

---

## Opérateur DYNA\_NON\_LINE

---

### 1 But

---

Calculer l'évolution dynamique d'une structure dont le matériau ou la géométrie ont un comportement non linéaire. Il peut s'agir par exemple de non linéarités de matériau (plasticité ou de géométrie (grands déplacements)) [R5.05.05]. La syntaxe de cette commande est très semblable à celle de l'opérateur `STAT_NON_LINE` [U4.51.03].

L'évolution dynamique est étudiée à partir d'un état initial, configuration de référence, qui peut être produit par une analyse quasi-statique (opérateur `STAT_NON_LINE` [U4.51.03]) ou dynamique antérieure (opérateur `DYNA_NON_LINE`).

L'évolution dynamique peut être étudiée en plusieurs travaux successifs, par une poursuite à partir d'un instant déjà calculé, si une base de données a été définie dans le profil d'étude de l'utilisateur.

Produit un concept de type `evol_noli`.

## Table des Matières

1 But.....	1
2 Syntaxe.....	4
3 Opérandes.....	7
3.1 Opérandes MODELE/CHAM_MATER/CARA_ELEM.....	7
3.2 Opérandes MODE_STAT/MASS_DIAG.....	7
3.3 Mot clé EXCIT.....	7
3.3.1 Opérandes CHARGE/FONC_MULT.....	7
3.3.2 Opérande TYPE_CHARGE.....	7
3.3.3 Opérandes MULT_APPUI/ACCE/VITE/DEPL/DIRECTION/NOEUD/GROUP_NO.....	8
3.4 Mot clé CONTACT.....	8
3.5 Mot clé SOUS_STRUC.....	8
3.6 Mot-clé COMPORTEMENT.....	8
3.7 Mot clé ETAT_INIT.....	8
3.8 Mot clé INCREMENT.....	9
3.9 Mot clé NEWTON.....	9
3.10 Mot clé RECH_LINEAIRE.....	9
3.11 Mot clé SOLVEUR.....	9
3.12 Mot clé CONVERGENCE.....	9
3.13 Mot clé ARCHIVAGE.....	9
3.13.1 Opérande CHAM_EXCLU.....	9
3.14 Mot clé AMOR_RAYL_RIGI.....	9
3.15 Mot clé AMOR_MODAL.....	10
3.15.1 Opérandes MODE_MECA / AMOR_REDUIT / LIST_AMOR / NB_MODE.....	10
3.15.2 Opérande REAC_VITE.....	10
3.16 Description du schéma d'intégration en temps [bib2] [R5.05.05].....	10
3.16.1 Cas SCHEMA = 'NEWMARK'.....	11
3.16.2 Cas SCHEMA = 'HHT'.....	11
3.16.3 Cas SCHEMA = 'THETA_METHODE'.....	12
3.16.4 Cas SCHEMA = 'KRENK'.....	12
3.16.5 Cas SCHEMA = 'DIFF_CENT'.....	12
3.16.6 Cas SCHEMA = 'TCHAMWA'.....	12
3.16.7 Opérande COEF_MASS_SHIFT.....	12
3.17 Mot-clé CRIT_STAB.....	13
3.18 Mot-clé MODE_VIBR.....	13
3.19 Opérande ENERGIE.....	14
3.20 Opérande PROJ_MODAL.....	14
3.20.1 Opérandes MODE_MECA, NB_MODE.....	14
3.20.2 Opérandes MASS_GENE , RIGI_GENE , AMOR_GENE.....	14

3.20.3 Opérandes DEPL_INIT_GENE , VITE_INIT_GENE , ACCE_INIT_GENE.....	15
3.21 Mot clé EXCIT_GENE.....	15
3.22 Opérande INFO.....	15
3.23 Opérande TITRE.....	15
4 Exemple : mouvement d'un pendule de grande amplitude.....	16

