

Manuel de Référence
Fascicule R5.06 : Dynamique en base modale
Document : R5.06.03

Modélisation des chocs et du frottement en analyse transitoire par recombinaison modale

Résumé :

Ce document décrit les lois physiques de contact avec frottement entre structures et la modélisation qui en est faite dans l'algorithme d'analyse transitoire par recombinaison modale du *Code_Aster* DYNA_TRAN_MODAL [U4.54.03]. Pour les différentes liaisons non-linéaires de contact utilisables, on détaille le calcul des grandeurs définissant les conditions de contact.

Les schémas d'utilisation utilisés sont décrits dans [R5.06.04].

Table des matières

1 Introduction	3
2 Relations de contact entre deux structures.....	3
2.1 Relation de contact unilatéral	3
2.2 Loi de frottement de Coulomb	5
3 Modélisation approchée des relations de contact entre 2 structures par pénalisation	6
3.1 Modèle de force normale de contact	6
3.2 Modèle de force tangentielle de contact.....	7
4 Types de liaisons de contact modélisées	8
4.1 Liaisons entre un nœud et un obstacle indéformable	8
4.1.1 Liaisons de contact nœud sur obstacle plan	8
4.1.2 Liaisons de contact nœud sur obstacle circulaire concave.....	10
4.1.3 Liaisons de contact nœud sur obstacle concave discrétisé par segments	11
4.2 Liaisons entre deux nœuds de deux structures déformables	12
4.2.1 Liaisons de contact plan sur plan	12
4.2.2 Liaisons de contact cercle sur cercle	14
5 Utilisation des forces non-linéaires localisées de choc et frottement en recombinaison modale	15
6 Précision sur l'utilisation des non-linéarités de choc avec frottement.....	15
6.1 Définition du type de liaison de choc	15
6.2 Définition du repère local pour les conditions de contact	16
6.3 Définition des nœuds des liaisons.....	17
6.4 Définition des dimensions caractéristiques des sections	17
6.5 Définition des paramètres de contact.....	17
7 Bibliographie	18

1 Introduction

Les problèmes de choc avec frottement qui intéressent EDF concernent par exemple la modélisation des vibrations de structures tubulaires maintenues par des supports à jeux, ou séparées par des jeux faibles et pouvant ainsi entrer en contact. Les tubes des générateurs de vapeur, les crayons des grappes de commande, les assemblages de combustible sont des exemples de structures dont on souhaite modéliser les vibrations.

La conséquence majeure des vibrations en présence de jeu est d'occasionner des chocs ainsi que du frottement entre la structure et ses appuis ou entre les structures d'où des risques d'usure. Ce document décrit le type de non-linéarités introduites par la présence de ces jeux, ainsi que la modélisation utilisée pour les prendre en compte dans l'algorithme de recombinaison modale.

2 Relations de contact entre deux structures

Deux relations régissent le contact entre deux structures :

- la relation de contact unilatéral qui exprime la non-interpénétrabilité entre les corps solides,
- la relation de frottement qui régit la variation des efforts tangentiels dans le contact. On retiendra pour les présents développements une relation simple : la loi de frottement de Coulomb.

2.1 Relation de contact unilatéral

Soient deux structures Ω_1 et Ω_2 . On note $d_N^{1/2}$ la distance normale entre les structures, $F_N^{1/2}$ la force de réaction normale de Ω_1 sur Ω_2 .

La loi de l'action et de la réaction impose :

$$F_N^{2/1} = -F_N^{1/2} \quad \text{éq 2.1-1}$$

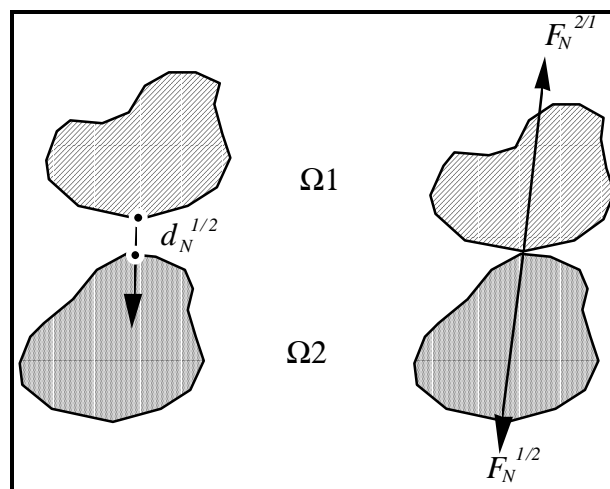


Figure 2.1-a : Distance normale et réaction normale

Les conditions de contact unilatéral, encore appelées conditions de Signorini [bib5], s'expriment de la façon suivante :

$$d_N^{1/2} \geq 0, \quad F_N^{1/2} \geq 0, \quad d_N^{1/2} \cdot F_N^{1/2} = 0 \quad \text{et} \quad F_N^{2/1} = -F_N^{1/2} \quad \text{éq 2.1-2}$$

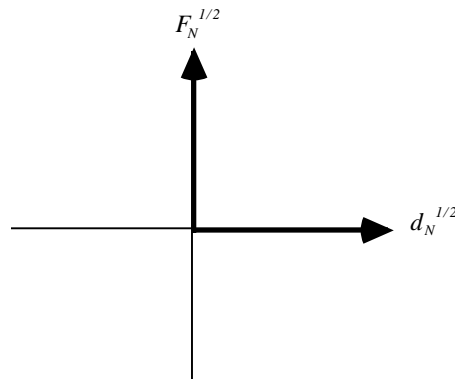


Figure 2.1-b : Graphe de la relation de contact unilatéral

Ce graphe traduit une relation force-déplacement qui n'est pas différentiable. Il n'est donc pas utilisable de façon simple dans un algorithme de calcul dynamique.

