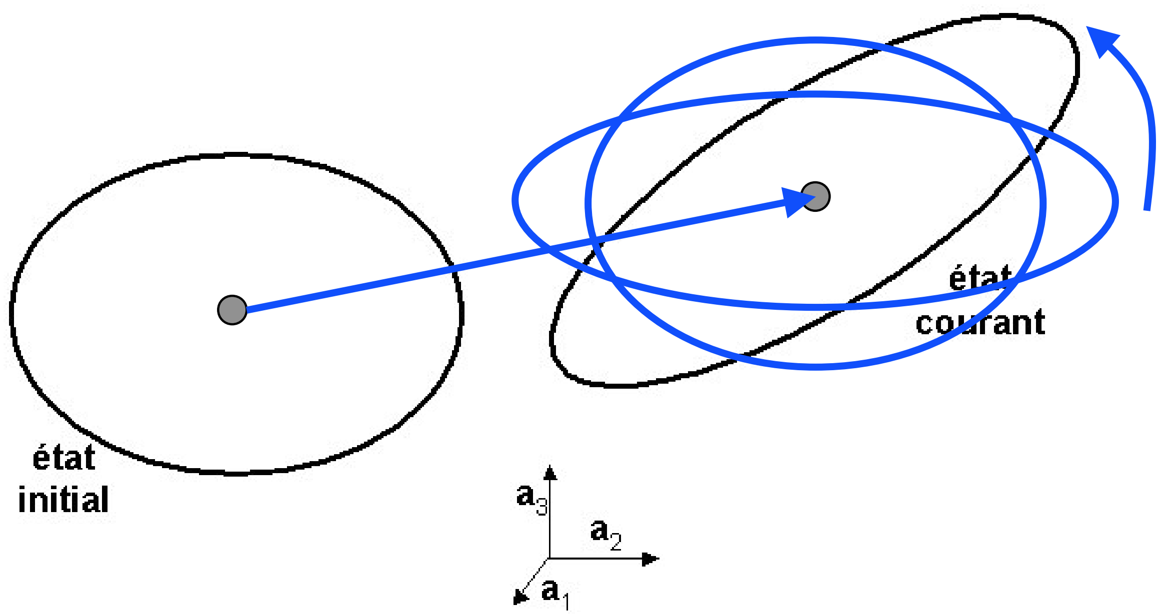
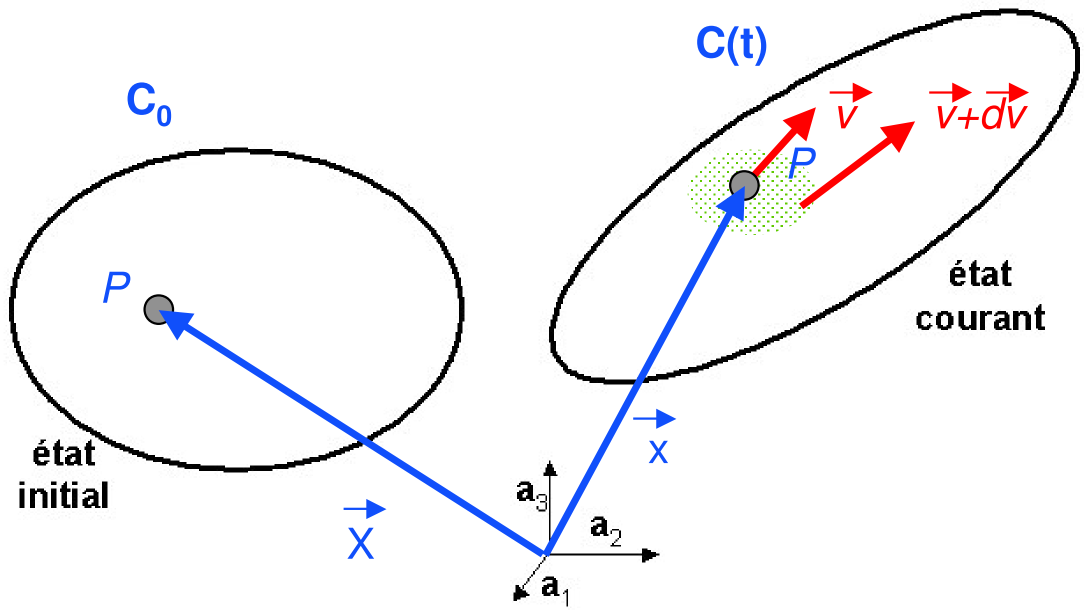
DEFORMATIONS

Comment décrire la transformation de ce solide ?