## 2 Syntaxe

```
dynanl [evol_noli] = DYNA_NON_LINE
(
  ◇ reuse = dynanl, [evol_noli]
  ◆ MODELE = mo, [modele]
  ◆ CHAM_MATER = chmat, [cham_mater]
  ◇ MODE_STAT = modestat, [mode_meca]
  ◇ CARA_ELEM = carac, [cara_elem]
  ◇ MASS_DIAG = /'OUI',
                /'NON',

  ◇ EXCIT = _F (
    ◇ TYPE_CHARGE = /'FIXE_CSTE', [DEFAULT]
                    /'SUIV',
                    /'DIDI',
    ◇ CHARGE = chi, [char_meca]
                    [char_cine_meca]
    ◇ / FONC_MULT = fi, [fonction]
      / DEPL = depl, [fonction]
        VITE = vite, [fonction]
        ACCE = acce, [fonction]
    ◇ MULT_APPUI = /'NON', [DEFAULT]
                    /'OUI',
    ◇ DIRECTION = (d1, d2, d3), [l_R]
    ◇ NOEUD = lno, [l_noeud]
    ◇ GROUP_NO = lgrno, [l_gr_noeud]
  ),

  ◇ SOUS_STRUC = _F ( voir le document [U4.51.03] ),

  ◇ AMOR_RAYL_RIGI = /'TANGENTE', [DEFAULT]
                    /'ELASTIQUE',

  ◇ AMOR_MODAL = _F (
    ◆ MODE_MECA = mode, [mode_meca]
    ◆ /AMOR_REDUIT = l_amor, [l_R]
    /LIST_AMOR = lisamor [listr8]
    ◇ NB_MODE = /nbmode, [I]
                    /9999, [DEFAULT]
    ◇ REAC_VITE = /'OUI', [DEFAULT]
                    /'NON',
  ),

  ◆ | COMPORTEMENT = _F ( voir le document [U4.51.11] ),

  ◇ ETAT_INIT = _F ( voir le document [U4.51.03]
    | VITE = vite, [cham_no_DEPL_R]
    | ACCE = acce, [cham_no_DEPL_R]
  ),

  ◆ INCREMENT = _F ( voir le document [U4.51.03])
  ◇ EXCIT_GENE = _F (
    ◇ FONC_MULT = fomult, [fonction_sdaster]
    ◆ VECT_GENE = vecgen, [vect_asse_gene]
  ),
),
```

```

◇ NEWTON          =_F ( voir le document [U4.51.03] ),
◇ RECH_LINEAIRE   =_F ( voir le document [U4.51.03] ),
◇ SOLVEUR         =  _F ( voir le document [U4.50.01] ),
◇ CONVERGENCE     =  _F ( voir le document [U4.51.03] ),
◇ MODE_VIBR =_F (
  ◇ NB_FREQ       = / 3,                [DEFAULT]
                    / nbfreq,          [I]
  ◇ MATR_RIGI     = / 'ELASTIQUE',      [DEFAULT]
                    / 'TANGENTE',
                    / 'SECANTE',
  ◇ BANDE         = intba ,             [listr8]
  ◇ /LIST_INST    = list_r8,           [listr8]
  ◇ /INST         = l_r8,              [R]
  ◇ /PAS_CALC     = npas,              [I]
  ◇ PRECISION     = /1.E-6,           [DEFAULT]
                    /prec,            [R]
  ◇ CRITERE       = /'RELATIF',       [DEFAULT]
                    /'ABSOLU' ,
),
◇ CRIT_STAB      =_F ( voir le document [U4.51.03] ),
◇ ENERGIE        =_F ()
◇ ARCHIVAGE      =_F ( voir le document [U4.51.03]),
◆ SCHEMA_TEMPS =_F (
  ◆ SCHEMA = / 'NEWMARK',
              / 'HHT',
              / ' THETA METHODE ' ,
              / 'KRENK ' ,
              / 'DIFF_CENT',
              / 'TCHAMWA',
  ◇ COEF_MASS_SHIFT = / 0.,           [DEFAULT]
                    / coef,         [R]
{ Si SCHEMA      = 'NEWMARK'
  ◇ BETA = / 0.25,                 [DEFAULT]
                    / beta,       [R]
  ◇ GAMMA = / 0.5,                 [DEFAULT]
                    / gamm,      [R]
}
{ Si SCHEMA      = 'HHT'
  ◇ ALPHA = / -0.3,                [DEFAULT]
                    / alph,      [R]
  ◇ MODI_EQUI = / 'OUI',           [DEFAULT]
                    / 'NON',     [R]
}
{ Si SCHEMA      = 'THETA_METHODE'
  ◇ THETA = / 1.,                  [DEFAULT]
                    / theta,     [R]
}
{ Si SCHEMA      = 'KRENK'
  ◇ KAPPA = / 1.,                  [DEFAULT]
                    / kappa,     [R]
}

