

Manuel de Validation**Fascicule V2.01 : Dynamique linéaire des systèmes discrets****Document : V2.01.029**

SDLD29 - Transitoire masse ressort à 8 ddl et amortissement visqueux non proportionnel

Résumé :

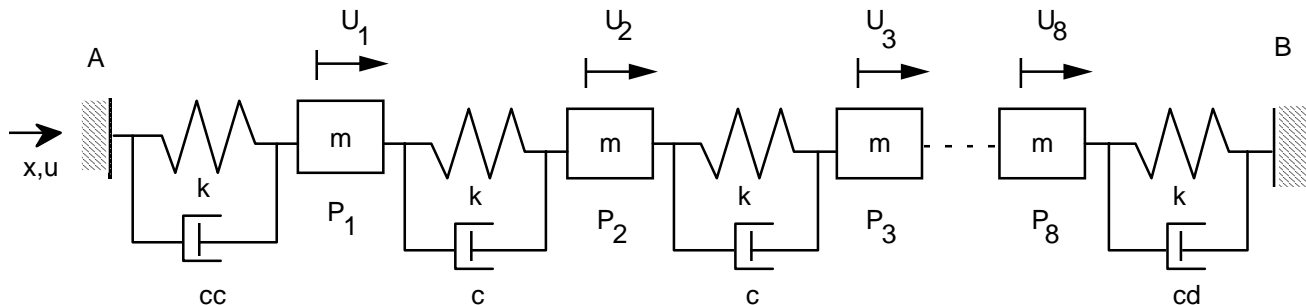
Ce problème correspond à une analyse transitoire par recombinaison modale d'un système discret linéaire constitué de 8 degrés de libertés. Ce système possède un amortissement non-proportionnel. Une force transitoire de type créneau est appliquée en 1 degré de liberté.

Dans ce problème sont testés les éléments DISCRET avec masses modales ($M_{T_D_N}$), matrices de rigidité ($K_{T_D_L}$) et matrices d'amortissement ($A_{T_D_L}$) dans une modélisation.

Le problème possède une solution de référence proposée par la commission VPCS. Les écarts avec le Code_Aster ne dépassent pas 1,8%.

1 Problème de référence

1.1 Géométrie



Masses ponctuelles : $m_{P_1} = m_{P_2} = m_{P_3} = \dots = m_{P_8} = m$

Raideurs de liaison : $k_{AP_1} = k_{P_1P_2} = k_{P_2P_3} = \dots = k_{P_8B} = k$

Amortissement visqueux : $c_{P_1P_2} = c_{P_2P_3} = \dots = c_{P_7P_8} = c$
 $c_{AP_1} = cc$
 $c_{P_8B} = cd$

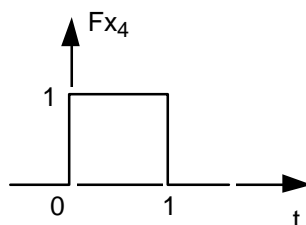
1.2 Propriétés de matériaux

Ressort de translation élastique linéaire	$k =$	10^5 N/m
Masse ponctuelle	$m =$	10 kg
Amortissement de liaison	$c =$	50 N/(m/s)
	$cc =$	250 N/(m/s)
	$cd =$	25 N/(m/s)

1.3 Conditions aux limites et chargements

Points A et B encastrés : $u = 0$

Chargement : Force concentrée non périodique au point P4



Point P4 $F_{x_4} = F(t)$ $0 \leq t \leq 1 \text{ s}$
 $t > 1 \text{ s}$

$F(t) = 1 \text{ N} = \text{constante}$
 $F(t) = 0$

1.4 Conditions initiales

Pour $t = 0$, en tout point P_i : $u = 0$, $\frac{du}{dt} = 0$.

2 Solution de référence

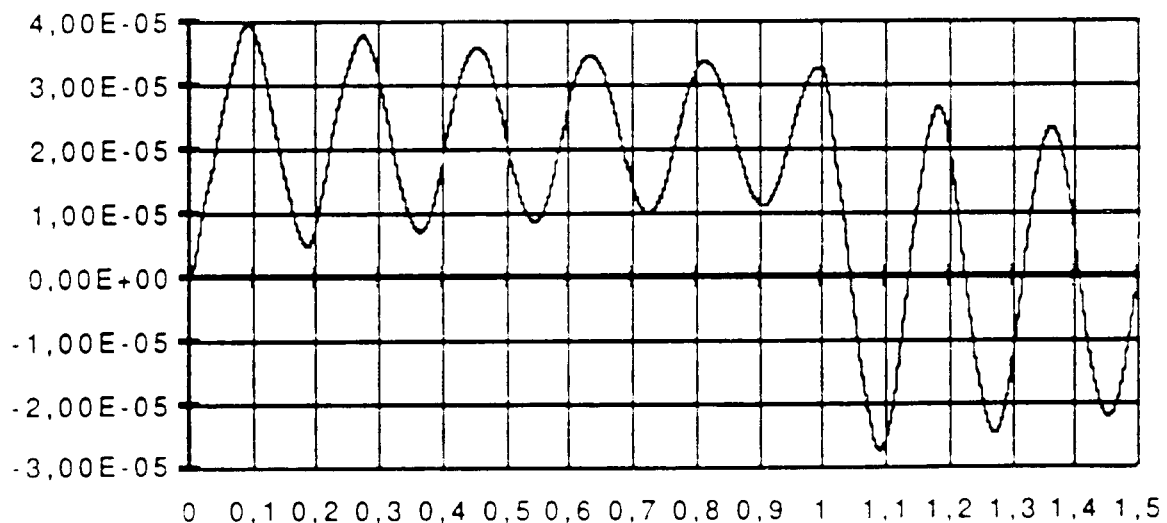
2.1 Méthode de calcul utilisée pour la solution de référence

L'intégration numérique (approchée) par la méthode directe utilisant un schéma d'intégration numérique par différences finies, le pas de temps utilisé doit être suffisamment petit pour obtenir une solution suffisamment précise. Avec l'un des schémas utilisés (méthode β -Newmark améliorée), le pas de temps retenu a été de 0.001s.