Il faut utiliser :
- un déplacement de corps solide
- une déformation
- une rotation

DEFORMATIONS



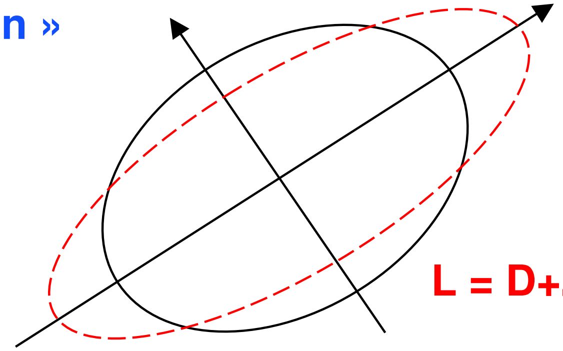
vitesse d'un point : $\vec{v}(\vec{x}, t)$

vitesse autour du point P : $\vec{dv} = \text{grad}_X(\vec{v}).\vec{dX} = \text{grad}_X(\vec{v}).F^{-1}.\vec{dx} = \dot{F}.F^{-1}.\vec{dx}$

Tenseur gradient des vitesses de déplacement : $L = \dot{F}.F^{-1}$

Tenseur « taux de déformation »

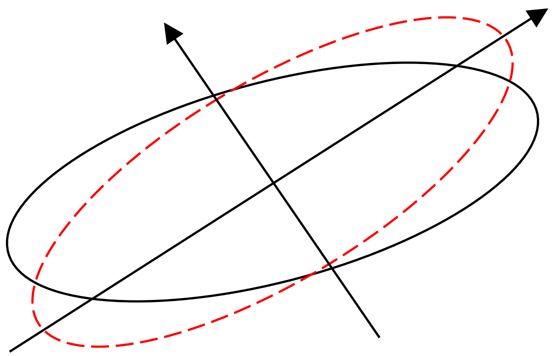
$$D = \tfrac{1}{2}\,(L+L^t)$$



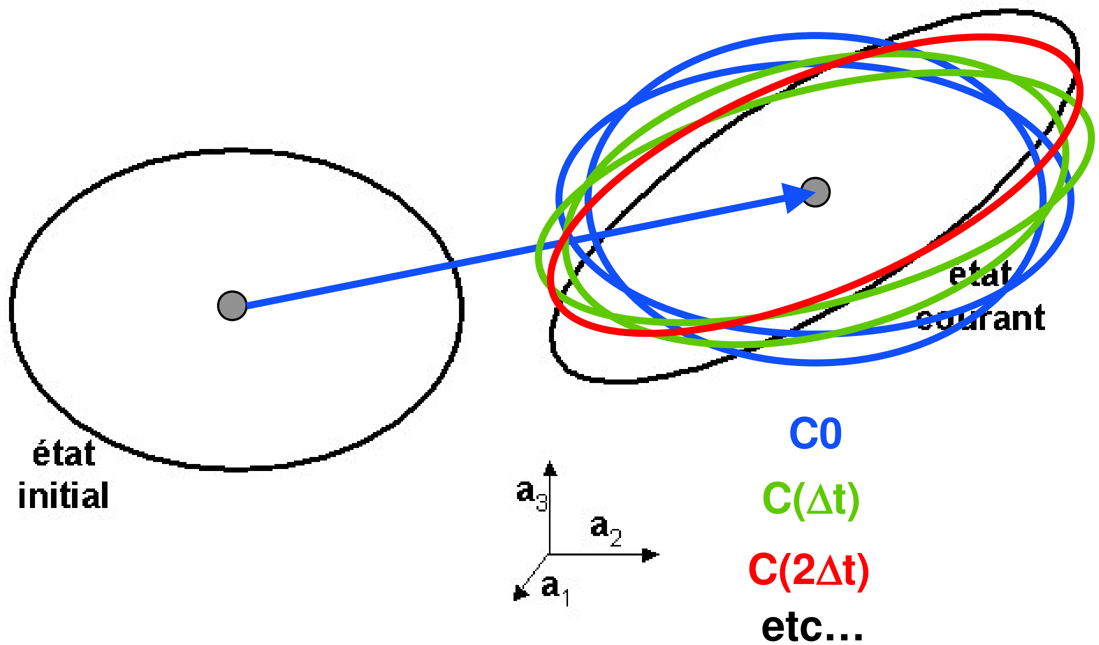
$$L = D+\Omega$$

Tenseur « taux de rotation »

