

Manuel de Validation**Fascicule V2.01 : Dynamique linéaire des systèmes discrets****Document : V2.01.004**

SDLD04 - Réponse transitoire d'un système masses-ressorts soumis à une accélération imposée

Résumé

Ce test consiste à calculer la réponse transitoire non amortie d'un système masses-ressorts linéaire encastré-libre soumis à une accélération imposée.

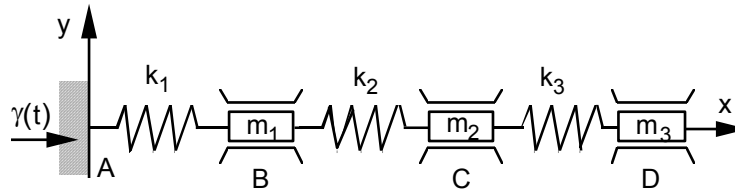
On teste l'élément discret en traction-compression, le calcul des modes propres, des modes statiques et le calcul de la réponse transitoire d'un système soumis à une accélération imposée. On compare le calcul direct de la réponse à son calcul par recombinaison modale.

Ce cas test est issu du guide VPCS. La solution de référence est un calcul analytique. Les erreurs sur les résultats obtenus sont normales compte tenu du pas de temps choisi pour l'intégration numérique.

1 Problème de référence

1.1 Géométrie

On calcule la réponse d'un système linéaire composé de trois masses et de trois ressorts à une accélération imposée au niveau de son point d'ancrage (A) :



1.2 Propriétés des matériaux

- raideurs de liaison : $k = k_1 = k_2 = k_3 = 1000 \text{ N/m}$;
- masses ponctuelles : $m = m_1 = m_2 = m_3 = 1 \text{ kg}$.

1.3 Conditions aux limites et chargements

Conditions aux limites

Les seuls déplacements autorisés sont les translations selon l'axe x .
Le point A est encasté : $dx = dy = dz = dr_x = dr_y = dr_z = 0$.

Chargement

Le point d'ancrage A est soumis à une accélération, fonction croissante du temps, selon la direction x : $\gamma(t) = 2 \cdot 10^5 \cdot t^2$ (t varie de 0 à 0,1 s).

1.4 Conditions initiales

Le système est initialement au repos : à $t = 0$, $dx(0) = 0$ et $dx/dt(0) = 0$ en tout point.

2 Solution de référence

2.1 Méthode de calcul utilisée pour la solution de référence

On calcule dans un premier temps les fréquences propres f_i et les vecteurs propres Φ_{Ni} associés normalisés par rapport à la matrice de masse. On calcule ensuite la réponse généralisée du système mono-excité en résolvant analytiquement l'intégrale de Duhamel [bib1]. Enfin, on restitue sur la base physique le déplacement relatif au point D.

Calcul des fréquences propres

Les matrices de masse et de raideur sont les suivantes :

$$\mathbf{M} = \begin{bmatrix} m & 0 & 0 \\ 0 & m & 0 \\ 0 & 0 & m \end{bmatrix}, \quad \mathbf{K} = k \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & -1 \\ 0 & -1 & 1 \end{bmatrix}$$

Les fréquences propres ω sont solution de l'équation $\det[\mathbf{K} - \lambda^2 \mathbf{M}] = 0$, soit $\lambda^3 - 5\lambda^2 + 6\lambda - 1 = 0$ où $\lambda = \frac{\omega}{\omega_0}$ et $\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$.

Calcul de la réponse généralisée du système mono-excité

$\gamma(t) = a.t^2$ avec $a = 2.10^5$.

Dans le repère absolu, l'équation fondamentale de la dynamique du système masses-ressorts non amorti s'écrit : $\mathbf{M} \ddot{\mathbf{X}}_a + \mathbf{K} \mathbf{X}_a = 0$.

Le déplacement absolu \mathbf{X}_a se décompose en un déplacement d'entraînement uniforme en translation \mathbf{X}_e et en un déplacement relatif \mathbf{X}_r : $\mathbf{X}_a = \mathbf{X}_r + \mathbf{X}_e$.

L'équation du mouvement dans le repère relatif s'écrit alors : $\mathbf{M} \ddot{\mathbf{X}}_r + \mathbf{K} \mathbf{X}_r = -\mathbf{M} \Psi \ddot{\mathbf{X}}_s = \mathbf{Q}$

avec $\ddot{\mathbf{X}}_s = \gamma(t) = a.t^2$ et $\Psi = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ et donc $\mathbf{Q} = a.t^2 m \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$.

