

Manuel de Validation**Fascicule V5.01 : Dynamique non linéaire des systèmes discrets****Document V5.01.101**

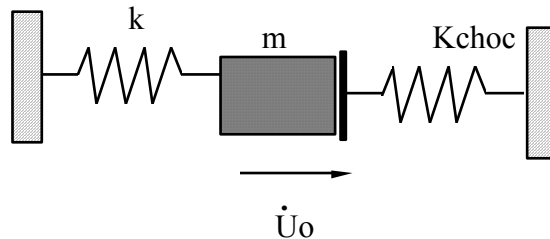
SDND101 - Lâcher d'un système masse ressort avec choc

Résumé

Ce problème correspond à une analyse transitoire par recombinaison modale d'un système discret non linéaire à un degré de liberté. La non-linéarité consiste en un contact avec choc sur un plan rigide. La masse est lancée avec une vitesse initiale non nulle contre l'obstacle. Le jeu initial entre le point matériel et l'obstacle est nul. Ce problème permet de tester le post-traitement des forces d'impact : vitesse de choc, durée de choc ...

1 Problème de référence

1.1 Géométrie



1.2 Propriétés des matériaux

Le système est constitué d'une masse m et d'un ressort de raideur k . La butée de choc a une raideur égale à K_{choc} .

Masse	$m = 100 \text{ kg}$
Raideur	$k = 10^4 \text{ N/m}$
Rigidité normale de choc	$K_{choc} = 10^6 \text{ N/m}$

1.3 Conditions initiales

Le système est initialement en position au repos ($U_0 = 0$) et possède une vitesse initiale $\dot{U}_0 > 0$. On choisira pour l'application une vitesse initiale $\dot{U}_0 = 1 \text{ m/s}$.

2 Solution de référence

2.1 Méthode de calcul utilisée pour la solution de référence

Pendant la phase d'impact, le système est solution de l'équation différentielle :

$$m.\ddot{u} + k.u + K_c \langle u \rangle^+ = 0 \quad \text{avec } u_0 = 0 \quad \text{et } \dot{u}_0 = \dot{U}_0.$$

$\langle x \rangle^+$ désigne la valeur positive de x .

La solution analytique de ce problème est :

$$u = \frac{\dot{U}_0}{\omega_c} \sin(\omega_c t) \quad \text{où } \omega_c = \sqrt{\frac{k + K_c}{m}}.$$

La vitesse s'annule pour $t_{\dot{u}=0} = \frac{\pi}{2\omega_c}$.

La force de choc est alors maximale et vaut $F_{\max} = K_c u(t_{\dot{u}=0}) = K_c \frac{\dot{U}_0}{\omega_c}$.

Par construction, la durée du choc vaut $T_{choc} = 2t_{\dot{u}=0}$.

Le système revient à la position $u = 0$ avec la vitesse $-\dot{U}_0$.

Dans le domaine $u < 0$ le système a pour équation $m.\ddot{u} + k.u = 0$ avec pour conditions initiales $u_1 = 0$ et $\dot{u}_1 = -\dot{U}_0$.

Sa solution est $u = -\frac{\dot{U}_0}{\omega_0} \sin(\omega_0.t')$ où $\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$.

La vitesse s'annule pour : $t'_{\dot{u}=0} = \frac{\pi}{2\omega_0}$.

Par construction, le temps de vol libre vaut : $T_{vol} = 2t'_{\dot{u}=0}$.

Le système est donc périodique avec alternativement une phase de temps de choc de durée T_{choc} où le système décrit une arche de sinus dans le domaine des $u > 0$ et une phase de vol libre de durée T_{vol} où le système décrit une arche de sinus dans le domaine des $u < 0$.

L'impulsion à chaque impact vaut : $I = \int_0^{T_{choc}} K_c u(t) dt = 2K_c \frac{\dot{U}_0}{\omega_c^2} = \frac{2m\dot{U}_0}{1 + \frac{k}{K_c}}$.

2.2 Résultats de référence

Les résultats pris pour référence sont les valeurs des instants de force maximale, la valeur de force maximale, la durée du temps de choc, la valeur de l'impulsion et de la vitesse d'impact ainsi que le nombre d'impact élémentaires pour les deux premières oscillations du système.

2.3 Incertitude sur la solution

Solution analytique.

2.4 Références bibliographiques

- [1] G.JACQUART : Post-traitement des calculs de cœur et d'internes REP sous sollicitation sismique - HP-61/95/074/A.

3 Modélisation A

3.1 Caractéristiques de la modélisation

Le système masse-ressort est modélisé par un élément de type POI1 au noeud NO1. Il est assujéti à se déplacer selon l'axe x . Le noeud NO1 est positionné en $O = (0, 0, 0)$.

Un obstacle de type `PLAN_Z` (deux plans parallèles séparés par un jeu) est utilisé pour simuler les éventuels chocs du système masse-ressort contre un plan rigide. On choisit de prendre l'axe Oy pour normale au plan de choc, soit `NORM_OBST` : $(0, 1, 0)$. Pour ne pas être gêné par le rebond de l'oscillateur sur le plan symétrique, on repousse celui-ci très loin (cf. [Figure. 3.1-a]). On choisit donc de situer l'origine de l'obstacle en `ORIG_OBS` : $(-1, 0, 0)$.