$$\Omega = \tfrac{1}{2}\,(L-L^t)$$



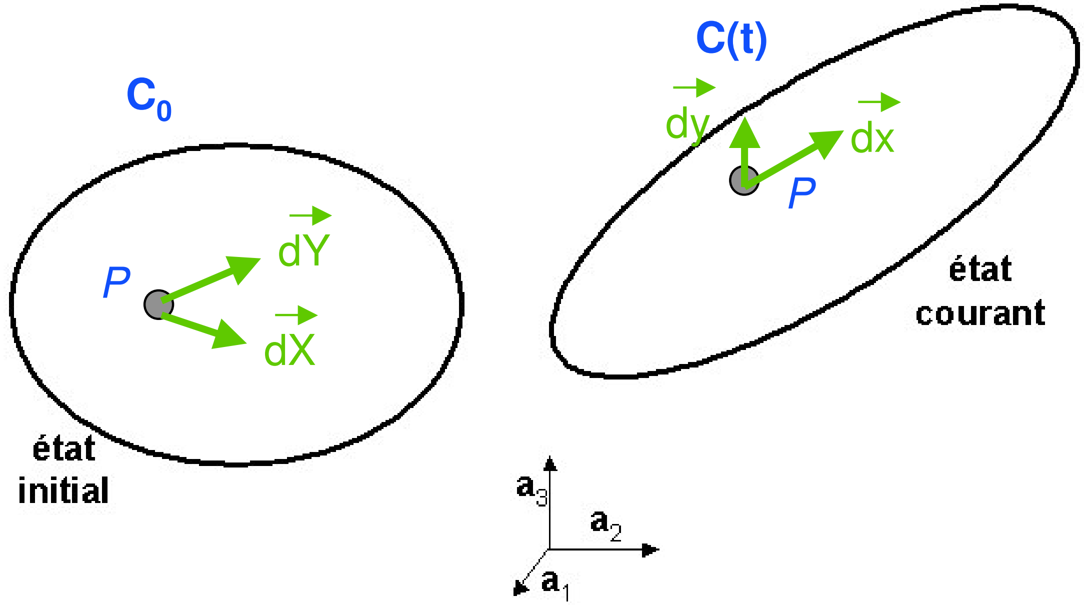
Comment intégrer dans le temps les tenseurs taux de déformation et de rotation ?



La configuration est actualisée à la fin de chaque incrément de temps

Configuration « lagrangienne réactualisée »