```

```
{ Si SCHEMA      = 'TCHAMWA'
  ◇ PHI          = / 1.05          [DEFAULT]
                    / phi,        [R]
}

{ Si SCHEMA      = / 'NEWMARK',
  / 'HHT',
  / 'THETA_METHODE',
  / 'KRENK',
  ◆ FORMULATION  = / 'DEPLACEMENT',
                    / 'VITESSE',
                    / 'ACCELERATION',
}

{ Si SCHEMA      = / 'DIFF_CENT',
  / 'TCHAMWA',
  ◆ FORMULATION  = 'ACCELERATION',
  ◇ STOP_CFL    = / 'OUI',        [DEFAULT]
                    / 'NON',
}, ),

◇ OBSERVATION   = _F ( voir le document [U4.51.03]),
◇ AFFICHAGE     = _F ( voir le document [U4.51.03]),
◇ PROJ_MODAL   = _F (
  ◆ MODE_MECA   = mode,          [mode_meca]
  ◇ NB_MODE     = / nbmode,      [I]
                    / 9999,      [DEFAULT]
  ◇ /MASS_GENE  = massgen        [matr_asse_gene_R]
    RIGI_GENE   = rigigen        [matr_asse_gene_R]
  / AMOR_GENE   = amorgen        [matr_asse_gene_R]
  ◇ DEPL_INIT_GENE = deplgen,    [ vect_asse_gene ]
  ◇ VITE_INIT_GENE = vitegen,    [ vect_asse_gene ]
  ◇ ACCE_INIT_GENE = accegen,    [ vect_asse_gene ]
  ) ,

◇ INFO          = / 1,          [DEFAULT]
                  / 2,

◇ TITRE = tx , [Kn] )
```

## 3 Opérandes

### 3.1 Opérandes MODELE/CHAM\_MATER/CARA\_ELEM

Ces opérandes ont la même signification que dans le document [U4.51.03].

### 3.2 Opérandes MODE\_STAT/MASS\_DIAG

◇ MODE\_STAT = modestat

Nom du mode statique nécessaire dans le cas d'un calcul sismique avec excitations multi-appuis [R4.05.01].

◇ MASS\_DIAG = / 'OUI',  
/ 'NON',

Option à utiliser avec un schéma en temps explicite [bib2] et qui permet de résoudre avec une matrice de masse lumpée (diagonalisée). Cette option n'est pas disponible pour tous les types d'éléments, en particulier les discrets (dans ce cas, il faut résoudre avec la matrice de masse consistante). En implicite il n'est pas possible d'utiliser une matrice lumpée (émission d'une erreur fatale si l'utilisateur est dans ce cas)

### 3.3 Mot clé EXCIT

◇ EXCIT =\_F

Ce mot clé facteur permet de décrire à chaque occurrence une charge (solicitations et conditions aux limites), et éventuellement un coefficient multiplicateur et/ou un type de charge.

Les opérandes ont la même signification que dans le document [U4.51.03] mais il y a quelques spécificités liées à la dynamique.

#### Remarque importante pour les schémas en temps:

*Si l'on impose des conditions aux limites en déplacement qui évoluent au cours du temps, il faut tenir compte de l'inconnue primale du schéma utilisé. Ces conditions sont en fait imposées en accélération en explicite (car c'est l'inconnue primale). Cela signifie que l'on doit entrer dans DYNA\_NON\_LINE la dérivée seconde du signal en déplacement que l'on veut imposer. Cette évolution du déplacement imposé doit donc être dérivable au moins deux fois en temps. De même pour le théta-schéma en vitesse, l'inconnue primale est la vitesse et l'on doit entrer dans DYNA\_NON\_LINE la dérivée première du signal en déplacement que l'on veut imposer.*

### 3.3.1 Opérandes CHARGE/FONC\_MULT

◆ CHARGE =  $ch_i$   
◇ FONC\_MULT =  $f_i$

Les opérandes ont la même signification que dans le document [U4.51.03].

