

SSNV217 - Cube en traction simple et compression avec la loi ENDO_ORTH_BETON

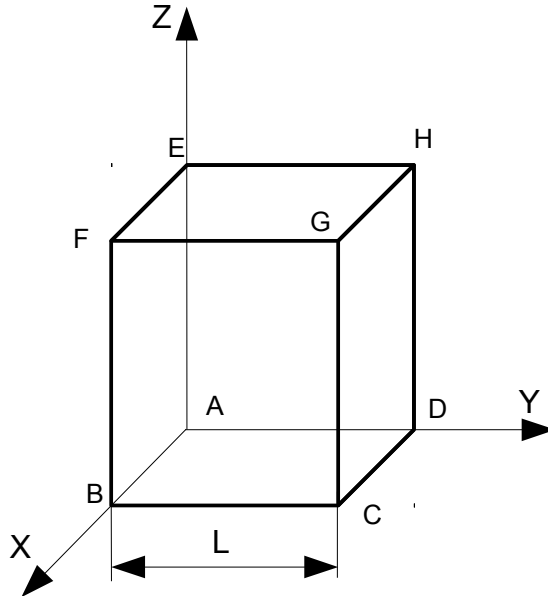
Résumé :

La modélisation A de ce test permet de tester différentes configurations d'endommagement possibles de la loi ENDO_ORTH_BETON en quatre étapes et de vérifier la bonne gestion des différents mécanismes :

- endommagement progressif de traction dans la direction X jusqu'à ce qu'il soit bloqué
- endommagement progressif de traction dans la direction Y jusqu'à ce qu'il soit bloqué, en présence d'une direction d'endommagement bloquée (selon X)
- endommagement progressif de traction dans la direction Z , en présence de deux directions d'endommagement bloquées (selon X et selon Y)
- phase de décharge puis endommagement progressif de compression selon Z

1 Problème de référence

1.1 Géométrie



Le cube est dans l'espace $[0.,1.] \times [0.,1.] \times [0.,1.]$.

Coordonnées des points (m) :

$$A : (0., 0., 0.)$$

$$G : (1., 1., 1.)$$

Géométrie du cube

$$L = 1\text{m}$$

1.2 Propriétés du matériau

Élastique isotrope :

$$E = 32 \text{ GPa} : \text{Module d'Young}$$

$$\nu = 0.2 : \text{Coefficient de Poisson}$$

Loi ENDO_ORTH_BETON

$$k_0 = 300 \text{ Pa} ; k_1 = 10,5 \text{ MPa} ; k_2 = 7 \times 10^{-4} ; \alpha = 0,9 ; \gamma_b = 1000 \text{ Pa} ; \\ \gamma_d = 60000 \text{ Pa}$$

1.3 Conditions aux limites et chargements

Elles consistent en des déplacements imposés sur chacune des faces du cube, et sont exprimées en mètres.

1.4 Solution de référence

Ce test est un test de non régression.

2 Modélisation A

2.1 Caractéristiques de la modélisation A

La modélisation est 3D et utilise la loi ENDO_ORTH_BETON.

2.2 Caractéristiques du maillage

Nombre de nœuds : 8

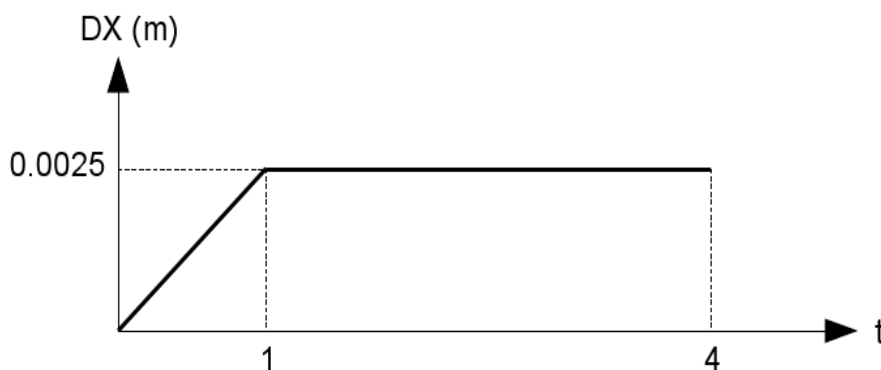
Nombre de mailles et type : 1 HEXA8

2.3 Description du chargement

2.3.1 Première étape : traction selon l'axe X

- face *ADHE* : $DX=0$
- face *ABFE* : $DY=0$
- face *ABCD* : $DZ=0$
- face *DCGH* : $DY=0$
- face *EFGH* : $DZ=0$
- face *BCGF* : $DX=2,5\times 10^{-3}$