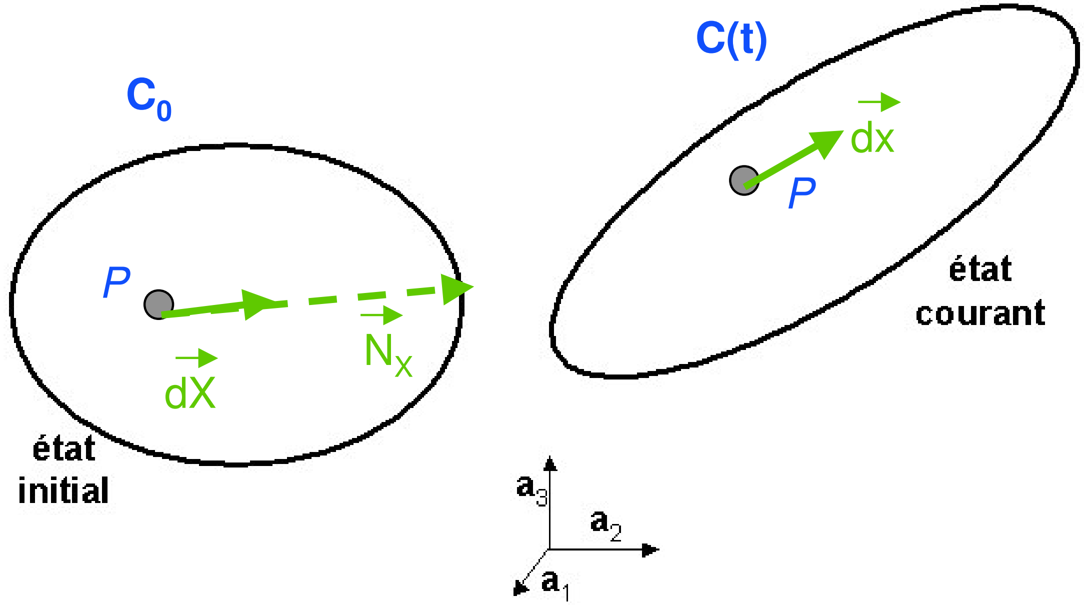
DEFORMATIONS



$$\vec{dx} \cdot \vec{dy} = \vec{dX} \cdot F^t . F \cdot \vec{dY}$$

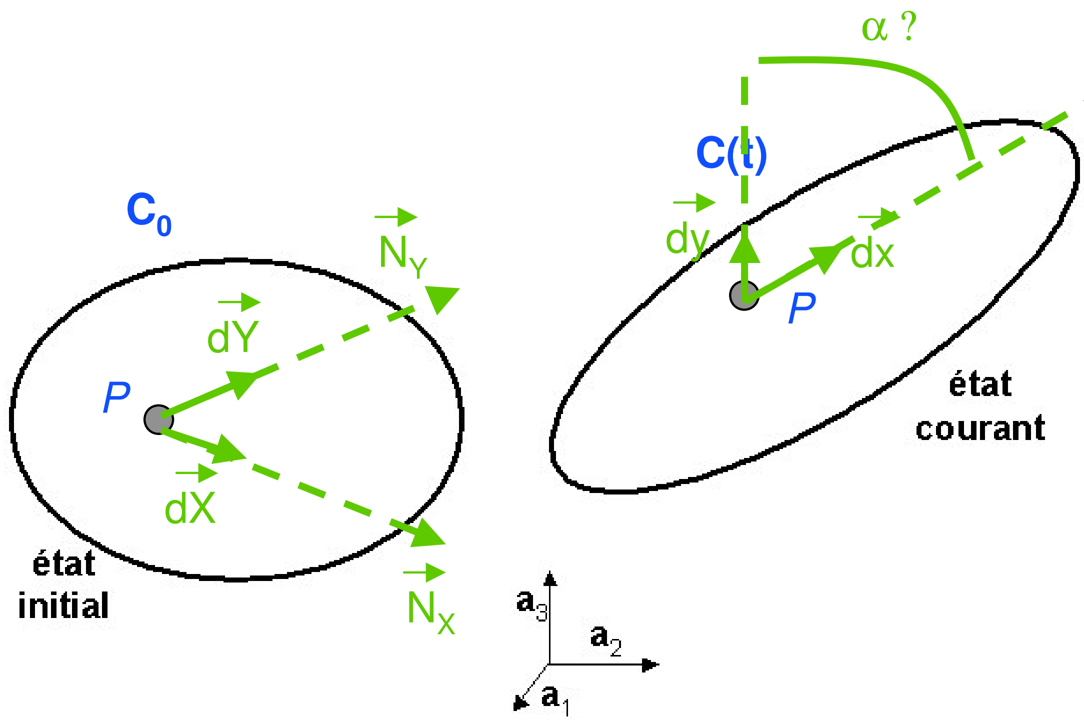
C : tenseur des dilatations

DEFORMATIONS



Dilatation λ (ou changement de longueur) dans la direction $\vec{N_X}$:

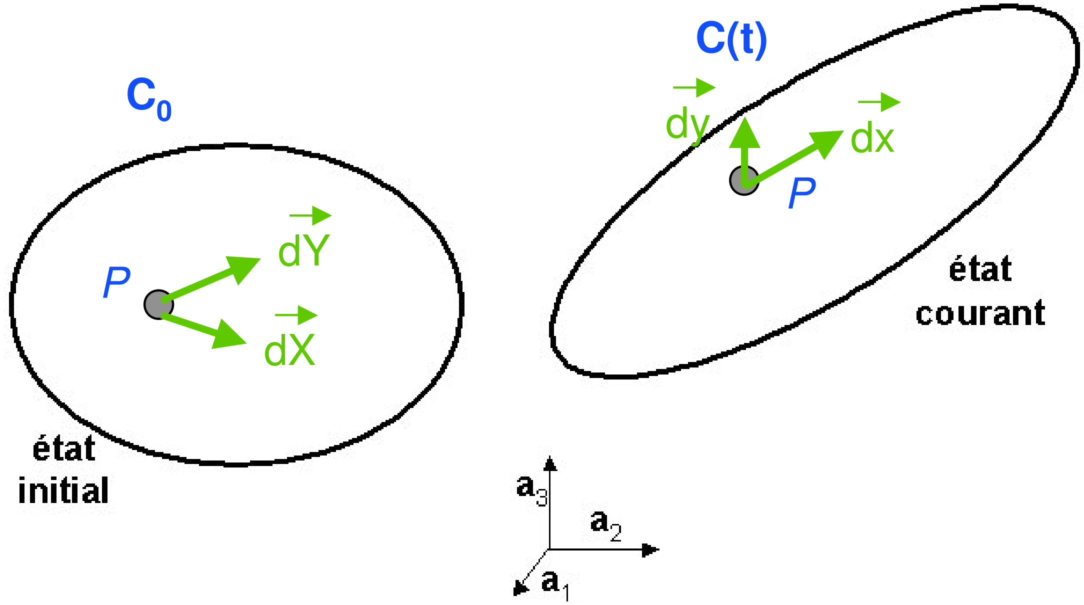
$$\lambda(\vec{N_X}) = \|\vec{dx}\| \,/\, \|\vec{dX}\| = \sqrt{\vec{N_X}.C.\vec{N_X}}$$



Glissement (ou changement d'angle α) entre les directions $\vec{N}_X$ et $\vec{N}_Y$:

$$\cos(\alpha(\vec{N}_X, \vec{N}_y)) = \vec{dx} \cdot \vec{dy} \,/\, ||\vec{dx}||\ ||\vec{dy}|| = \quad \vec{N}_X.C.\vec{N}_Y \,/\, \lambda(\vec{N}_X)\ \lambda(\vec{N}_Y)$$

