

Titre : FDNV100 Ballottement d'un réservoir d'eau avec paroi déformable élastique Date : 04/10/04
Auteur(s) : N. GREFFET Clé : V8.03.100-A Page : 1/8
Organisme(s) : EDF-R&D/AMA

Manuel de Validation
Fascicule V8.03 : Fluide non linéaire
Document : V8.03.100

FDNV100 - Ballottement d'un réservoir d'eau avec paroi déformable élastique

Résumé :

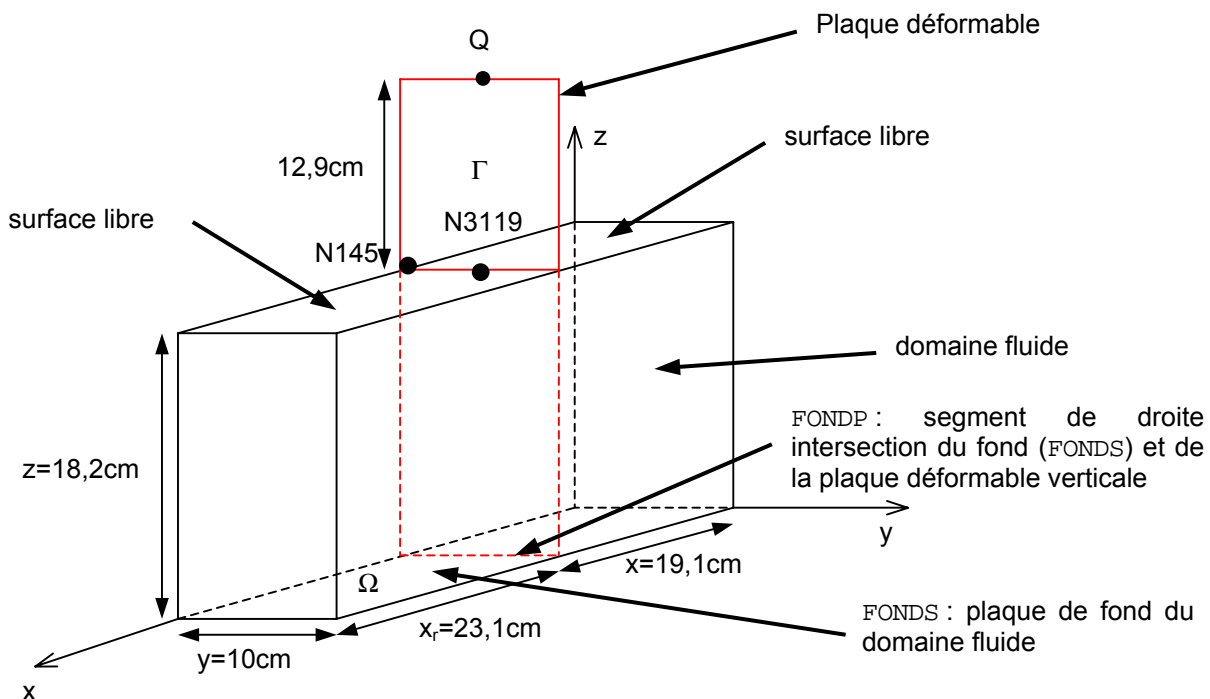
Ce test, du domaine fluide-structure, propose la mise en œuvre d'un calcul dynamique transitoire (opérateur DYNANONLINE) avec prise en compte d'une surface libre. Etant donnée l'absence de valeurs de références adaptées, il s'agit d'un cas-test de non régression.

1 Problème de référence

Ce cas-test, basé sur le modèle de l'article [bib1], a pour objectif de tester la prise en compte correcte d'une surface libre dans un calcul fluide-structure couplé avec l'opérateur DYNANONLINE.

1.1 Géométrie

On considère un réservoir parallélépipédique, rempli d'eau, dont les parois externes sont indéformables. Ce réservoir rigide comporte une plaque interne déformable, nommée Γ . Elle est encastree à sa base au fond du réservoir, ses côtés verticaux étant libres. Cette paroi souple dépasse de la surface libre d'une hauteur de 12,9 cm :



1.2 Propriétés des matériaux

Le fluide (eau) contenu dans la cuve a pour caractéristiques :

masse volumique : $\rho_f = 1000 \text{ kg/m}^3$
 célérité du son : $c = 1500 \text{ m/s}$

La paroi déformable est élastique linéaire (duralumin) :

masse volumique : $\rho_s = 2787 \text{ kg/m}^3$
 module d'Young : $E = 62,43 \text{ Gpa}$
 coefficient de Poisson : $\nu = 0,35$

1.3 Conditions aux limites et chargement

1.3.1 Conditions de Dirichlet

Le chargement défini ici est du type déplacement imposé sur une surface. Plus précisément, on considère que le fond du réservoir ne peut se déplacer que suivant la direction x .

