & 0 & -(\lambda + 2\mu)\frac{u_0}{H} + 2\lambda A \end{bmatrix}$$

Question 2.7 : On veut que $u_r = 0 \quad \forall r$. D'après l'expression de u_r , cela implique $A = B = 0$. D'après l'expression de B , pour avoir $B = 0$, il faut $p_1 = p_0 = p$. D'ailleurs, pour maintenant vérifier $A = 0$, il faut aussi imposer la relation $-\lambda\frac{u_0}{H} + p = 0$, ce qui revient à :

$$p = \lambda\frac{u_0}{H}$$

Question 2.8 : Pour annuler la contrainte verticale, il faut :

$$\sigma_{zz} = 0 \Rightarrow -(\lambda + 2\mu)\frac{u_0}{H} + 2\lambda A = 0,$$

soit la relation

$$-(\lambda + 2\mu)\frac{u_0}{H} - \frac{\lambda}{\lambda + \mu} \left(\frac{(p_1 - p_0)r_0^2}{r_1^2 - r_0^2} - \lambda\frac{u_0}{H} + p_1 \right) = 0.$$