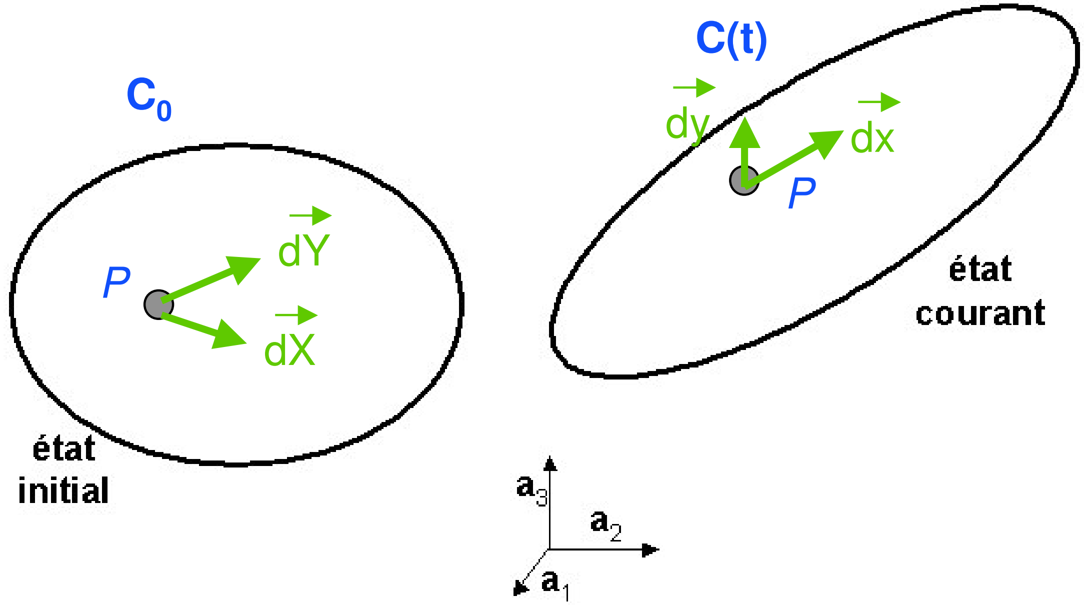
DEFORMATIONS



$$\vec{dx} \cdot \vec{dy} = \vec{dX} \cdot C \cdot \vec{dY} = \vec{dX} \cdot \vec{dY} + 2\vec{dX} \cdot E \cdot \vec{dY}$$

tenseur de Green-Lagrange : $E = \frac{1}{2}(C-I) = \frac{1}{2}(F^tF-I)$

DEFORMATIONS



$$\vec{dx} \cdot \vec{dy} = \vec{dX} \cdot C \cdot \vec{dY} = \vec{dX} \cdot \vec{dY} + 2\vec{dx} \cdot e \cdot \vec{dy}$$

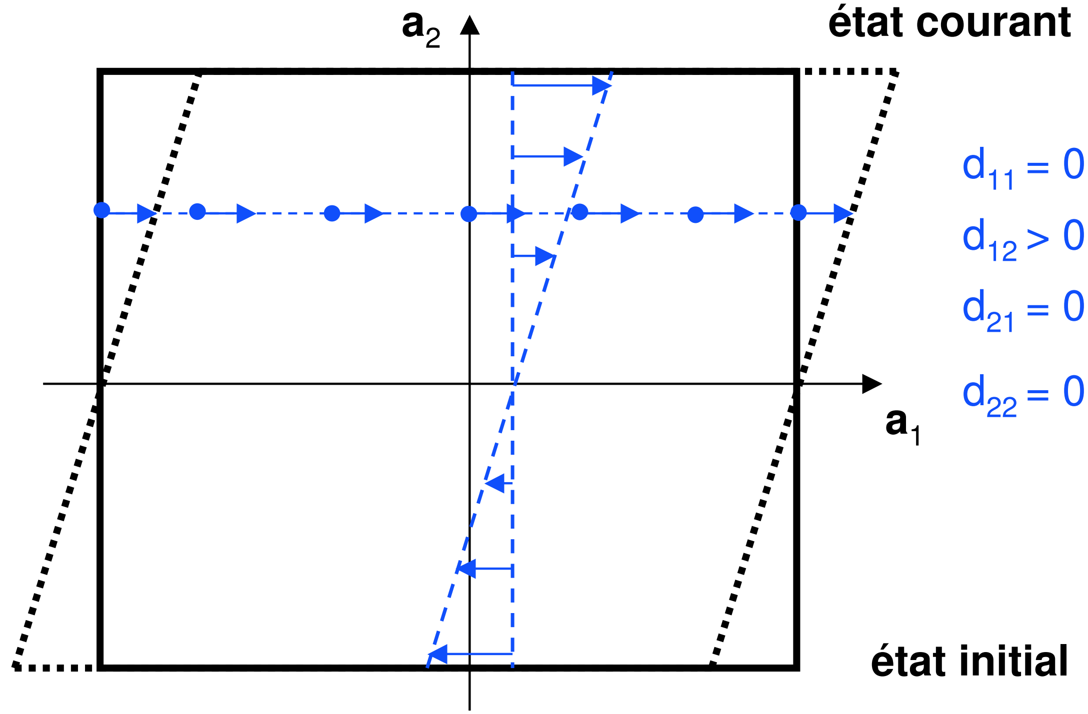
tenseur d'Euler-Almansi : $e = ½ (I-C^{-1}) = ½ (I-F^{-t}F^{-1})$