Si on restreint l'étude au cas d'une structure tubulaire en présence d'un support indéformable, on note d_n ($d_n = d_N^{1/2}$) la distance normale au support, et F_n la réaction de ce dernier (attention ! $F_n = F_N^{2/1} = -F_N^{1/2}$ voir schéma ci-dessous).

L'expression des conditions de contact normal, exprimant la limitation des déplacements due au support vaut :

$$d_n \geq 0, \quad F_n \leq 0, \quad d_n \cdot F_n = 0$$

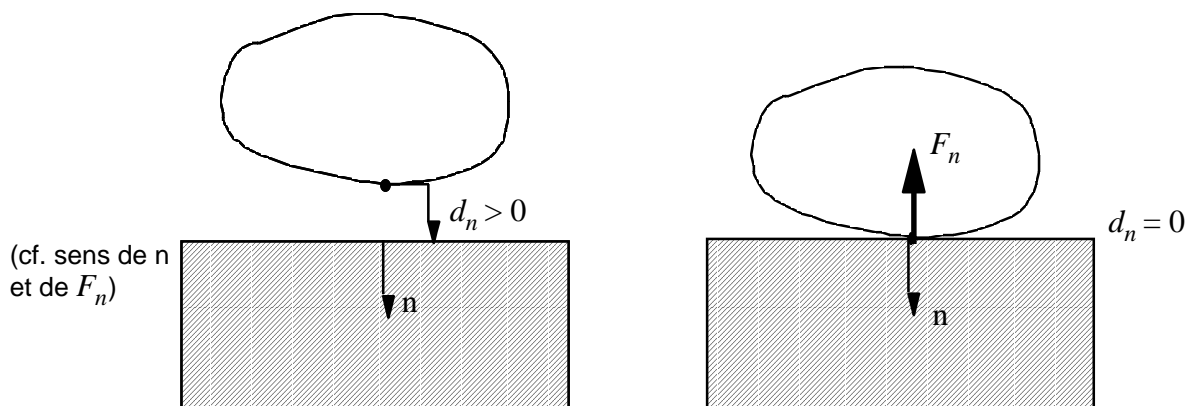


Figure 2.1-c : Distance normale et réaction normale entre une structure et un support

2.2 Loi de frottement de Coulomb

La loi de Coulomb exprime une limitation de l'effort tangentiel $\mathbf{F}_T^{1/2}$ de réaction tangentielle de Ω_1 sur Ω_2 . Soit $\dot{\mathbf{u}}_T^{1/2}$ la vitesse relative de Ω_1 par rapport à Ω_2 en un point de contact et soit μ le coefficient de frottement de Coulomb, on a [bib5] :

$$s = \|\mathbf{F}_T^{1/2}\| - \mu \cdot F_N^{1/2} \leq 0, \quad \exists \lambda \quad \dot{\mathbf{u}}_T^{1/2} = \lambda \mathbf{F}_T^{1/2}, \quad \lambda \leq 0, \quad \lambda \cdot s = 0 \quad \text{éq 2.2-1}$$

et la loi de l'action et de la réaction :

$$\mathbf{F}_T^{2/1} = -\mathbf{F}_T^{1/2} \quad \text{éq 2.2-2}$$

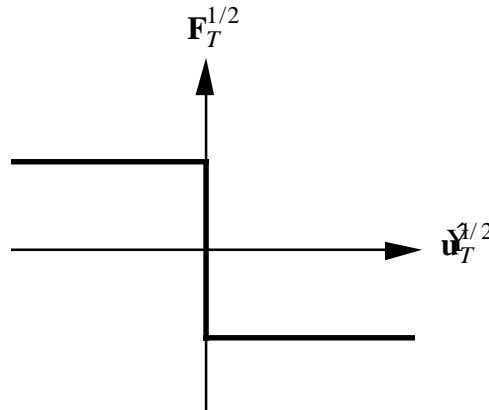


Figure 2.2-a : Graphe de la loi de frottement de Coulomb

Le graphe de la loi de Coulomb est lui aussi non différentiable et n'est donc pas simple à utiliser dans un algorithme dynamique.

Si on restreint l'étude au cas d'une structure tubulaire en présence d'un support indéformable, seul l'effort tangentiel $\mathbf{F}_T^{2/1} = \mathbf{F}_T$ est utilisé, la loi de frottement s'exprime de la façon suivante :

$$s = \|\mathbf{F}_T\| - \mu \cdot F_n \leq 0, \quad \exists \lambda \quad \dot{\mathbf{u}}_T = \lambda \mathbf{F}_T, \quad \lambda \leq 0, \quad \lambda \cdot s = 0$$

3 Modélisation approchée des relations de contact entre 2 structures par pénalisation

3.1 Modèle de force normale de contact

Le principe de la pénalisation appliqué au graphe de la figure [Figure 2.1-b] consiste à introduire une relation univoque $F_N^{1/2} = f_\varepsilon(d_N^{1/2})$ au moyen d'un paramètre ε . Le graphe de f_ε doit tendre vers le graphe de Signorini lorsque ε tend vers zéro [bib6].

