

SSNV147 - Traction d'un barreau endommageable : validation du pilotage

Résumé :

L'utilisation de lois adoucissantes peut conduire à des *snap-back* brutaux qui rend difficile le déroulement du calcul. Pour suivre ces instabilités, deux types de pilotage sont disponibles dans *Code_Aster* : le pilotage par prédiction élastique (`PRED_ELAS`), qui dépend de la loi de comportement et le pilotage en déformation (`DEFORMATION`) générique. Pour valider ces techniques, on procède à un essai de traction sur un barreau de section carrée dont on a affaibli une section afin de provoquer la localisation de l'endommagement.

1 Problème de référence

1.1 Géométrie et conditions aux limites

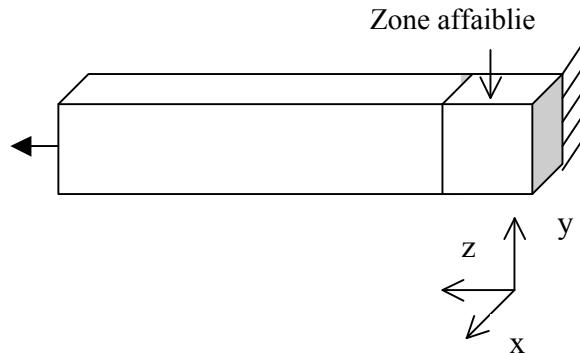


Figure 1.1-a : géométrie de la structure étudiée

La structure étudiée est un barreau de 1 mm de long, de section carrée de $0.1 \times 0.1\text{ mm}$. Une face est encastée, la face opposée est soumise à un effort FZ variant linéairement avec le temps de 1 à 5 N .

1.2 Propriétés de matériaux

Loi de comportement	Comportement élastique	Comportement endommageant (partie saine)	Comportement endommageant (zone affaiblie)
ENDO_ISOT_BETON	$E = 20\,000\text{ MPa}$ $\nu = 0$	$\sigma_y = 6\text{ MPa}$ $E_T = -10\,000\text{ MPa}$	$\sigma_y = 5\text{ MPa}$ $E_T = -10\,000\text{ MPa}$
ROUSS_PR et ROUSSELIER	$E = 206\,400\text{ MPa}$ $\nu = 0.3$	$D = 2$ $\sigma_1 = 490\text{ MPa}$ $f_0 = 5\text{E-}04$ courbe de traction : $R(p) = r_i + (r_o - r_i)e^{-bp}$ p : déformation plastique cumulée $r_i = 1500\text{ MPa}$ $r_o = 520\text{ MPa}$ $b = 2.4$	$D = 2$ $\sigma_1 = 400\text{ MPa}$ $f_0 = 5\text{E-}04$ courbe de traction : $R(p) = r_i + (r_o - r_i)e^{-bp}$ p : déformation plastique cumulée $r_i = 1500\text{ MPa}$ $r_o = 520\text{ MPa}$ $b = 2.4$
BETON_DOUBLE_DP	$E = 31\,000\text{ MPa}$ $\nu = 0.22$	$f_c = 38.3\text{ MPa}$ $f_t = 4.0\text{ MPa}$ $\beta = 1.16$ $G_t = 2.83\text{E-}04\text{ Nmm/mm}^2$ $G_c = 2.83\text{E-}02\text{ Nmm/mm}^2$	$f_c = 38.3\text{ MPa}$ $f_t = 3.0\text{ MPa}$ $\beta = 1.16$ $G_t = 2.83\text{E-}04\text{ Nmm/mm}^2$ $G_c = 2.83\text{E-}02\text{ Nmm/mm}^2$

2 Solution de référence

Les valeurs testées sont des valeurs de non-régression.

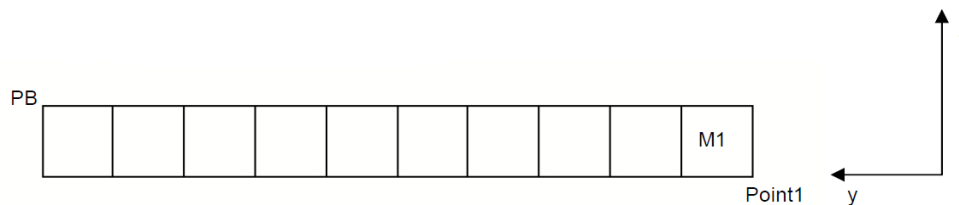
3 Modélisation B

3.1 Caractéristiques de la modélisation

La modélisation testée est `AXIS`. La loi de comportement utilisée est la loi `ENDO_ISOT_BETON`. On valide le pilotage par prédiction élastique.

3.2 Caractéristiques du maillage

Le maillage est obtenu par `GIBI`. Il est composé de 10 éléments `QUA8`.