DEFORMATIONS

$F = I + \mathrm{grad}(\vec{u})$

faibles changements de forme : $F^{-1} \approx I - \mathrm{grad}(\vec{u})$

identification de C_0 et $C(t)$: $\dot{F} \approx \mathrm{grad}_X(\vec{v})$



$d_{11} = 0$

$d_{12} > 0$

$d_{21} = 0$

$d_{22} = 0$

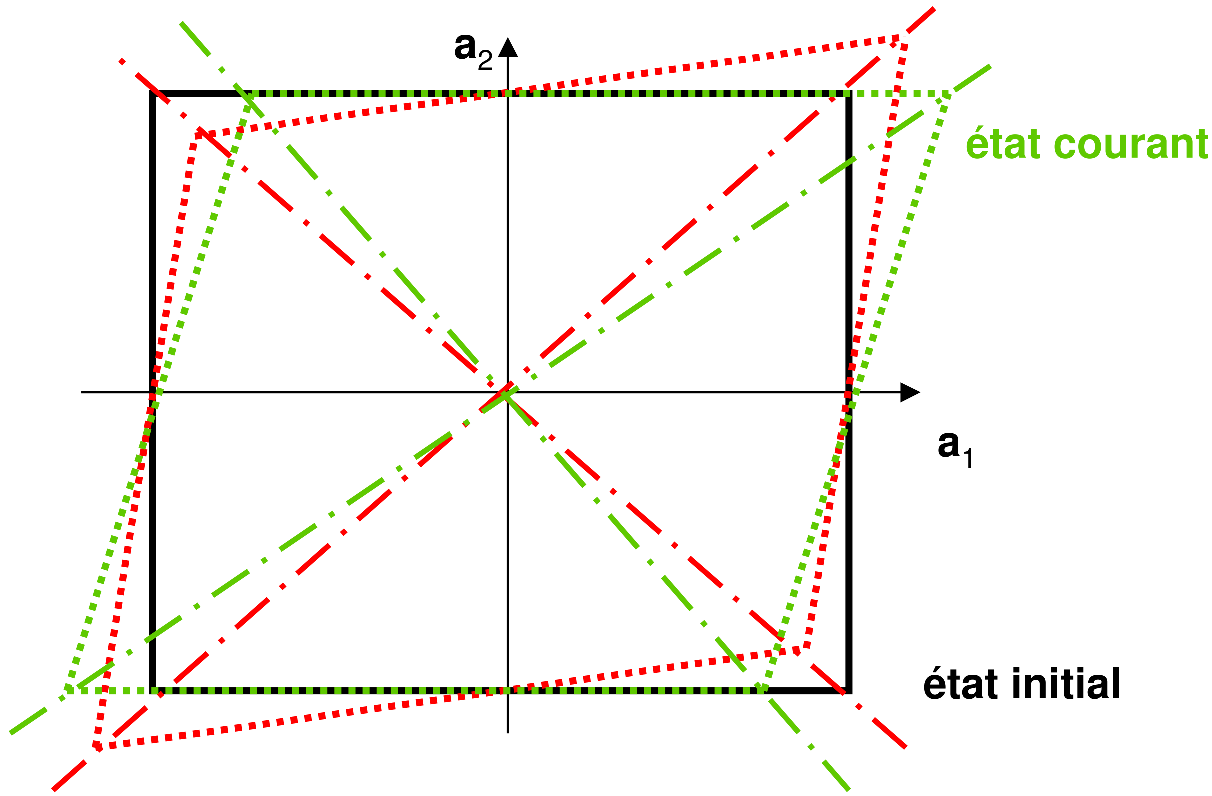
$\Rightarrow$ $L = \mathrm{grad}_X(\vec{v})$ $\Rightarrow$ $d = \mathrm{grad}_X(\vec{u})$ ou $d_{ij} = u_{i,j}$

évolution de la composante u_i du déplacement le long de la direction x_j de l 'espace