L'équation du mouvement projetée sur la base des modes dynamiques normalisés par rapport à la matrice de masse s'écrit :

$$\ddot{\alpha}_i(t) + \omega_i^2 \alpha_i(t) = \frac{\Phi_i^T \cdot \mathbf{M} \cdot \Psi}{\Phi_i^T \cdot \mathbf{M} \cdot \Phi_i} \gamma(t) = -p_i(t) \gamma(t).$$

La réponse de ce système linéaire, à un instant t est donnée par l'intégrale de Duhamel :

$$\ddot{\alpha}_i(t) = \frac{1}{\omega_i} \int_0^t -p_i(t) \gamma(t) \cdot \sin \omega_i(t - \tau) d\tau = -\frac{p_i(t)}{\omega_i} \int_0^t a.t^2 \sin \omega_i(t - \tau) d\tau.$$

Or, d'après [bib1],
$$\int_0^t a \cdot t^2 \sin \omega_i (t - \tau) d\tau = \frac{\alpha}{\omega_i} \left[t^2 + \frac{2}{\omega_i} (\cos \omega_i t - 1) \right].$$

Donc
$$X_r = \Phi_i \cdot \alpha_i = - \sum_i \frac{a \cdot p_i(t) \cdot \Phi_i}{\omega_i^2} \left[t^2 + \frac{2}{\omega_i} (\cos \omega_i t - 1) \right].$$

2.2 Résultats de référence

On prend pour résultats de référence les trois fréquences propres du système et le déplacement relatif x_r au point D, pour différents instants compris entre 0 et 0,1 s.

2.3 Incertitude sur la solution

Aucune si l'on calcule l'intégrale de Duhamel analytiquement [bib1], [bib2].

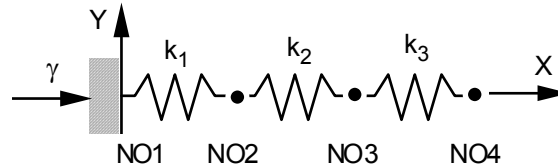
2.4 Références bibliographiques

- [1] J.S. PRZEMIENIECKI : Theorie of matrix structural analysis. New York, Mac Graw-Hill, 1968, p. 351-357
- [2] S.P. TIMOSHENKO, D.H. YOUNG et W. WEAVER : Vibrations problems in engineering 4ème édition, New York, Wiley & Sons, 1974, p. 284-321

3 Modélisation A

3.1 Caractéristiques de la modélisation

Les ressorts et masses ponctuelles sont modélisés par des éléments discrets à 3 degrés de liberté "DIS_T" :



Le nœud NO1 est encastré et soumis à une accélération imposée $\gamma(t)$. On calcule le déplacement relatif du nœud NO4.

Calculs par synthèse modale

On considère la base complète des modes propres. L'intégration temporelle est réalisée avec les algorithmes de Newmark, d'Euler et de Devogelaere avec un pas de temps de 0,001 s. Les calculs sont archivés tous les pas de temps.

On considère un amortissement réduit ξ_i nul pour l'ensemble des modes calculés.

Le chargement est pris en compte sous forme de vecteur projeté sur la base modale EXCIT : (VECT_GENE) ou sous forme de composante modale EXCIT : (NUME_MODE) ou les deux à la fois.

Calculs directs

L'intégration temporelle est réalisée soit avec l'algorithme de Newmark soit avec l'algorithme explicite des différences centrées avec un pas de temps de 0,001 s. Les calculs sont archivés tous les dix pas de temps.

Remarque :

Comme le schéma des différences centrées ne peut être utilisé qu'avec une matrice de masse diagonale, on calcule les matrices élémentaires avec l'option MASS_MECA_DIAG dans l'opérateur CALC_MATR_ELEM.

Prise en compte d'un état initial

Dans les deux types de calcul, on vérifie que le déplacement relatif obtenu d'un calcul réalisé en une fois est identique à celui obtenu en plusieurs fois, c'est-à-dire en considérant comme état initial, le résultat du dernier pas de temps calculé :

```
ETAT_INIT : (RESU_GENE : ...) pour un calcul par synthèse modale ;  
ETAT_INIT : (DYNA_TRAN) ou  
ETAT_INIT : (DEPL_INIT : ...  
              VITE_INIT : ...) pour un calcul direct.
```

Prise en compte des modes négligés par correction statique :

On considère une base modale constituée des deux premiers modes propres et on l'a complétée par un mode correspondant à la réponse statique du système étudié à un chargement unitaire de type force imposée dans la direction -x (mots clés MODE_CORR et CORR_STAT dans l'opérateur DYNA_TRAN_MODAL).