### 3.3.2 Opérande TYPE\_CHARGE

◇ TYPE\_CHARGE = / 'FIXE\_CSTE' , [DEFAULT]  
/ 'SUIV',  
/ 'DIDI',

L'opérande a la même signification que dans le document [U4.51.03], sauf qu'un chargement ne peut pas être piloté en dynamique, et donc tchi ne peut pas être FIXE\_PILO.

### 3.3.3 Opérandes MULT\_APPUI/ACCE/VITE/DEPL/DIRECTION/NOEUD/GROUP\_NO

```
◇ MULT_APPUI= /'NON', [DEFAULT]
                /'OUI',
◆ ACCE = ac, [fonction]
◆ VITE = vi, [fonction]
◆ DEPL = dp, [fonction]
◇ DIRECTION = (dx,dy,dz,drx,dry,drz), [l_R]
◇ /NOEUD = lno, [l_noeud]
◇ /GROUP_NO = lgrno, [l_groupe_no]
```

Dans le cas d'une excitation multi-appuis (MULT\_APPUI= 'OUI'), les autres opérandes ont exactement la même signification que dans le mot clé facteur EXCIT de l'opérateur DYNA\_TRAN\_MODAL [U4.53.21]. Dans ce cas, les champs 'DEPL', 'VITE', 'ACCE' correspondent respectivement aux déplacements, vitesses et accélérations du mouvement relatif par rapport au mouvement d'entraînement multi-appuis. Les nouveaux champs 'DEPL\_ABSOLU', 'VITE\_ABSOLU', 'ACCE\_ABSOLU' sont alors créés et correspondent respectivement aux déplacements, vitesses et accélérations du mouvement absolu, somme du mouvement d'entraînement multi-appuis et du mouvement relatif par rapport à ce mouvement d'entraînement multi-appuis.

### 3.4 Mot clé CONTACT

```
◆ CONTACT = contact
```

Ce mot clé simple permet d'activer la résolution du contact-frottement ou la prise en compte d'une liaison unilatérale. `contact` est un concept issu de l'opérateur DEFI\_CONTACT [U4.44.11].

L'opérande a la même signification que dans le document [U4.51.03].

### 3.5 Mot clé SOUS\_STRUC

```
◇ SOUS_STRUC=_F
```

Ce mot clé facteur permet de préciser quels sont les chargements à utiliser pour les sous-structures statiques qui font alors obligatoirement partie du modèle.

L'opérande a la même signification que dans le document [U4.51.03].

### 3.6 Mot-clé COMPORTEMENT

La syntaxe de ces mots-clés communs à plusieurs commandes est décrite dans le document [U4.51.11]. Toutes les relations de comportement supportées par STAT\_NON\_LINE sont disponibles également dans DYNA\_NON\_LINE, à condition que le calcul de la matrice de masse des éléments concernés soit prévu.

### 3.7 Mot clé ETAT\_INIT

```
◇ ETAT_INIT =_F
```

Sous ce mot clé sont définies les conditions initiales du problème. Les opérandes du mot clé ETAT\_INIT ont la même signification que dans le document [U4.51.03].

En dynamique, on peut définir en plus les champs de vitesse et d'accélération initiales.

```
◆ / | VITE = vite
    / | ACCE = acce
```

Si les mots clés EVOL\_NOLI, DEPL, et VITE sont absents, on suppose que l'état initial est à déplacements, vitesses et contraintes nuls, et on calcule les accélérations correspondant au chargement à l'instant `instini` défini par l'opérande INST.



## 3.8 Mot clé INCREMENT

◇ INCREMENT =\_F

Définit la liste des instants de calcul. Les opérands du mot clé INCREMENT ont la même signification que dans le document [U4.51.03].