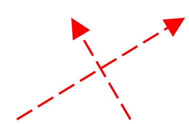
$d = \varepsilon + \omega$ avec

$\varepsilon = \frac{1}{2}(d+d^t)$: tenseur des déformations

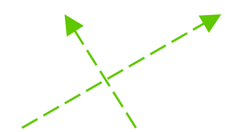
$\omega = \frac{1}{2}(d-d^t)$: tenseur des rotations



Tenseur des déformations
- symétrique
- diagonal dans le repère

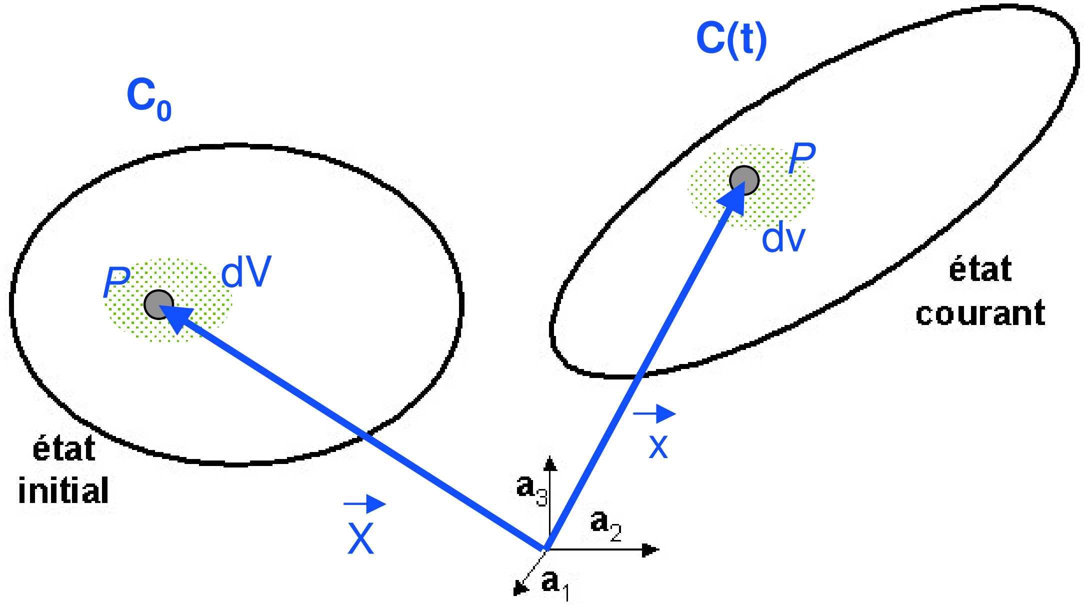


Tenseur des rotations
- antisymétrique
- « rotation » des axes



DEFORMATIONS

$$d = \mathrm{grad}(\vec{u}) \Rightarrow F = I + d$$



$$dv = det(F)dV = \det(I+d)dV \approx (1 + tr(\varepsilon))dV$$

En tout point du solide, la variation de volume est donnée par la trace du tenseur des déformation

Une transformation est caractérisée par
un tenseur gradient des déplacements $d = \varepsilon + \omega$

ε (symétrique) donné est-il toujours le tenseur
de déformation d'une ou de plusieurs transformations ?