La méthode de β -Newmark améliorée (NEWMARK N. M., "A method of computation for structural dynamics" proceeding ASCE J. Eng. Mech. Div E-3, July 1959, pp 67-94) utilise le schéma d'intégration suivant :

$$\left[\frac{1}{\Delta t^2} [\mathbf{M}] + \frac{1}{2\Delta t} [\mathbf{C}] + \frac{1}{3} [\mathbf{K}] \right] (\mathbf{u}_{n+2}) \\ = \frac{1}{3} ([\mathbf{P}_{n+2}] + [\mathbf{P}_{n+1}] + [\mathbf{P}_n]) + \left[\frac{2}{\Delta t^2} [\mathbf{M}] - \frac{1}{3} [\mathbf{K}] \right] (\mathbf{u}_{n+1}) + \left[-\frac{1}{\Delta t^2} [\mathbf{M}] + \frac{1}{2\Delta t} [\mathbf{C}] - \frac{1}{3} [\mathbf{K}] \right] (\mathbf{u}_n)$$

Les indices n , $n+1$, $n+2$ désignent respectivement les calculs effectués au temps t_n , $t_{n+1} = t_n + \Delta t$ et $t_{n+2} = t_n + 2\Delta t$, où Δt est l'incrément de temps retenu. $[\mathbf{M}]$, $[\mathbf{C}]$ et $[\mathbf{K}]$ sont respectivement les matrices masse, amortissement et raideur, (\mathbf{u}) est le vecteur déplacement et (\mathbf{P}) le vecteur force associé.



Point 4 : déplacement en fonction du temps

2.2 Résultats de référence

Déplacement au point P4 en fonction du temps, cf. graphe ci-dessus.

2.3 Incertitude sur la solution

- position des extremas : $\Delta t < 0.015$
- amplitude maximale : $\Delta u / u < 0.5\%$

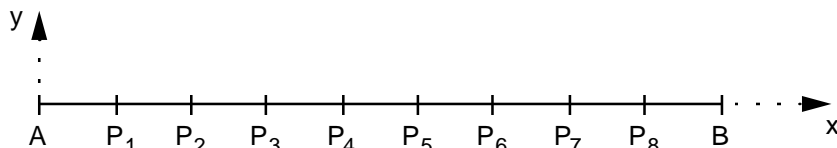
2.4 Références bibliographiques

- [1] Fiche SDLD29/90 de la commission VPCS

3 Modélisation A

3.1 Caractéristiques de la modélisation

Elément discret de rigidité en translation



Caractéristiques des éléments

DISCRET : avec masses nodales $M_{T_D_N}$
 et matrices de rigidité $K_{T_D_L}$
 et matrices d'amortissement $A_{T_D_L}$

Conditions limites :

en tous les noeuds DDL_IMPO : (TOUT : 'OUI' DY : 0. , DZ : 0.)
 aux noeuds extrémités (GROUP_NO : AB DX : 0.)

Noms des noeuds :

Point A = N1 $P_1 = N2$
 Point B = N10 $P_2 = N3$
 $P_8 = N9$

Recombinaison modale avec tous les modes (8) pas de temps utilisé $dt = 1.E-3$ s
 schéma d'EULER

3.2 Caractéristiques du maillage

Nombre de noeuds : 10
 Nombre de mailles et types : 9 SEG2

3.3 Fonctionnalités testées

Commandes				Clés
AFFE_CARA_ELEM	DISCRET	GROUP_MA	'K_T_D_L'	[U4.24.01]
		GROUP_NO	'M_T_D_N'	
AFFE_CHAR_MECA	DDL_IMPO	TOUT		[U4.25.01]
		GROUP_NO		
AFFE_MODELE	TOUT	'MECANIQUE'	'DIS_T'	[U4.22.01]
	GROUP_NO		'DIS_T'	
MODE_ITER_INV	'AJUSTE'			[U4.52.01]
DYNA_TRAN_MODAL				[U4.54.03]
REST_BASE_PHYS				[U4.64.01]

4 Résultats de la modélisation A

4.1 Valeurs testées

Temps (s)	Référence	Aster	% Différence
0.09	3.97 E-5	3.95 E-5	0.503
0.18	5.10 E-6	5.03 E-5	1.38
0.27	3.77 E-5	3.77 E-5	0
0.36	7.30 E-6	7.28 E-6	-0.293
0.45	3.59 E-5	3.59 E-5	0
0.54	8.81 E-6	8.77 E-6	-0.486
0.63	3.47 E-5	3.47 E-5	-0.034
0.72	1.01 E-5	1.00 E-5	-0.514
0.81	3.36 E-5	3.36 E-5	0
0.91	1.11 E-5	1.14 E-5	2.36
0.99	3.27 E-5	3.26 E-5	-0.171

4.2 Remarques

Contenu du fichier résultats : déplacements.

4.3 Paramètres d'exécution

Version : NEW3.03

Machine : CRAY C90

Encombrement mémoire : 8 mégamots

Système :

UNICOS 8.0

Temps CPU User :

200 secondes

5 Synthèse des résultats

On obtient un accord relativement bon entre la solution calculée et la solution VPCS ($<0.7\%$) sauf à l'instant 0.91 (2.4%). Les différences sont essentiellement due au fait que les instants de test ne sont donnés qu'avec 2 chiffres significatifs, ce qui ne permet pas de saisir suffisamment bien l'instant de l'extremum.