## 3.9 Mot clé NEWTON

◇ NEWTON =\_F

Précise les caractéristiques de la méthode de résolution du problème incrémental non linéaire (méthode de Newton-Raphson). Les opérands du mot clé NEWTON ont la même signification que dans le document [U4.51.03].

## 3.10 Mot clé RECH\_LINEAIRE

◇ RECH\_LINEAIRE =\_F (  
    ◇ METHODE = / 'CORDE' [DEFAULT]  
                  / 'MIXTE' )

Permet d'activer la recherche linéaire. Les opérands du mot clé RECH\_LINEAIRE ont la même signification que dans le document [U4.51.03], sauf que la méthode PILOTAGE n'existe pas.

## 3.11 Mot clé SOLVEUR

◇ SOLVEUR =\_F

La syntaxe de ce mot clé commun à plusieurs commandes est décrite dans le document [U4.50.01].

## 3.12 Mot clé CONVERGENCE

◇ CONVERGENCE =\_F

Ce mot clé décrit les paramètres permettant d'apprécier la convergence de la méthode de NEWTON utilisée pour résoudre le problème mécanique non linéaire. Les opérands du mot clé CONVERGENCE ont la même signification que dans le document [U4.51.03].

## 3.13 Mot clé ARCHIVAGE

◇ ARCHIVAGE =\_F

Permet d'archiver des ou certains résultats à tous ou certains instants du calcul.

En l'absence de ce mot clé tous les pas de temps sont archivés, y compris les instants de calculs nouvellement créés par redécoupage automatique du pas de temps. Les opérands du mot clé ARCHIVAGE ont la même signification que dans le document [U4.51.03], sauf pour le mot-clé CHAM\_EXCLU.

### 3.13.1 Opérande CHAM\_EXCLU

◇ CHAM\_EXCLU = | 'DEPL'  
                  | 'VITE'  
                  | 'ACCE'  
                  | 'SIEF\_ELGA'  
                  | 'VARI\_ELGA'

Permet de préciser les champs qui ne seront pas archivés, excepté au dernier pas de temps.

## 3.14 Mot clé AMOR\_RAYL\_RIGI

◇ AMOR\_RAYL\_RIGI = / 'TANGENTE', [DEFAULT]  
                  / 'ELASTIQUE'

Ce mot clé permet de spécifier la matrice de raideur  $K$  qui sera utilisée pour construire l'amortissement de Rayleigh  $C = \alpha \cdot K + \beta \cdot M$ .

Avec la valeur par défaut ('TANGENTE'), la matrice  $K$  sera la même que celle qui est utilisée pour le calcul des efforts internes. En choisissant la valeur 'ELASTIQUE', on force le calcul de l'amortissement de Rayleigh avec la matrice de raideur élastique.

Pour les lois adoucissantes ou de type GLRC on conseille d'utiliser la matrice élastique.

## 3.15 Mot clé AMOR\_MODAL

◇ AMOR\_MODAL = \_F

Ce mot clé permet de prendre en compte un amortissement équivalent à de l'amortissement modal décomposé sur une base de modes pré-calculée sous forme de concept de type `mode_meca`. Cet amortissement est globalement pris en compte dans l'équation d'équilibre dynamique comme une force correctrice au second membre  $-C \cdot \dot{X}$ .

### 3.15.1 Opérandes MODE\_MECA / AMOR\_REDUIT / LIST\_AMOR / NB\_MODE

◆ MODE\_MECA = mode  
◆ / AMOR\_REDUIT = l\_amor,  
/ LIST\_AMOR = lisamor  
◇ NB\_MODE = nbmode

Le concept mode de type `mode_meca` (entré par l'opérande `MODE_MECA`) représente la base de modes pré-calculée sur laquelle on décompose l'amortissement modal. Cette base doit impérativement avoir le même profil de numérotation que celui du système dynamique défini par les paramètres du mot clé `SOLVEUR` [§3.11]. Il est possible de tronquer la base modale à un nombre de modes défini par `NB_MODE`. A défaut, on prend tous les modes de la base modale.