Une des possibilités consiste à proposer une relation linéaire entre $d_N^{1/2}$ et $F_N^{1/2}$:

$$F_N^{1/2} = -\frac{1}{\varepsilon} d_N^{1/2} \quad \text{si } d_N^{1/2} \leq 0 ; \quad F_N^{1/2} = 0 \quad \text{sinon} \quad \text{éq 3.1-1}$$

Si l'on note $K_N = \frac{1}{\varepsilon}$ appelée communément "**raideur de choc**", on retrouve la relation classique, modélisant un choc élastique :

$$F_N^{1/2} = -K_N \cdot d_N^{1/2} \quad \text{éq 3.1-2}$$

Le graphe approché de la loi de contact avec pénalisation est le suivant :

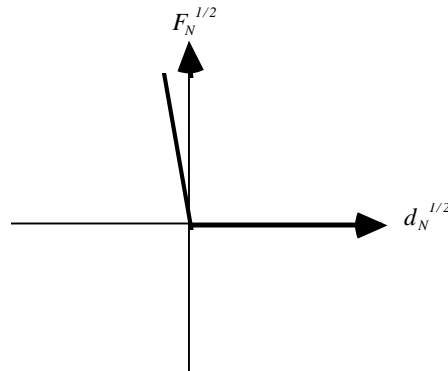


Figure 3.1-a : Graphe de la relation de contact unilatéral approchée par pénalisation

Pour tenir compte d'une éventuelle perte d'énergie dans le choc, on introduit un "amortissement de choc" C_N . L'expression de la force normale de contact s'exprime alors par :

$$F_N^{1/2} = -K_N \cdot d_N^{1/2} - C_N \cdot \dot{u}_N^{1/2} \quad \text{éq 3.1-3}$$

où $\dot{u}_N^{1/2}$ est la vitesse normale relative de Ω_1 par rapport à Ω_2 . Pour respecter la relation de Signorini (pas d'adhérence en contact), on doit par contre vérifier a posteriori que $F_N^{1/2}$ est positive ou nulle. On ne prendra donc que la partie positive $\langle \cdot \rangle^+$ de l'expression [éq 3.1-3] :

$$\begin{aligned}\langle x \rangle^+ &= x \quad \text{si } x \geq 0 \\ \langle x \rangle^+ &= 0 \quad \text{si } x < 0\end{aligned}$$

La relation complète donnant la force normale de contact qui est retenue pour l'algorithme est la suivante:

$$\text{si } d_N^{1/2} \leq 0 \quad F_N^{1/2} = \langle -K_N \cdot d_N^{1/2} - C_N \cdot \dot{u}_N^{1/2} \rangle^+, \quad F_N^{2/1} = -F_N^{1/2}$$

$$\text{sinon } F_N^{2/1} = F_N^{1/2} = 0. \quad \text{éq 3.1-4}$$

3.2 Modèle de force tangentielle de contact

Le graphe décrivant la force tangentielle avec loi de Coulomb est non-différentiable pour la phase d'adhérence ($\dot{\mathbf{u}}_T^{1/2} = 0$). On introduit donc une relation univoque liant le déplacement tangentiel relatif $\mathbf{d}_T^{1/2}$ et la force tangentielle $\mathbf{F}_T^{1/2} = f_\xi(\mathbf{d}_T^{1/2})$ au moyen d'un paramètre ξ . Le graphe de f_ξ doit tendre vers le graphe de Coulomb lorsque ξ tend vers zéro [bib6].

Une des possibilités consiste à écrire une relation linéaire entre $\mathbf{d}_T^{1/2}$ et $\mathbf{F}_T^{1/2}$:

$$\mathbf{F}_T^{1/2} - \mathbf{F}_T^{1/2\ 0} = -\frac{1}{\xi} \cdot (\mathbf{d}_T^{1/2} - \mathbf{d}_T^{1/2\ 0}) \quad \text{éq 3.2-1}$$

Si l'on introduit une "raideur tangentielle" $K_T = \frac{1}{\xi}$, on obtient la relation :

$$\mathbf{F}_T^{1/2} = \mathbf{F}_T^{1/2\ 0} - K_T \cdot (\mathbf{d}_T^{1/2} - \mathbf{d}_T^{1/2\ 0}) \quad \text{éq 3.2-2}$$

Pour des raisons numériques, liées à la dissipation de vibrations parasites [bib7] en phase d'adhérence, on est amené à ajouter un "amortissement tangentiel" C_T dans l'expression de la force tangentielle. Son expression finale est :

$$\mathbf{F}_T^{1/2} = \mathbf{F}_T^{1/2\ 0} - K_T \cdot (\mathbf{d}_T^{1/2} - \mathbf{d}_T^{1/2\ 0}) - C_T \cdot \dot{\mathbf{u}}_T^{1/2}, \quad \mathbf{F}_T^{2/1} = -\mathbf{F}_T^{1/2} \quad \text{éq 3.2-3}$$

Il faut de plus que cette force vérifie le critère de Coulomb, soit :

$$\|\mathbf{F}_T^{1/2}\| \leq \mu \cdot F_N^{1/2} \text{ sinon on applique } \mathbf{F}_T^{1/2} = -\mu \cdot F_N^{1/2} \cdot \frac{\dot{\mathbf{u}}_T^{1/2}}{\|\dot{\mathbf{u}}_T^{1/2}\|}, \quad \mathbf{F}_T^{2/1} = -\mathbf{F}_T^{1/2} \quad \text{éq 3.2-4}$$

Le graphe approché de la loi de frottement de Coulomb modélisée par pénalisation est le suivant :

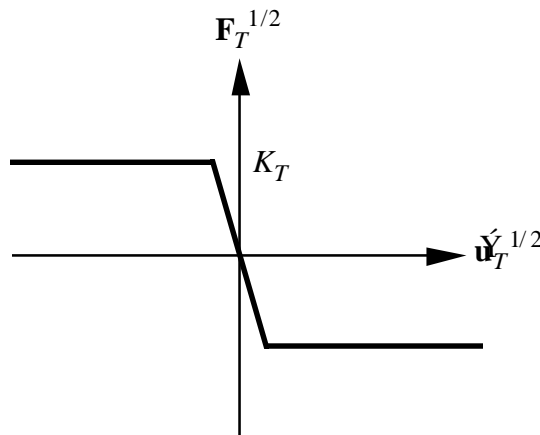


Figure 3.2-a : Graphe de la loi de frottement approchée par pénalisation

4 Types de liaisons de contact modélisées

Comme il a été précisé au paragraphe [§2.2], les développements présentés ici concernent la mise en oeuvre de liaisons non-linéaires avec contact unilatéral et frottement entre 1 nœud et un obstacle ou entre 2 nœuds donnés.

