

SSLP01 – Plaque en flexion et cisaillement dans son plan

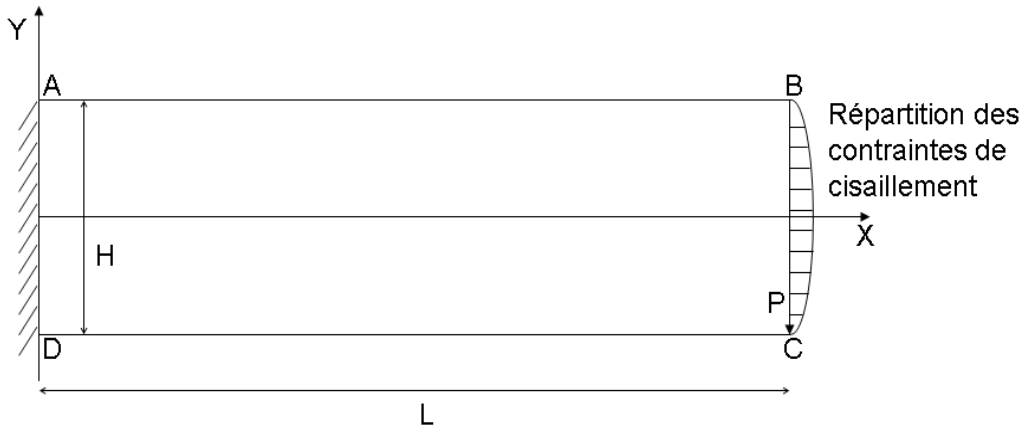
Résumé :

Dans ce cas-test on modélise le comportement d'une plaque en flexion et cisaillement dans son plan.

Une seule modélisation est effectuée : C_PLAN

1 Problème de référence

1.1 Géométrie



Coordonnées des points (m) :

$$A : (0. , 6. \cdot 10^{-3})$$

$$B : (48. \cdot 10^{-3}, 6. \cdot 10^{-3})$$

$$C : (48. \cdot 10^{-3}, -6. \cdot 10^{-3})$$

$$D : (0. , -6. \cdot 10^{-3})$$

Géométrie de la plaque (m) :

Epaisseur : $h=0,001$

Largeur : $L=0.048$

Hauteur : $H=0.012$

Groupe de mailles : *BORD_CH* surface de droite (*BC*)

Groupe de mailles : *ENCAST* surface de gauche (*AD*)

Groupe de mailles : *SURF* surface interne

1.2 Propriétés du matériau

- $E=3. \cdot 10^{10} Pa$
- $\nu=0.25$

1.3 Conditions aux limites et chargements

- Déplacement imposé :
 - *ENCAST* : $DX = DY = 0.$
- Chargement :
 - Répartition parabolique sur la hauteur, constante sur l'épaisseur.

| $Y (m)$ | -0,006 | -0,003 | 0 | 0,003 | 0,006 |
|---|--------|--------|--------|--------|-------|
| Contrainte de cisaillement 2D (<i>Pa.m</i>) | 0 | 3.75E6 | 5.00E6 | 3.75E6 | 0 |

L'intégration de cette contrainte sur la hauteur H conduit à une contrainte résultante de $80.10^3 Pa.m$ que l'on note P dans ce qui suit.

2 Solution de référence

2.1 Méthode de calcul

Le résultat de référence a été obtenu par calcul analytique avec la méthode des fonctions d'Airy.

- Contraintes planes :

$$\begin{aligned}\sigma_{xx} &= (12.P.y.(x-L))/2.H^3 \\ \sigma_{yy} &= 0 \\ \sigma_{xy} &= 6.P.((H^2/4)-y^2)/2.H^3\end{aligned}$$

- Déplacements :

$$\begin{aligned}u &= \frac{12P}{EhH^3} \left[y \left(\frac{x^2}{2} - Lx \right) - \left(1 + \frac{\nu}{2} \right) \frac{y^3}{3} \right] + Ay + B \\ v &= \frac{-12P\nu}{EhH^3} \frac{y^2}{2} (x-L) + \frac{12P}{EhH^3} \left[-\frac{x^3}{3} + \frac{Lx^2}{2} + (1+\nu) \frac{H^2 x}{4} \right] - Ax + C\end{aligned}$$

- Les constantes A, B, C dépendent des conditions aux limites sur les déplacements :

$$\begin{aligned}u(0,0) = v(0,0) = \frac{\partial v}{\partial x}(0,0) &= 0 \\ u(0, -\frac{H}{2}) = v(0, -\frac{H}{2}) = u(0, \frac{H}{2}) = v(0, \frac{H}{2}) &= 0\end{aligned}$$

2.2 Résultats de référence

Déplacement selon y au point $x=L; y=0$: $v = 0.3413 \cdot 10^{-3} \text{ m}$

Contrainte selon x au point : $x=0; y=-H/2$ $\sigma_{xx} = 80 \cdot 10^6 \text{ Pa}$

2.3 Incertitudes

Solution analytique

3 Modélisation A

3.1 Caractéristiques de la modélisation

Modélisation C_PLAN :

| | | | | |
|-------------------|-----|--------|-------|----|
| Nombre de nœuds | 177 | | | |
| Nombre de mailles | 80 | Soit : | | |
| | | | SEG3 | 32 |
| | | | QUAD8 | 48 |

3.2 Résultats

| Points | Grandeur | Référence | Tolérance (relative) |
|---------------|----------|--------------------------------|----------------------|
| $x=L; y=0$ | DY | $3.41 \cdot 10^{-3} \text{ m}$ | 0.023 |
| $x=0; y=-H/2$ | $SIXX$ | $80 \cdot 10^6 \text{ Pa}$ | 0.015 |

4 Synthèse des résultats

Les résultats obtenues en déplacement et en contrainte avec la modélisation C_PLAN sont satisfaisants.