Suivant cette direction x , on va solliciter le système en imposant au fond du réservoir un déplacement sinusoïdal en temps, de fréquence 1,7704 Hz et d'amplitude 0,001 m.

Ce déplacement imposé peut être assimilé à une sollicitation de type mono-appui appliquée par la base du réservoir (application sismique).

1.3.2 Conditions de Neumann

En superposition à la condition surfacique de Dirichlet précédemment définie, on soumet aussi le modèle au champ de gravité (effort volumique imposé).

Enfin, la surface supérieure du domaine fluide se voit caractérisée par une conditions de type surface libre.

2 Solution de référence

2.1 Méthode de calcul utilisée pour la solution de référence

Les seuls résultats de la littérature [bib1] sont de types modaux : fréquences propres et allures de certains modes.

Etant donné la nécessité de tester l'opérateur `DYNA_NON_LINE`, et étant donnée la relative complexité du modèle qui est 3D, il n'est pas possible de retrouver les fréquences propres par analyse transitoire en un temps CPU raisonnable.

Pour information, ce type d'analyse menée avec un chargement aléatoire correspondant à un bruit blanc demande, pour des raisons de convergence probabiliste, un calcul pour un temps physique de chargement de 250 s, ce qui correspond à un temps CPU de quelques heures.

Afin d'avoir un temps de calcul de l'ordre de quelques minutes, il est obligatoire de calculer l'évolution sur un temps court (quelques secondes). Ce cadre restrictif ne permet pas de retrouver précisément et de manière compatible avec un post-traitement automatisé les résultats d'analyse modale.

La validation apportée par ce test ne peut donc être que du type non régression de la solution numérique.

Comme les fonctionnalités de calcul couplé fluide-structure font déjà l'objet d'un certain nombre de tests de validation par ailleurs, cette limitation à la non régression pour ce cas-test particulier n'est pas rédhibitoire.

A titre de validation complémentaire, le calcul complet avec signal de 250 s a été effectué. Les spectres aux points d'observations ont bien montré une bonne concordance avec les résultats d'analyse modale de [bib1].

2.2 Résultats de référence

On teste des valeurs de déplacements à différents instants, suivant la direction x, pour deux points du maillage : N145 et N3119. Ces points sont sur la surface libre, de part et d'autre de la paroi déformable, comme on peut le voir sur le schéma du paragraphe [§1.1].

2.3 Incertitude sur la solution

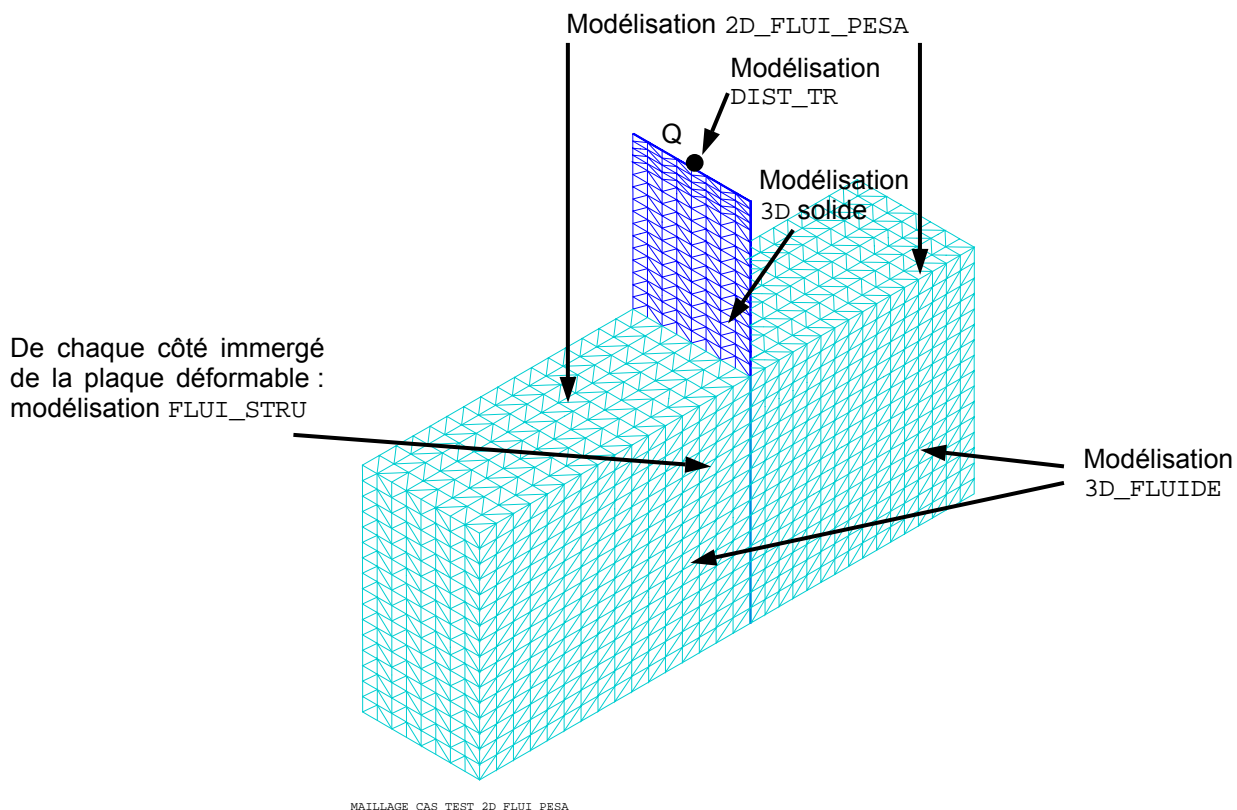
Solution numérique (calculée avec la version 7.03.06 du code).