Les nœuds en contact sont supposés appartenir à deux structures élancées de type poutre ou à une poutre et un obstacle indéformable. Les nœuds sur lesquels va porter la condition de contact sont supposés portés par la ligne moyenne des poutres.

4.1 Liaisons entre un nœud et un obstacle indéformable

4.1.1 Liaisons de contact nœud sur obstacle plan

On considère une structure élancée représentée par des éléments de type poutre. Son déplacement est limité en un point par la présence d'un obstacle constitué de deux demi-plans infinis dans la direction Y (voir [Figure 4.1.1-a]).

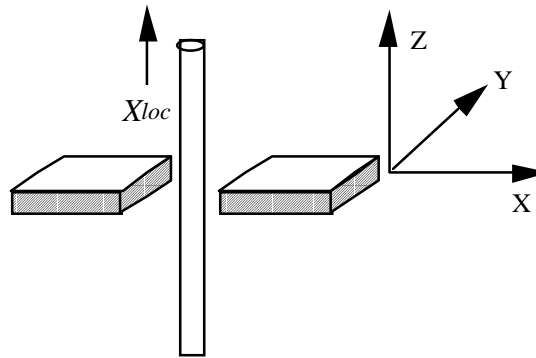


Figure 4.1.1-a : Structures élancées avec contact nœud sur plan

Pour analyser les conditions de contact, on se place dans le repère perpendiculaire à l'axe X_{loc} , direction de la fibre neutre ou d'une génératrice de la poutre. Soit NO1, le nœud de la liaison considérée sur la poutre, la géométrie de la liaison contact nœud sur plan (appelée `PLAN_Y` dans le `Code_Aster` [bib3]) est décrite sur la figure ci-dessous.

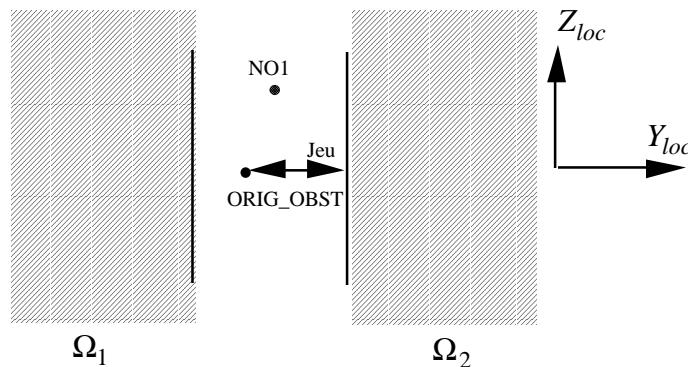


Figure 4.1.1-b : Géométrie de la liaison nœud sur plan obstacle

Soient $\begin{Bmatrix} Y_{loc} \\ Z_{loc} \end{Bmatrix}$ les coordonnées du NŒUD NO1 dans le repère (Y_{loc}, Z_{loc}) , l'origine de ce repère est le point ORIG_OBST.

La distance normale d_N dans ce cas, en négligeant les rotations des sections s'exprime alors par :

$$d_N = -|Y_{loc}| + \text{jeu} \quad \text{éq 4.1.1-1}$$

Le contact dans cette liaison est sensé avoir lieu quel que soit le décalage en Z_{loc} entre les deux structures.

Le vecteur normal \mathbf{n} dans le repère (Y_{loc}, Z_{loc}) a pour composantes :

$$\mathbf{n} = \begin{Bmatrix} \text{signe}(Y_{loc}) \\ 0 \end{Bmatrix} \quad \text{éq 4.1.1-2}$$

Les autres quantités \dot{u}_N , F_N , \dot{u}_T , \mathbf{F}_T sont calculées de façon générale comme précisé au [§3].

4.1.2 Liaisons de contact nœud sur obstacle circulaire concave

On considère une structure élancée, représentée par des éléments de type poutre. Son déplacement est limité en un point par la présence d'un obstacle constitué d'un plan infini percé d'un trou circulaire (voir figure ci-dessous).

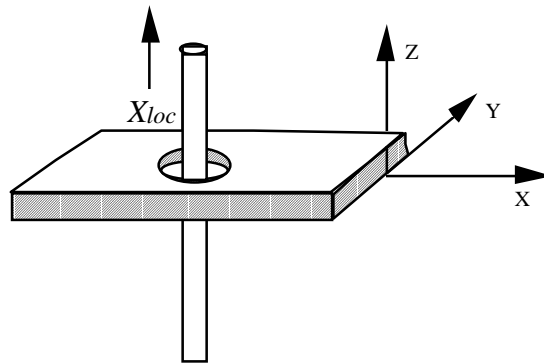


Figure 4.1.2-a : Structures élancées avec contact nœud sur obstacle circulaire

Pour analyser les conditions de contact, on se place dans le repère perpendiculaire à l'axe X_{loc} , direction de la fibre neutre ou d'une génératrice de la poutre. Soient NO1, le nœud de la liaison considérée, la géométrie de la liaison de contact nœud sur cercle (appelée CERCLE dans le Code_Aster [bib3]) est décrite sur la figure ci-dessous.