3.2 Caractéristiques du maillage

Nombre de nœuds : 4

Nombre de mailles et types : 3 DIS_T

3.3 Fonctionnalités testées

| Commandes | | | | Clés doc V5 |
|------------------|------------------|----------------|-----------|-------------|
| AFFE_MODELE | GROUP_MA | 'MECANIQUE' | 'DIS_T' | [U4.41.01] |
| AFFE_CARA_ELEM | DISCRET | NOEUD | M_T_D_N | [U4.42.01] |
| | | GROUP_MA | K_T_D_L | |
| CALC_MATR_ELEM | OPTION | MASS_MECA_DIAG | | [U4.61.01] |
| MODE_ITER_SIMULT | PLUS_PETITE | MAX_FREQ | | [U4.52.03] |
| CALC_CHAR_SEISME | MONO_APPUI | | | [U4.63.01] |
| MACRO_PROJ_BASE | | | | [U4.63.11] |
| AFFE_CHAR_MECA | FORCE_NODALE | | | [U4.44.01] |
| MACRO_ELAS_MULT | CHAR_MECA_GLOBAL | | | [U4.51.02] |
| | CAS_CHARGE | CHAR_MECA | | |
| DYNA_TRAN_MODAL | METHODE | NEWMARK | | [U4.53.21] |
| | | DEVOGE | | |
| | | EULER | | |
| | ETAT_INIT | RESU_GENE | | |
| | MODE_CORR | | | |
| | EXCIT | CORR_STAT | | |
| DYNA_LINE_TRAN | METHODE | NEWMARK | | [U4.53.02] |
| | | DIFF_CENTRE | | |
| | ETAT_INIT | DEPL_INIT | VITE_INIT | |
| | | DYNA_TRANS | | |

4 Résultats de la modélisation A

4.1 Valeurs testées de la modélisation A

Fréquences propres (en Hz) du système :

| Numéro du mode | Analytique | Code_Aster | erreur relative % |
|----------------|------------|------------|-------------------|
| 1 | 2,239 | 2,240 | 0,038 |
| 2 | 6,275 | 6,276 | 0,015 |
| 3 | 9,069 | 9,069 | 0 |

Valeurs du déplacement relatif du nœud NO4 pour différents instants :

Calcul transitoire par synthèse modale

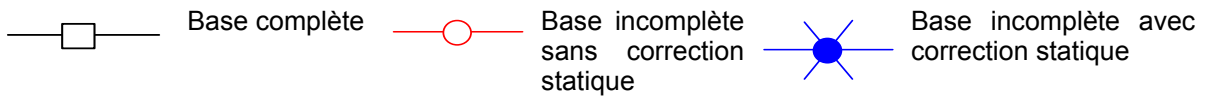
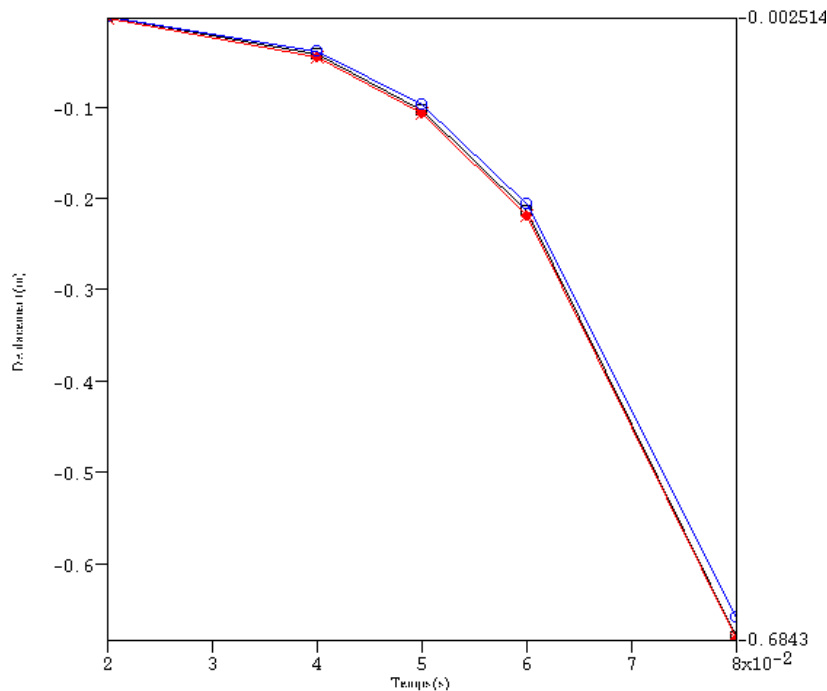
On teste la prise en compte d'un chargement sous forme de vecteur projeté sur la base modale, sous forme de composante modale, sous forme de vecteur projeté et de composante modale simultanément ainsi que la prise en compte des modes négligés.