3.3 Grandeurs testées et résultats

Pour valider la solution obtenue, on teste au numéro d'ordre 7 :

- 1) le déplacement suivant y de la face sur laquelle le chargement est imposé,
- 2) la contrainte yy ainsi que la valeur de l'endommagement dans la maille affaiblie

Nom du champ	Composante	Lieu	Tolérance
DEPL	DY	PB	défaut
SIEF_ELGA	SIYY	MI , point 1	défaut
VARI_ELGA	V1	MI , point 1	défaut

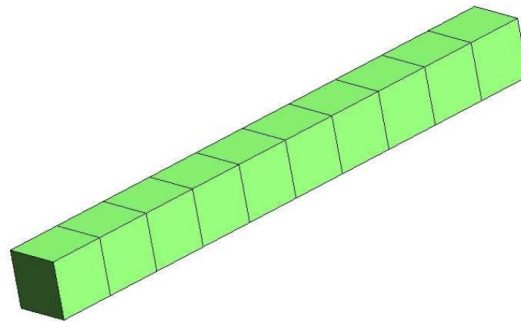
4 Modélisation C

4.1 Caractéristiques de la modélisation

Le modèle testé est 3D. La loi de comportement utilisée est la loi ENDO_ISOT_BETON. On valide le pilotage par déformation.

4.2 Caractéristiques du maillage

Le maillage est obtenu par GIBI. Il est composé de 10 éléments HEXA8 (un seul élément dans la section),



4.3 Grandeurs testées et résultats

Pour valider la solution obtenue, on teste au numéro d'ordre 41 :

- 1) le déplacement suivant z de la face sur laquelle le chargement est imposé,
- 2) la contrainte zz ainsi que la valeur de l'endommagement dans la maille affaiblie,

Nom du champ	Composante	Lieu	Tolérance
DEPL	DZ	E	défaut
SIEF_ELGA	SIZZ	MI , point 1	défaut
VARI_ELGA	V1	MI , point 1	défaut

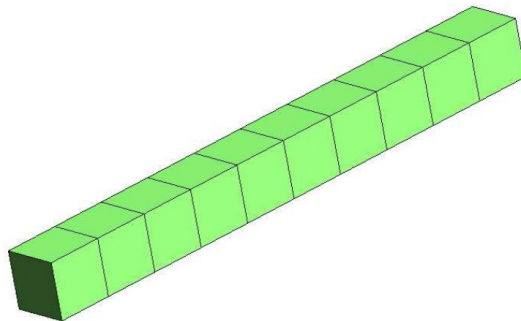
5 Modélisation D

5.1 Caractéristiques de la modélisation

Le modèle testé est 3D. La loi de comportement utilisée est la loi ROUSS_PR. On valide le pilotage par déformation.

5.2 Caractéristiques du maillage

Le maillage est obtenu par GIBI. Il est composé de 10 éléments HEXA8 (un seul élément dans la section)



5.3 Grandeurs testées et résultats

Pour valider la solution obtenue, on teste au numéro d'ordre 20 :

- 1) le déplacement suivant z de la face sur laquelle le chargement est imposé,
- 2) la contrainte zz dans la maille affaiblie

Nom du champ	Composante	Lieu	Tolérance
DEPL	DZ	E	défaut
SIEF_ELGA	SIZZ	MI , point 1	défaut

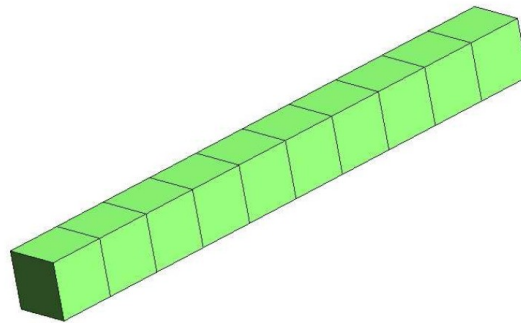
6 Modélisation E

6.1 Caractéristiques de la modélisation

Le modèle testé est 3D. La loi de comportement utilisée est la loi ENDO_ISOT_BETON. On valide le pilotage par prédiction élastique.

6.2 Caractéristiques du maillage

Le maillage est obtenu par GIBI. Il est composé de 10 éléments HEXA8 (un seul élément dans la section)



6.3 Grandeurs testées et résultats

Pour valider la solution obtenue, on teste au numéro d'ordre 19 :

- 1) le déplacement suivant z de la face sur laquelle le chargement est imposé,
- 2) la contrainte zz ainsi que la valeur de l'endommagement dans la maille affaiblie.