$$\Downarrow$$

$$d = \varepsilon + \omega$$

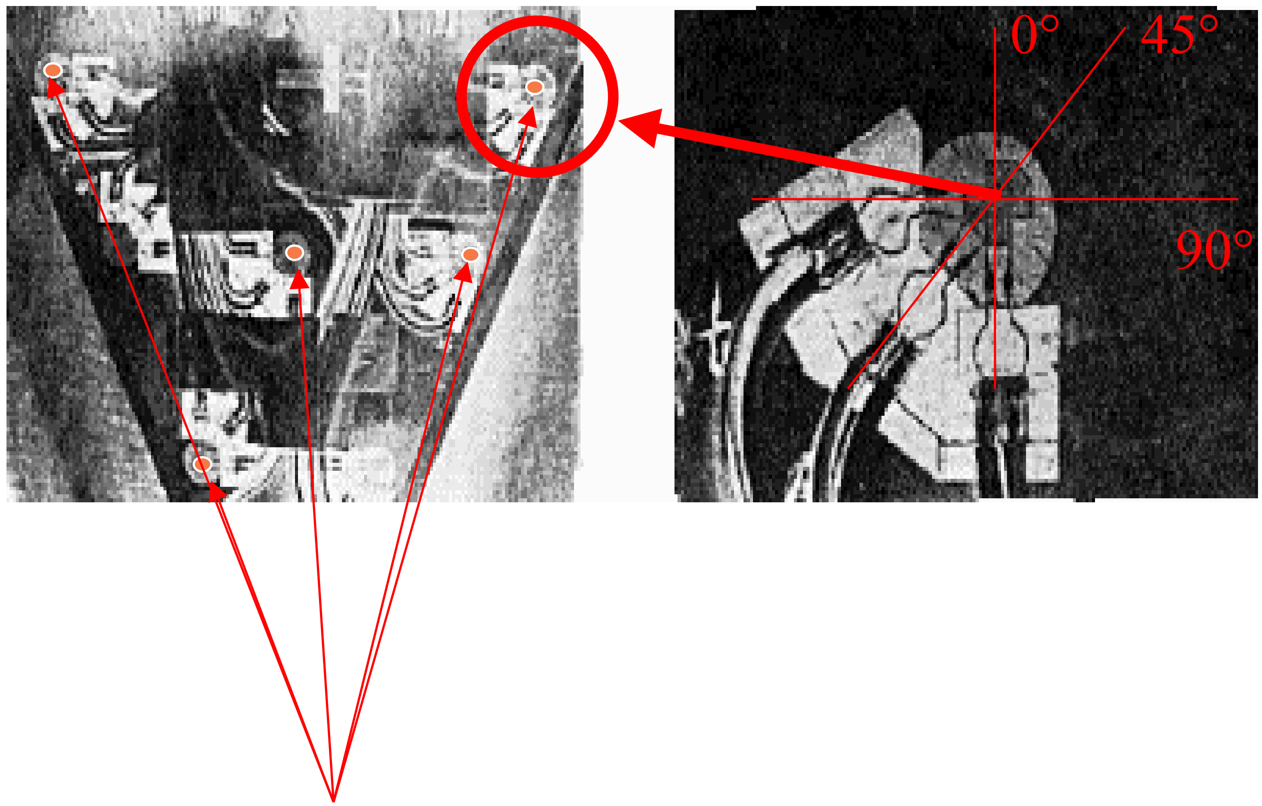
doit être tel que : $d.\vec{dX} = \vec{du}$
où $\vec{du}$ est une différentielle
totale

$$\Downarrow$$

$$\varepsilon_{ki,jl} + \varepsilon_{jl,ik} = \varepsilon_{kj,il} + \varepsilon_{il,kj}$$

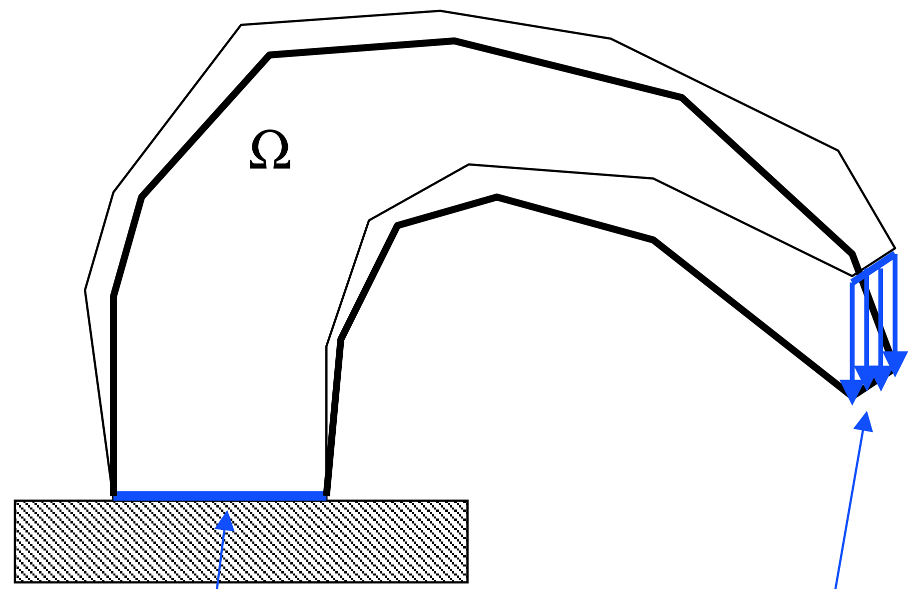
6 équations de compatibilité

DEFORMATIONS



différents points de mesure

DEFORMATIONS



tous les déplacements sont imposés nuls sur cette ligne

le vecteur déplacement est imposé ici (chargement de la structure)

$\partial\Omega_u$

Déformations	
Hypothèse des petites perturbations	
vecteur déplacement : $\vec{u}(\vec{X},t)$	
tenseur des déformations : $\underline{\varepsilon} = \frac{1}{2}(\underline{grad}(\vec{u}) + \underline{grad}(\vec{u})^t)$	
équations de compatibilité : $\varepsilon_{ki,jl} + \varepsilon_{lj,ik} = \varepsilon_{kj,il} + \varepsilon_{li;jk}$	
conditions aux limites : $\vec{u} = \vec{U}$ sur $\partial\Omega_u$	