| Temps (s) | Référence | Code_Aster | Erreur relative % | Code_Aster | Erreur relative % |
|-----------|------------|--|-------------------|--|-------------------|
| | | Chargement de type vecteur généralisé Algorithme de Newmark | | Chargement de type composante modale Algorithme d'Euler | |
| 0,02 | -2,700E-03 | -2,680E-03 | -0,741 | -2,660E-03 | -1,481 |
| 0,04 | -4,260E-02 | -4,272E-02 | 0,279 | -4,264E-02 | 0,091 |
| 0,05 | -1,041E-01 | -1,042E-01 | 0,134 | -1,041E-01 | 0,015 |
| 0,06 | -2,158E-01 | -2,161E-01 | 0,121 | -2,159E-01 | 0,038 |
| 0,08 | -6,813E-01 | -6,819E-01 | 0,094 | -6,816E-01 | 0,049 |
| 0,10 | -1,658E+00 | -1,659E+00 | 0,082 | -1,659E+00 | 0,055 |

| Type de chargement | Temps (s) | Référence | Code_Aster | erreur relative % |
|---|-----------|------------|------------|-------------------|
| Vecteur généralisé et composante modale simultanément (Euler) | 0,02 | -5,400E-03 | -5,320E-03 | -1,482 |
| | 0,04 | -8,520E-02 | -8,528E-02 | 0,091 |
| | 0,05 | -2,082E-01 | -2,082E-01 | 0,015 |
| | 0,06 | -4,316E-01 | -4,318E-01 | 0,038 |
| | 0,08 | -1,363E+00 | -1,363E+00 | 0,049 |
| | 0,10 | -3,316E+00 | -3,318E+00 | 0,055 |
| | 0,02 | -4,000E-03 | -3,985E-03 | -0,373 |
| Vecteur généralisé Devogelaere (plus correction statique) | 0,04 | -4,640E-02 | -4,640E-02 | 0,01 |
| | 0,05 | -1,085E-01 | -1,086E-01 | 0,084 |
| | 0,06 | -2,203E-01 | -2,204E-01 | 0,039 |
| | 0,08 | -6,842E-01 | -6,843E-01 | 0,021 |
| | 0,10 | -1,659E+00 | -1,659E+00 | 0,026 |

Les résultats avec base modale incomplète sans correction statique ne sont pas testés. On illustre ci-dessous l'intérêt de la correction statique :

Déplacement du noeud NO4 (en mètres) en fonction du temps



Calcul transitoire direct

On compare les déplacements calculés au noeud N04 en fonction de différents schémas d'intégration :

| Temps (s) | Référence | Code_Aster Schéma de Newmark | Erreur relative % | Code_Aster Schéma des différences centrées | Erreur relative % |
|-----------|------------|---------------------------------|-------------------|---|-------------------|
| 0,02 | -2,700E-03 | -2,680E-03 | -0,741 | -2,660E-03 | -1,482 |
| 0,04 | -4,260E-02 | -4,272E-02 | 0,279 | -4,264E-02 | 0,091 |
| 0,05 | -1,041E-01 | -1,042E-01 | 0,134 | -1,041E-01 | 0,015 |
| 0,06 | -2,158E-01 | -2,161E-01 | 0,121 | -2,159E-01 | 0,038 |
| 0,08 | -6,813E-01 | -6,819E-01 | 0,094 | -6,745E-01 | -1,004 |
| 0,10 | -1,658E+00 | -1,659E+00 | 0,082 | -1,645E+00 | -0,803 |

Prise en compte d'un état initial :

Comme attendu, les déplacements relatifs calculés en une fois sont strictement identiques à ceux obtenus en considérant comme état initial le résultat du dernier pas de temps calculé.

4.2 Paramètres d'exécution

Version : STA 5.02
Machine : SGI Origin 2000
Temps CPU user : 5,9 secondes

5 Synthèse des résultats

La solution de référence est un calcul analytique. Les erreurs sur les résultats obtenus sont normales compte tenu du pas de temps choisi pour l'intégration numérique.