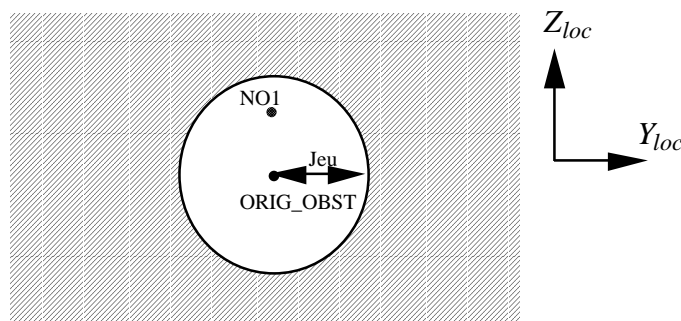


Figure 4.1.2-b : Géométrie de la liaison nœud obstacle circulaire

Soient $\begin{Bmatrix} Y_{loc} \\ Z_{loc} \end{Bmatrix}$ les coordonnées du NŒUD NO1 dans le repère (Y_{loc}, Z_{loc}) , d'origine ORIG_OBST.

La distance normale d_N , en négligeant les rotations des sections s'exprime alors par :

$$d_N = -\sqrt{(Y_{loc} - Y_{ORIG_{obst}})^2 + (Z_{loc} - Z_{ORIG_{obst}})^2} + jeu$$

On pose comme vecteur normal \mathbf{n} le vecteur :

$$\mathbf{n} = \frac{ORIG_{obst} - NŒUD1}{\|ORIG_{obst} - NŒUD1\|}$$

jeu est une distance strictement positive.

Les autres quantités \dot{u}_N , F_N , \dot{u}_T , \mathbf{F}_T sont calculées de façon générale comme précisé au [§3].

4.1.3 Liaisons de contact nœud sur obstacle concave discrétisé par segments

On considère une structure élancée, représentée par des éléments de type poutre. Son déplacement est limité en un point par la présence d'un obstacle constitué d'un plan infini percé d'un trou de forme concave quelconque pouvant être discrétisée en coordonnées polaires par segments (voir figure ci-dessous).

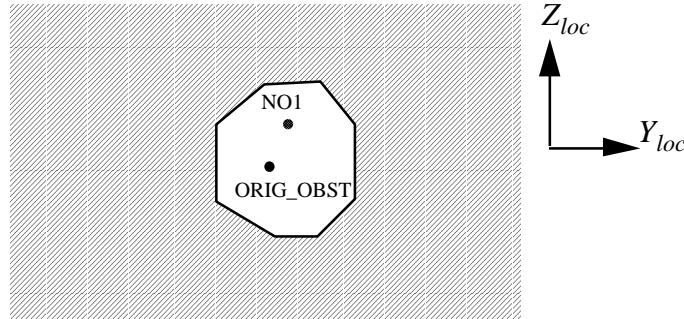
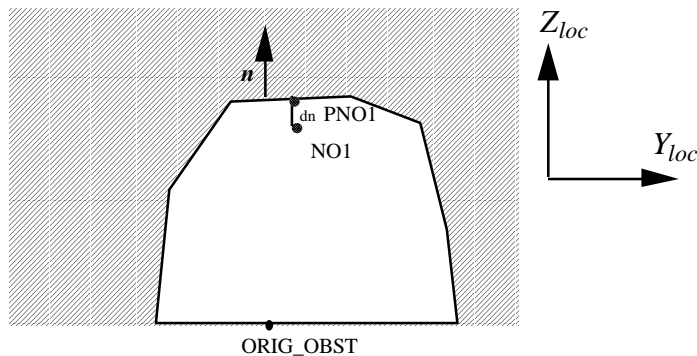


Figure 4.1.3-a : Géométrie de la liaison nœud sur obstacle concave discrétisé

Soient $\begin{Bmatrix} Y_{loc} \\ Z_{loc} \end{Bmatrix}$ les coordonnées du nœud NO1 dans le repère (Y_{loc}, Z_{loc}) , d'origine ORIG_OBST.

On recherche la facette de contact la plus proche du nœud NO1 , le vecteur normal \mathbf{n} est défini comme le vecteur orthogonal direct à la facette :



Soit PNO1 la projection du nœud NO1 sur la facette, la distance normale d_N dans ce cas vaut :

$$d_N = (\text{NO1} - \text{PNO1}) \cdot \mathbf{n}$$

Les autres quantités \dot{u}_N , F_N , \dot{u}_T , \mathbf{F}_T sont calculées de façon générale comme précisé au [§3].

4.2 Liaisons entre deux nœuds de deux structures déformables

4.2.1 Liaisons de contact plan sur plan

Les contacts entre assemblages combustible, au niveau des grilles de mélange, constituent un exemple de contact plan sur plan (voir [Figure 4.2.1-a]).

On considère donc deux structures élancées, pouvant être modélisées par des poutres de section rectangulaire au niveau des zones de contact.

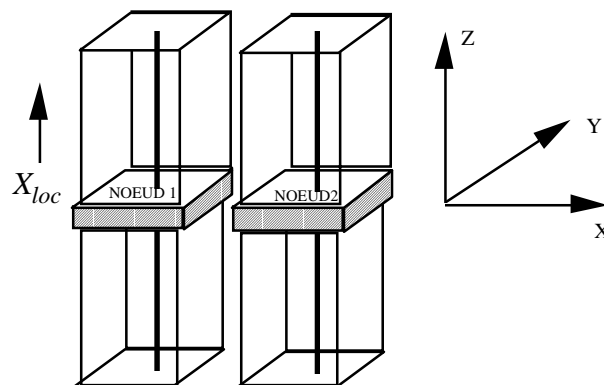


Figure 4.2.1-a : Structures élancées avec contact plan sur plan

Pour analyser les conditions de contact, on se place dans le repère perpendiculaire à l'axe X_{loc} , direction de la fibre neutre des poutres. Soient NO1 et NO2, les deux nœuds de la liaison considérée, la géométrie de la liaison contact plan sur plan (appelée BI_PLAN_Y dans le Code_Aster [bib3]) est décrite sur la figure ci-dessous.