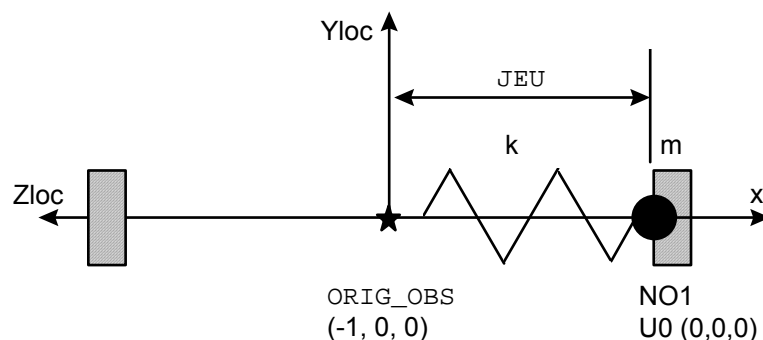


Figure 3.1-a : Géométrie modélisée

Il reste à définir le paramètre `JEU` qui donne le demi-écartement entre les plans en contact. On souhaite ici un jeu réel nul, d'où `JEU` : 1. Si l'on souhaite un jeu réel de j , il faut, dans le cas de figure présenté, imposer `JEU` : $1 + j$.

L'intégration temporelle est réalisée avec l'algorithme d'Euler et un pas de temps de $5 \cdot 10^{-4}$ s. Tous les pas de calcul sont archivés. On considère que l'amortissement réduit ξ_i pour l'ensemble des modes calculés est nul.

3.2 Caractéristiques du maillage

Le maillage est constitué d'un noeud et d'une maille de type POI1.

3.3 Fonctionnalités testées

Commandes				Clés doc V5
<code>AFFE_MODELE</code>	<code>'MECANIQUE'</code>	<code>'DIST_T'</code>		[U4.41.01]
<code>AFFE_CARA_ELEM</code>	<code>DISCRET</code>	<code>M_T_D_N</code> <code>K_T_D_N</code>		[U4.42.01]
<code>AFFE_CHAR_MECA</code>	<code>DDL_IMPO</code>			[U4.44.01]
<code>MODE_ITER_INV</code>	<code>OPTION</code>	<code>PROCHE</code>		[U4.52.04]
<code>AFFE_CHAM_NO</code>	<code>GRANDEUR</code>	<code>'DEPL_R'</code>		[U4.44.11]
<code>PROJ_VECT_BASE</code>	<code>VECT_ASSE</code>			[U4.63.13]
<code>PROJ_MATR_BASE</code>	<code>MATR_ASSE</code>			[U4.63.12]
<code>DEFI_OBSTACLE</code>	<code>TYPE</code>	<code>'PLAN_Z'</code>		[U4.44.21]
<code>DYNA_TRAN_MODAL</code>	<code>ETAT_INIT</code> <code>CHOC</code>	<code>VITE_INIT_GENE</code>		[U4.53.21]
<code>POST_DYNA_MODAL_T</code>	<code>RESU_GENE</code> <code>CHOC</code>	<code>OPTION</code>	<code>'IMPACT'</code>	[U4.84.02]

4 Résultats de la modélisation A

4.1 Valeurs testées

Pour les deux premiers chocs, on compare aux valeurs analytiques les valeurs calculées de l'instant où se produit l'impact, de la force maximale de choc, du temps de choc, de l'impulsion et de la vitesse d'impact. On teste également la valeur de l'extremum absolu de la force d'impact.

Premier choc :

Temps (s)	Référence	Aster	% différence
INST	1,5630E-02	1,55000E-02	-0,832
F_MAX	9,9500E+03	9,95269E+03	0,027
T_CHOC	3,1260E-02	3,15000E-02	0,768
IMPULSION	1,9805E+02	1,98093E+02	0,022
V_IMPACT	-1.	-1,00031E+00	0,031

Deuxième choc :

Temps (s)	Référence	Aster	% différence
INST	3,6100E-01	3,61000E-01	0
F_MAX	9,9500E+03	9,95478E+03	0,048
T_CHOC	3,1260E-02	3,15000E-02	0,768
IMPULSION	1,9805E+02	1,98093E+02	0,022
V_IMPACT	-1,0000E+00	-1,00031E+00	0,031

Temps (s)	Référence	Aster	% différence
F_MAX_ABS	9,95E+03	9,95478E+03	0,048

4.2 Paramètres d'exécution

Version : STA 5.02

Machine : SGI Origin 2000

Temps CPU user : 2,2 secondes

5 Synthèse des résultats

On constate, sur l'ensemble des grandeurs, un très bon accord avec la solution analytique produite. Les grandeurs les moins bien représentées sont la durée de choc et l'instant de choc (à mieux que 1% cependant). Ce problème n'est pas lié à la précision du calcul mais au seul fait qu'un pas de temps d'intégration de 5.10^{-4} s a été choisi ce qui sur des durées aussi courtes que 0,03 s produit déjà une imprécision temporelle de 1,66%. Pour compléter cette synthèse, on pourrait réaliser un test de convergence en diminuant le pas de calcul.