2.4 Référence bibliographique

- [1] BERMUDEZ A., RODRIGUEZ R., SANTAMARINA D. : "Finite element computation of sloshing modes in containers with elastic baffle plates", Int. J. Numer. Meth. In Engrg., Vol. 56, 447-467, 2003

3 Modélisation A

3.1 Caractéristiques de la modélisation



- La maillage total comporte 8163 nœuds, soit environ 125000 ddls,
- L'élément ponctuel Q (modélisation DIST_TR) permet de représenter simplement un accéléromètre présent dans le modèle de l'article [bib1],
- La plaque déformable est modélisée par 5120 éléments de solide massif (modélisation 3D) pentaédriques à 6 nœuds (10 couches dans l'épaisseur pour une bonne approximation du comportement en flexion malgré la linéarité des éléments),
- la surface libre est modélisée par 512 éléments MEFP_FACE3 (modélisation 2D_FLUI_PESA) triangles à 3 nœuds,
- le volume fluide est modélisé par 24576 éléments de fluide (modélisation 3D_FLUIDE) tétraédriques à 4 nœuds.

3.2 Ecriture des conditions aux limites

Le fond du réservoir ne peut se déplacer que suivant la direction x :

```
CONDLIM=AFFE_CHAR_MECA(      MODELE=MODELE,  
                             DDL_IMPO=( _F(  
                               GROUP_NO=( 'FONDS', 'FONDP', ),  
                               DY=0.0, DZ=0.0, ), ), );
```

Suivant cette direction x, on impose au fond du réservoir un déplacement sinusoïdal en temps, de fréquence 1,7704 Hz et d'amplitude 0,001 m :

```
FREQ = 1.7704;  
LFONC=DEFI_LIST_REEL(DEBUT=0.0, INTERVALLE=_F( JUSQU_A=10.0,  
                                                PAS=0.01, ), );  
FONC = FORMULE( REEL = '' (REEL:INST) =  
                (0.001)*SIN(2*PI*FREQ*INST) '' );  
DEPLX=CALC_FONC_INTERP(      FONCTION=FONC,  
                           NOM_PARA='INST',  
                           LIST_PARA=LFONC, );  
CHARG_SE=AFFE_CHAR_MECA_F(  MODELE=MODELE,  
                             DDL_IMPO=_F(  
                               GROUP_NO=( 'FONDS', 'FONDP', ), DX=DEPLX, ), );
```

Le chargement volumique de pesanteur est défini ainsi :

```
PESA=AFFE_CHAR_MECA( MODELE=MODELE,  
                     PESANTEUR : (9.81, 0., 0., -1.));
```

3.3 Caractéristiques du maillage

Le maillage contient : 24575 TETRA4
 5120 PENTA6
 4096 TRIA3

3.4 Fonctionnalités testées

Commandes

AFFE_MODELE	MODELISATION	'FLUI_STRU'
AFFE_MODELE	MODELISATION	'2D_FLUI_PESA'
AFFE_CHAR_MECA	PESANTEUR	
DYNA_NON_LINE		

4 Résultats de la modélisation A

4.1 Valeurs testées

Les tests se font sur la valeur du déplacement suivant x (notée DX) pour différents instants et pour les nœuds N145 et N3119.

Identification	Référence	Aster	% différence
DX(N145 , t=0,8 s)	5.1624169321991e-04	5.1624169321991e-04	2.10e-14
DX(N145 , t=1,4 s)	1.4970110314375e-04	1.4970110314375e-04	-2.63e-12
DX(N145 , t=2,0 s)	-2.3927413131721e-04	-2.3927413131721e-04	-2.32e-12
DX(N3119 , t=1,0 s)	-9.9736272860105e-04	-9.9736285773823e-04	-1.74e-13
DX(N3119 , t=1,6 s)	-8.7855056121762e-04	-8.7855056121762e-04	1.73e-13
DX(N3119 , t=2,0 s)	-2.3929161952584e-04	-2.3929161952584e-04	4.98e-13

Page laissée intentionnellement blanche.