Les amortissements modaux sous forme réduite sont donnés par une liste de réels dont le nombre de termes est inférieur ou égal au nombre de modes pris en compte. Si le nombre de termes de la liste est strictement inférieur, on étend cette liste avec la valeur de son dernier terme jusqu'à ce que sa taille atteigne le nombre de modes calculés.

### 3.15.2 Opérande REAC\_VITE

◇ REAC\_VITE= / 'OUI', [DEFAULT]  
/ 'NON',

Si sa valeur est 'OUI', on modifie la force correctrice d'amortissement modal à chaque itération interne de Newton définie dans le mot clé `NEWTON` [§9].

Si sa valeur est 'NON', on ne remet à jour ce terme qu'au début de chaque pas de temps.

## 3.16 Description du schéma d'intégration en temps [bib2] [R5.05.05]

◆ SCHEMA\_TEMPS = \_F()  
◇ STOP\_CFL = / 'OUI', [DEFAULT]  
/ 'NON',  
◇ FORMULATION= / 'DEPLACEMENT',  
/ 'VITESSE',  
/ 'ACCELERATION',

On peut soit utiliser une méthode implicite de `NEWMARK` (mot clé `SCHEMA='NEWMARK'` ou accélération moyenne modifiée : `SCHEMA='HHT'` avec `MODI_EQUI = 'NON'`), de `HILBER-HUGHES-TAYLOR` (`SCHEMA='HHT'` avec `MODI_EQUI = 'OUI'`) ou bien une `THETA_METHODE` ou, enfin, le schéma de `KRENK`.

Avec un schéma implicite, les résolutions en déplacement, vitesse ou accélération sont actuellement disponibles (mot clé FORMULATION = 'DEPLACEMENT', 'VITESSE' ou 'ACCELERATION').

Inversement, on peut choisir une méthode explicite de type différences centrées (mot clé SCHEMA='DIFF\_CENT') ou un schéma dissipatif de type TCHAMWA (mot clé SCHEMA='TCHAMWA'). Avec un schéma explicite, on ne peut résoudre qu'en accélération (mot clé FORMULATION = 'ACCELERATION').

Les schémas explicites étant conditionnellement stables, il peut être utile de vérifier si le pas de temps donné en entrée du calcul respecte bien la condition de stabilité (condition CFL). Si STOP\_CFL = 'OUI' (défaut), alors si la liste d'instants fournie par l'utilisateur comporte un ou plusieurs pas de temps supérieurs à la condition de stabilité, le calcul s'arrête en erreur fatale. Si STOP\_CFL = 'NON', on émet une alarme et continue le calcul.

Dans tous les cas, le pas de temps critique est donné dans le fichier de messages pour information. Le calcul de la CFL n'est pas programmé pour tous les éléments (en particulier les éléments discrets sont ignorés.); la CFL estimée par Code\_Aster peut donc être plus grande (moins pénalisante) que la CFL réelle, avec les risques de divergence brutale qui en découlent.

En explicite, il est aussi recommandé d'utiliser une matrice de masse lumpée (diagonalisée) : ce que l'on peut obtenir avec le mot clé MASS\_DIAG = 'OUI' [§7].

## Remarques :

- Le choix MASS\_DIAG='NON' est déconseillé avec les coques DKT.
- Avec les éléments DKT/DKTG il est nécessaire de préciser dans AFFE\_CARA\_ELEM, sous le mot clé facteur COQUE, le mot clé simple INER\_ROTA = 'OUI'. Sinon la matrice masse est singulière et le schéma explicite est inutilisable.
- En explicite, on déconseille l'usage des éléments finis quadratiques (qui peuvent générer des oscillations parasites sur les champs solutions).
- Pour les schémas multi-pas (Newmark avec MODI\_EQUI='OUI' et théta-schéma), il est nécessaire de recalculer les efforts intérieurs à l'instant précédent. Ce mode de fonctionnement est problématique au premier instant d'une reprise de calcul. En effet, si on a des variables de commandes (qui dépendent donc de l'instant de calcul), il est nécessaire de récupérer la valeur de l'instant précédent. Ce n'est pas toujours possible, en particulier si on n'est pas en reuse et si ETAT\_INIT se fait à partir de champs individuels (pas d'utilisation du mot-clé ETAT\_INIT/EVOL\_NOLI). Dans ce cas, on ne calcule pas cette contribution au pas précédent, ce qui peut éventuellement modifier légèrement la convergence de l'algorithme.