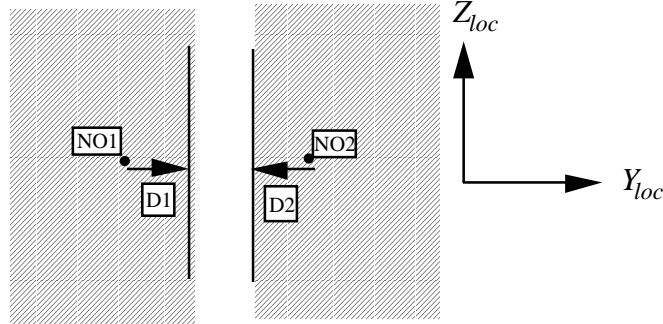


Figure 4.2.1-b : Géométrie de la liaison plan sur plan

Soient $\begin{Bmatrix} Y_{loc}^i \\ Z_{loc}^i \end{Bmatrix}$ les coordonnées du Nœud_i dans le repère (Y_{loc}, Z_{loc}) , d'origine ORIG_OBST (ORIG_OBST peut être fourni par l'utilisateur, par défaut ORIG_OBST est choisi comme le milieu des nœuds NO1, NO2).

La distance normale $d_N^{1/2}$ dans ce cas, en négligeant les rotations des sections s'exprime alors par :

$$d_N^{1/2} = |Y_{loc}^1 - Y_{loc}^2| - D_1 - D_2 \quad \text{éq 4.2.1-1}$$

D_1 et D_2 sont des distances strictement positives.

Le contact dans cette liaison est sensé avoir lieu quel que soit le décalage en Z_{loc} entre les deux structures.

Le vecteur normal $\mathbf{n}^{1/2}$ dans le repère (Y_{loc}, Z_{loc}) a pour composantes :

$$\mathbf{n}^{1/2} = \begin{Bmatrix} \text{signe}(Y_{loc}^2 - Y_{loc}^1) \\ 0 \end{Bmatrix} \quad \text{éq 4.2.1-2}$$

Les autres quantités $\dot{u}_N^{1/2}$, $F_N^{1/2}$, $\dot{\mathbf{u}}_T^{1/2}$, $\mathbf{F}_T^{1/2}$ sont calculées de façon générale [§ 2.4].

4.2.2 Liaisons de contact cercle sur cercle

Si l'on considère maintenant deux cylindres de section circulaire, modélisés par des éléments de poutre. La liaison de contact entre deux nœuds des lignes moyennes est supposée avoir lieu entre deux cercles comme le montre la figure suivante :

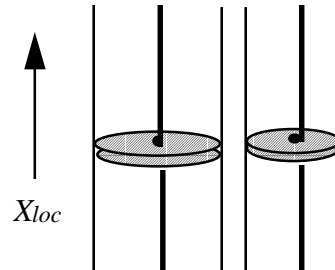


Figure 4.2.2-a : Structures élancées avec contact cercle sur cercle

On se place dans le repère perpendiculaire à l'axe X_{loc} parallèle à une génératrice des cylindres. Soient NŒUD1 et NŒUD2, les deux nœuds de la liaison considérée, la géométrie de la liaison contact cercle sur cercle (appelée BI_CERCLE dans le Code_Aster [bib3]) est décrite sur la géométrie ci-dessous :

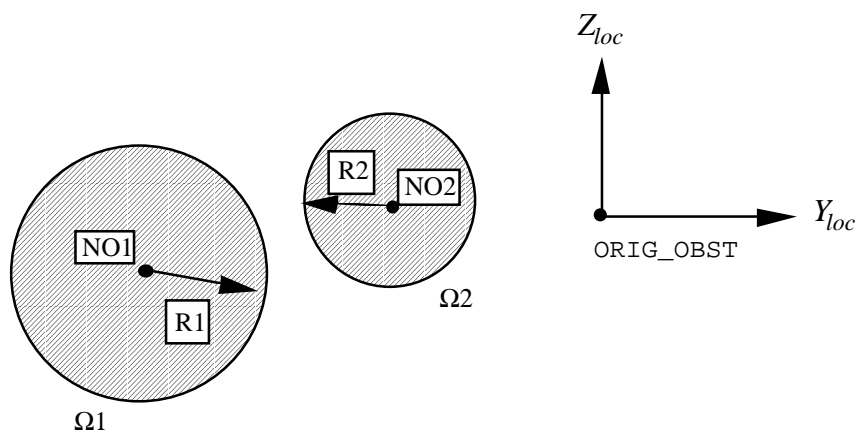


Figure 4.2.2-b : Géométrie de la liaison cercle sur cercle

La distance normale $d_N^{1/2}$ a pour expression :

$$d_N^{1/2} = \sqrt{(Y_{loc}^1 - Y_{loc}^2)^2 + (Z_{loc}^1 - Z_{loc}^2)^2} - R_1 - R_2$$

On pose comme vecteur normal de Ω_1 vers Ω_2 le vecteur :

$$\mathbf{n}^{1/2} = \frac{\mathbf{NŒUD2} - \mathbf{NŒUD1}}{\|\mathbf{NŒUD2} - \mathbf{NŒUD1}\|}$$

5 Utilisation des forces non-linéaires localisées de choc et frottement en recombinaison modale

Les forces non-linéaires exprimées ci-dessus sont des fonctions explicites de la position et de la vitesse des nœuds sur lesquels portent les conditions de contact.

On choisit d'utiliser la technique de pseudo-forces pour résoudre le problème dynamique projeté. Si le système dynamique direct s'écrit :

$$\mathbf{M}\ddot{\mathbf{X}}_t + \mathbf{C}\dot{\mathbf{X}}_t + \mathbf{K}\mathbf{X}_t = \mathbf{F}_{ext}(t) + \mathbf{F}_{choc}(\mathbf{X}_t, \dot{\mathbf{X}}_t)$$

La technique de pseudo-forces consiste à projeter sur la base du système linéaire et à maintenir les forces non-linéaires au second membre.