Nom du champ	Composante	Lieu	Tolérance
DEPL	DZ	E	défaut
SIEF_ELGA	SIZZ	MI , point 1	défaut
VARI_ELGA	V1	MI , point 1	défaut

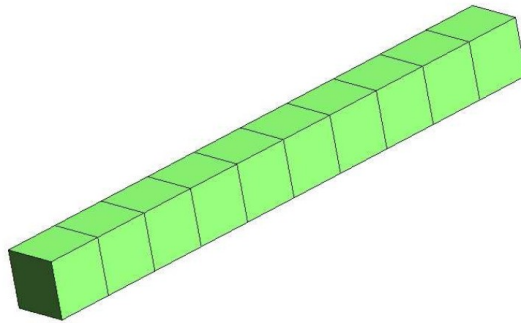
7 Modélisation F

7.1 Caractéristiques de la modélisation

Le modèle testé est 3D. La loi de comportement utilisée est la loi `BETON_DOUBLE_DP`. On valide le pilotage par prédiction élastique.

7.2 Caractéristiques du maillage

Le maillage est obtenu par GIBI. Il est composé de 10 éléments `HEXA8` (un seul élément dans la section)



7.3 Grandeurs testées et résultats

Pour valider la solution obtenue, on teste au numéro d'ordre 41 :

- 1) le déplacement suivant z de la face sur laquelle le chargement est imposé,
- 2) la contrainte zz dans la maille affaiblie.

Nom du champ	Composante	Lieu	Tolérance
DEPL	DZ	E	défaut
SIEF_ELGA	SIZZ	MI , point 1	défaut

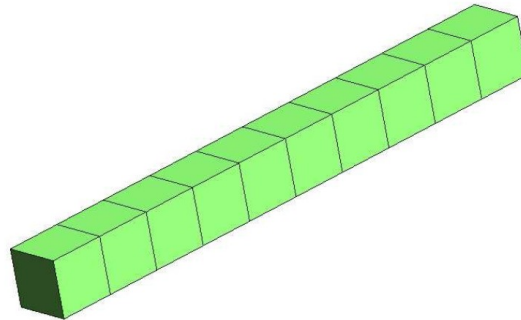
8 Modélisation I

8.1 Caractéristiques de la modélisation

Le modèle testé est 3D. La loi de comportement utilisée est la loi ROUSSELIER (en grandes déformations de type SIMO_MIEHE). On valide le pilotage par déformation.

8.2 Caractéristiques du maillage

Le maillage est obtenu par GIBI. Il est composé de 10 éléments HEXA8 (un seul élément dans la section)



8.3 Grandeurs testées et résultats

Pour valider la solution obtenue, on teste au numéro d'ordre 21 :

- 1) le déplacement suivant z de la face sur lequel le chargement est imposé,
- 2) la contrainte zz ainsi que la valeur de l'endommagement dans la maille affaiblie
- 3) la valeur de l'indicateur de plasticité dans la maille affaiblie.

Nom du champ	Composante	Lieu	Tolérance
DEPL	DZ	E	défaut
SIEF_ELGA	SIZZ	MI , point 1	défaut
VARI_ELGA	V3	MI , point 1	défaut

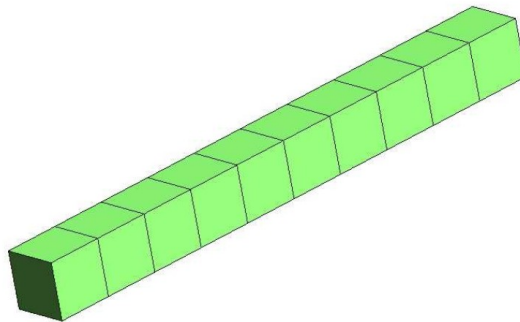
9 Modélisation J

9.1 Caractéristiques de la modélisation

Le modèle testé est 3D. La loi de comportement utilisée est la loi ROUSSELIER avec l'option (PORO_TYPE = 2, cf. U4.43.01) permettant de calculer la porosité en fonction de la déformation totale (en grandes déformations de type SIMO_MIEHE). On valide le pilotage par déformation.

9.2 Caractéristiques du maillage

Le maillage est obtenu par GIBI. Il est composé de 10 éléments HEXA8 (un seul élément dans la section)



9.3 Grandeurs testées et résultats

Pour valider la solution obtenue, on teste au numéro d'ordre 21 :

- 1) le déplacement suivant z de la face sur lequel le chargement est imposé,
- 2) la contrainte zz ainsi que la valeur de l'endommagement dans la maille affaiblie
- 3) la valeur de l'indicateur de plasticité dans la maille affaiblie.

Nom du champ	Composante	Lieu	Tolérance
DEPL	DZ	E	10E-6
SIEF_ELGA	SIZZ	MI , point 1	10E-6
VARI_ELGA	V3	MI , point 1	10E-6

10 Synthèse des résultats

Ce cas-test permet de vérifier le bon fonctionnement du pilotage pour les différentes lois de comportement adoucissantes. Les résultats obtenus fournissent des valeurs de non-régression.