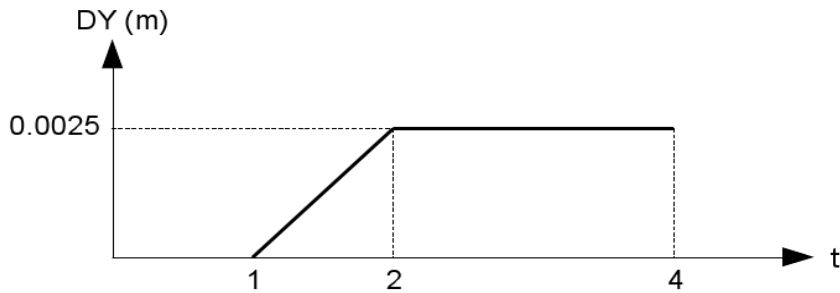
Le déplacement DX imposé sur la face *BCGF* varie progressivement suivant la fonction présentée sur la figure ci-dessous. Une fois le maximum atteint à $t=1s$, le déplacement DX de la face *BCGF* est ensuite bloqué pour les étapes suivantes.



2.3.2 Deuxième étape : traction selon l'axe Y

- face *ADHE* : $DX=0$
- face *ABFE* : $DY=0$
- face *ABCD* : $DZ=0$
- face *BCGF* : $DX=0$
- face *DCGH* : $DY=2,5\times 10^{-3}$

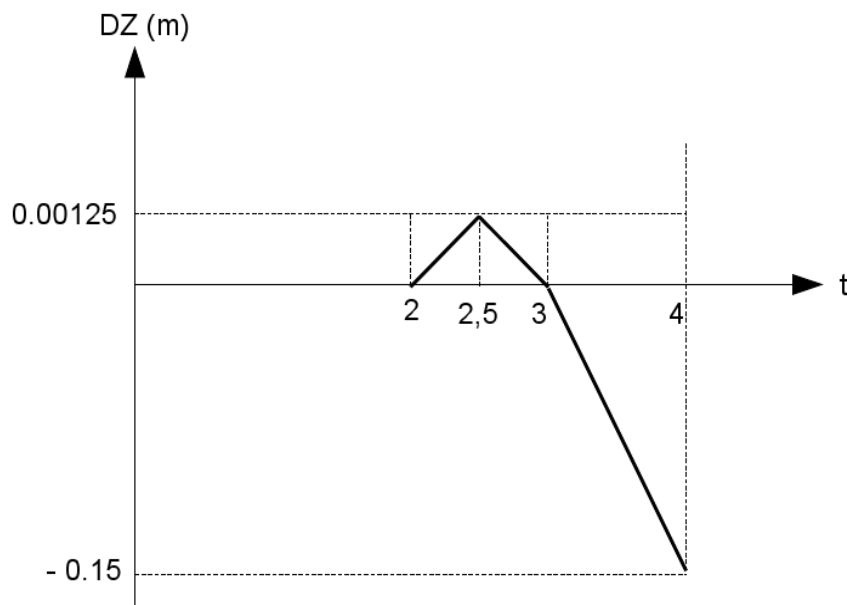
Le déplacement DY imposé sur la face *DCGH* varie progressivement suivant la fonction présentée sur la figure ci-dessous. Une fois le maximum atteint à $t=2s$, le déplacement DY de la face *DCGH* est ensuite bloqué pour les étapes suivantes.



2.3.3 Troisième et quatrième étape : charge, décharge et compression selon l'axe Z

- face *ADHE* : $DX = 0$
- face *ABFE* : $DY = 0$
- face *ABCD* : $DZ = 0$
- face *BCGF* : $DX = 0$
- face *DCGH* : $DY = 0$
- face *EFGH* : $DZ \neq 0$

Le déplacement DZ imposé sur la face *EFGH* varie progressivement suivant la fonction présentée sur la figure ci-dessous :



2.4 Grandeurs testées et résultats

Les résultats sont lus au point de Gauss n°1.

Grandeur	Numéro d'ordre	Type de Référence	Référence	Tolérance (%)
<i>V1</i>	2	Non régression	-	-
<i>S1XX (Pa)</i>	10	Non régression	-	-
<i>V2</i>	12	Non régression	-	-

$SIYY (Pa)$	20	Non régression	-	-
$V3$	22	Non régression	-	-
$SIZZ (Pa)$	25	Non régression	-	-
$V3$	31	Non régression	-	-
$SIZZ (Pa)$	40	Non régression	-	-

Tableau 2.4-1

3 Synthèse des résultats

Les résultats obtenus vérifient la non régression du code pour la loi ENDO_ORTH_BETON.