Le système dynamique projeté prend la forme :

$$\Phi^t \mathbf{M} \Phi \ddot{\eta}_t + \Phi^t \mathbf{C} \Phi \dot{\eta}_t + \Phi^t \mathbf{K} \Phi \eta_t = \Phi^t \mathbf{F}_{ext}(t) + \Phi^t \mathbf{F}_{choc}(\Phi \eta_t, \Phi \dot{\eta}_t)$$

Le problème projeté est intégré numériquement par un schéma explicite.

6 Précision sur l'utilisation des non-linéarités de choc avec frottement

Les non-linéarités de choc entre une structure et un obstacle ou entre deux structures ont été introduites dans les algorithmes de recombinaison modale du *Code_Aster* : un algorithme d'Euler d'ordre 1 et de Devogelaere d'ordre 4 [bib4] [R5.06.04].

Ces algorithmes sont utilisés par l'opérateur `DYNA_TRAN_MODAL` [bib1], [U4.54.03]. Le type de liaison de choc entre les deux nœuds est précisé par une commande spécifique : `DEFI_OBSTACLE` [U4.21.07].

6.1 Définition du type de liaison de choc

Le type de liaison de choc est une notion générique, qui ne comporte aucune information physique comme une distance ou dimension quelconque. Le type de liaison précise simplement la forme géométrique de la liaison considérée.

Les types de liaison avec choc à deux nœuds acceptés par la commande `DEFI_OBSTACLE` sont décrits par les mots clé suivants :

`PLAN_Y`, `PLAN_Z` ou `CERCLE`

`BI_PLAN_Y`, `BI_PLAN_Z` ou `BI_CERCLE` (voir figure ci-dessous).

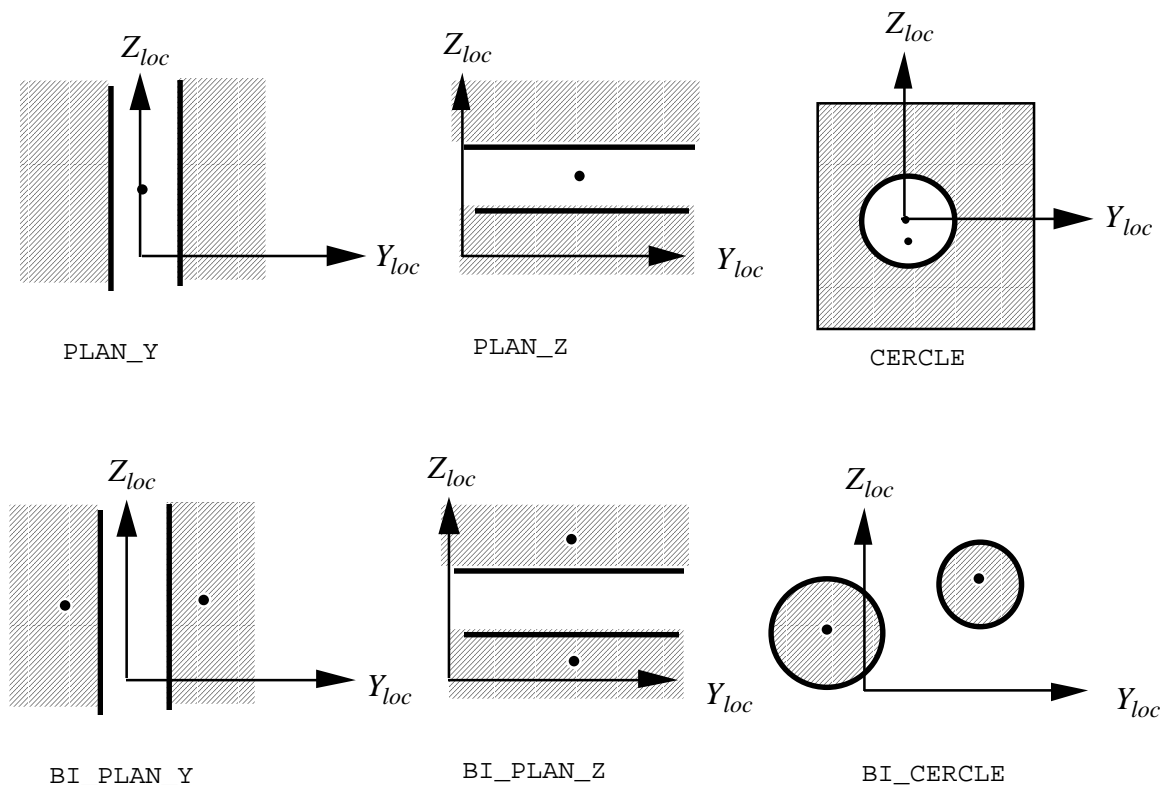


Figure 6.1-a : Géométries des liaisons de choc

Le préfixe `BI_` précise qu'il s'agit d'une liaison à deux nœuds.

6.2 Définition du repère local pour les conditions de contact

Les structures traitées, étant considérées comme cylindriques élancées (section circulaire ou rectangulaire), sont modélisées par des éléments de poutre. Le contact est traité, comme on l'a vu au [§3.1] et [§3.2] dans un plan perpendiculaire à la direction X_{loc} de la génératrice des cylindres.

Pour définir complètement ce changement de repère, on introduit un repère local $(X_{loc}, Y_{loc}, Z_{loc})$.

Le vecteur X_{loc} est le vecteur à 3 composantes fournies derrière le mot-clé `NORM_OBST`.

A l'aide des deux premiers angles nautiques, on passe de façon unique du repère global (X, Y, Z) à un repère ayant X_{loc} comme premier vecteur de base (voir [Figure 6.2-a] ci-après). Une troisième rotation dont l'angle est fourni derrière le mot clé `ANGL_VRIL` donne une correspondance unique entre le repère principal et le repère local.