### 3.16.1 Cas SCHEMA = 'NEWMARK'

◇ BETA	=	/0.25,	[DEFAULT]
		/beta,	[R]
◇ GAMMA	=	/0.5,	[DEFAULT]
		/gamm,	[R]

La méthode d'intégration en temps est celle de NEWMARK, avec les valeurs données des paramètres beta et gamm.

Quand on ne précise ni beta, ni gamm, on a la méthode dite « règle du trapèze » (beta=0.25 ; gamm=0.5) qui, en linéaire, est inconditionnellement stable et n'apporte aucune dissipation parasite (i.e. amortissement numérique), mais qui, en non linéaire, peut être instable [bib1][bib2].

### 3.16.2 Cas SCHEMA = 'HHT'

◇ ALPHA	=	/-0.3,	[DEFAULT]
		/alph,	[R]
◇ MODI_EQUI	=	/'OUI',	
		/'NON',	[DEFAULT]

Pour MODI\_EQUI = 'NON' (valeur par défaut), la méthode d'intégration en temps (schéma d'intégration implicite) est celle de l'accélération moyenne modifiée (de la famille de Newmark) ([bib1],

[bib2]), avec la valeur négative de `alph` donnée. Plus `|alph|` est grand, plus l'amortissement numérique apporté par le calcul est important. Mais cette dissipation est parfois nécessaire, en non linéaire, pour assurer la stabilité (à moins d'affecter un amortissement par matériau à la structure).

Pour `MODI_EQUI = 'OUI'`, la méthode d'intégration en temps (schéma d'intégration implicite) est celle de HILBER-HUGHES-TAYLOR (HHT ou  $\alpha$ -méthode) [bib2], avec la valeur négative de `alph` donnée. Plus `|alph|` est grand, plus l'amortissement numérique apporté par le calcul est important. Par rapport au schéma précédent (`MODI_EQUI = 'NON'`) d'accélération moyenne modifiée, l'amortissement numérique induit est plus « sélectif » : il est plus faible aux basses et moyennes fréquences (asymptotiquement nul à fréquence nulle) et il va croître plus vite quand la fréquence devient grande.

Ce deuxième schéma se base sur le premier avec, en plus, une modification de l'équation d'équilibre (on décale dans le temps les efforts intérieurs et extérieurs) [bib2].

### 3.16.3 Cas SCHEMA = 'THETA\_METHODE'

```
◇ THETA      = /1.,                [DEFAULT]
                /theta,            [R]
```

Le schéma d'intégration en temps est un  $\theta$ -schéma implicite d'ordre un, en vitesse. Dans le cas d'utilisation avec des charges de contact, on doit aussi faire appel à la méthode `CONTINUE` (`AFFE_CHAR_MECA / CONTACT / METHODE = 'CONTINUE'`) et la formulation en vitesse (`FORMULATION = 'VITESSE'`).

`theta` doit être compris entre 0,5 et 1 : 0,5 correspond à un minimum de dissipation numérique, 1 correspond à un maximum de dissipation numérique. `theta = 1` permet de retrouver le schéma d'Euler. Ce schéma est aussi utilisable avec une formulation en déplacement.

### 3.16.4 Cas SCHEMA = 'KRENK'

```
◇ KAPPA      = /1.,                [DEFAULT]
                /kappa,            [R]
```

Ce d'intégration en temps de Krenk est implicite, d'ordre 1 et dissipatif. Son usage est donc recommandé, tout comme le  $\theta$ -schéma, pour les problèmes irréguliers comme les chocs.

La dissipation numérique est pilotée par le paramètre `kappa`, qui doit être supérieur ou égal à 1. Si il vaut 1, alors le schéma n'apportera pas de dissipation. Plus `kappa` sera grand, plus la dissipation sera élevée.