Nota :

l'orientation de ce repère local est importante car c'est dans ce repère que sont analysées les conditions de contact, et sont fournies les positions locales des nœuds de choc.

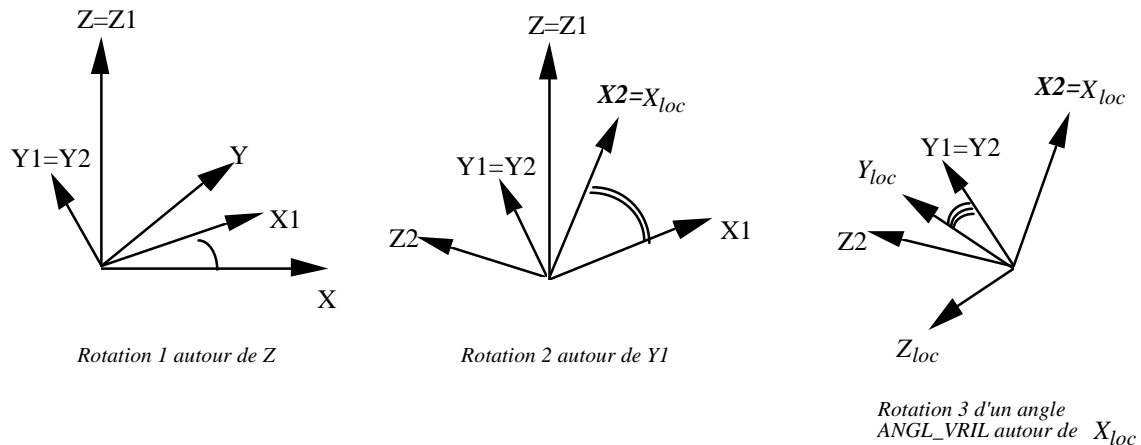


Figure 6.2-a : Rotations définissant le repère local

L'opérande ORIG_OBST permet de définir l'origine du repère local ($Orig, X_{loc}, Y_{loc}, Z_{loc}$). Cet opérande est facultatif et en principe ne sera pas utilisé dans le cas des chocs entre deux nœuds. Le code considère alors que l'origine est située au milieu du segment reliant les deux nœuds.

6.3 Définition des nœuds des liaisons

On précise, derrière les mot-clés NOEU_1 et NOEU_2, les noms des deux nœuds des structures sur lesquels porteront les conditions de choc. S'il s'agit d'une liaison entre un nœud et un obstacle, seul NOEU_1 est renseigné.

6.4 Définition des dimensions caractéristiques des sections

L'opérande JEU est utilisé pour les conditions de contact entre un nœud et un obstacle.

Les opérandes DIST_1 et DIST_2 permettent de préciser les dimensions caractéristiques des sections des structures entourant les nœuds de choc. Dans le cas des liaisons plan sur plan, ce sont les épaisseurs de matière entourant le nœud de choc dans la direction considérée.

Dans le cas de liaisons cercle sur cercle, il s'agit des rayons des sections entourant les nœuds de choc.

6.5 Définition des paramètres de contact

Les paramètres raideurs et amortissement de choc ont été introduits au §3.1 et §3.2, on précise ici les mots-clés permettant de les définir pour une liaison donnée.

L'opérande RIGI_NOR est obligatoire, il permet de donner la valeur de raideur normale de choc K_N . Les autres opérandes sont facultatifs.

L'opérande AMOR_NOR permet de donner la valeur d'amortissement normal de choc C_N .

L'opérande RIGI_TAN permet de donner la valeur de raideur tangentielle K_T .

L'opérande AMOR_TAN permet de donner la valeur d'amortissement tangentielle de choc C_T .

L'opérande COULOMB permet de donner la valeur du coefficient de Coulomb.

Nota :

Si une raideur K_T est définie et que le mot-clé `AMOR_TAN` est absent, le code calcule un amortissement optimisé de façon à minimiser les oscillations résiduelles en adhérence [bib7] :

$$C_T = 2 \cdot \sqrt{(k_i + K_T) \cdot m_i} - 2 \cdot \xi \cdot \sqrt{k_i \cdot m_i} ,$$

où i est l'indice du mode prépondérant dans la réponse de la structure (masse modale la plus importante).

7 Bibliographie

- [1] G. JACQUART - "Méthodes de Ritz en dynamique non-linéaire - Application à des systèmes avec choc et frottement localisé" - Rapport EDF DER HP61/91.105
- [2] G. JACQUART - "Commande `DYNA_TRAN_MODAL`" - Documentation Utilisateur Version 2.6 du *Code_Aster* - Section [U4.54.03]
- [3] G. JACQUART - "Commande `DEFI_OBSTACLE`" - Documentation Utilisateur Version 3.0 du *Code_Aster* - Section [U4.21.07]
- [4] P. ORSERO, J. R. LEVESQUE, C. VARE, G. JACQUART, M. AUFAURE "Support du cours Dynamique des Structures - Séminaire de Formation *Code_Aster* - Janvier 94" Note HP-61/94/189
- [5] M. JEAN, J.J. MOREAU "Unilaterality and dry friction in the dynamics of rigid bodies collection" Proceedings of the Contact Mechanics International Symposium - ed. A. CURNIER - Presses Polytechniques et Universitaires Romandes - Lausanne, 1992, pp 31-48
- [6] J.T. ODEN, J.A.C. MARTINS "Models and computational methods for dynamic friction phenomena" - Computational Methods Appl. Mech. Engng. 52, 1992, pp 527-634
- [7] B. BEAUFILS "Contribution à l'étude des vibrations et de l'usure des faisceaux de tubes en écoulement transversal" - Thèse de doctorat PARIS VI