### 3.16.5 Cas SCHEMA = 'DIFF\_CENT'

Le schéma des différences centrées est un schéma explicite d'ordre deux de la famille de Newmark, de paramètres `BETA = 0` et `GAMMA = 0.5`. Il s'agit d'un schéma à un pas qui ne présente pas de dissipation numérique.

### 3.16.6 Cas SCHEMA = 'TCHAMWA'

```
◇ PHI        = /1.05,             [DEFAULT]
                /phi,              [R]
```

Une alternative aux schémas des différences centrées est le schéma développé par Bertrand Tchamwa et Christian Wielgosz.

Ce schéma explicite a plusieurs particularités intéressantes. Ce n'est pas un dérivé de Newmark, et la variation de son paramètre `PHI` permet une dissipation numérique contrôlable des hautes fréquences. Lorsqu'il vaut 1, la dissipation est nulle. Pour ne pas trop dégrader la condition de Courant et conserver des propriétés de stabilité comparables au schéma des différences centrées, il est recommandé de ne pas choisir un `PHI` supérieur à 1.10. 1.05 est la valeur choisie par défaut.

### 3.16.7 Opérande COEF\_MASS\_SHIFT

```
◇ COEF_MASS_SHIFT = /0.           [DEFAULT]
                    /coef
```

La donnée du coefficient `coef` permet de réaliser un shift de la matrice de masse  $M$  qui devient:

$$M' = M + coef K$$

La valeur de ce coefficient, par défaut nulle, doit être non nulle pour pouvoir inverser en dynamique avec schéma explicite la matrice de masse quand celle-ci a des termes nuls pour certains degrés de liberté spécifiques, par exemple la pression pour les éléments de modélisation `HM`.

L'entrée de ce coefficient permet également d'améliorer fortement la convergence en dynamique avec schéma implicite dans ce même type de modélisation en imposant une fréquence de coupure inversement proportionnelle à la valeur de `coef` (au prix d'une légère distorsion de l'ensemble des fréquences propres du système)

## 3.17 Mot-clé CRIT\_STAB

◇ CRIT\_STAB =\_F

Ce mot-clé permet de déclencher le calcul, à la fin de chaque incrément de temps, d'un critère de stabilité, identique à ce qui est proposé dans `STAT_NON_LINE`. Ce critère est utile pour déceler, au cours du chargement, le point à partir duquel on perd la stabilité (par flambage par exemple). Il ne s'agit pas d'un critère de stabilité au sens dynamique (amortissement négatif). Les opérandes du mot clé `CRIT_STAB` ont la même signification que dans le document [U4.51.03].

Il convient cependant de signaler que l'utilisation de `CRIT_STAB` sur des modèles fluide-structure couplés (formulation  $(u, p, \phi)$ , cf. documentation [R4.02.02], qui sont disponibles avec `DYNA_NON_LINE` mais pas `STAT_NON_LINE`) oblige à exclure les degrés de liberté fluide car la matrice de rigidité assemblée globale est singulière pour ces degrés de liberté. Pour cela, il faut combiner les mot-clés `DDL_EXCLUS` (en excluant tous les degrés de liberté spécifiques aux éléments fluides, comme 'PRES', 'PHI' et, dans les cas avec surface libre, 'DH') et `MODI_RIGI` = 'OUI'. Plus de détails sont donnés dans les documentations [U4.51.03], [U2.06.11] et [U2.08.04].

## 3.18 Mot-clé MODE\_VIBR

```
◇ MODE_VIBR =_F (  
  ◇ NB_FREQ = /3, [DEFAULT]  
  /nbfreq, [I]  
  ◇ MATR_RIGI = /'ELASTIQUE', [DEFAULT]  
  /'TANGENTE',  
  /'SECANTE',  
  ◇ BANDE = intba, [listr8]  
  ◇ /LIST_INST = list_r8, [listr8]  
  /INST = l_r8, [R]  
  /PAS_CALC = npas, [I]  
  ◇ PRECISION = /1.e-6 [DEFAULT]  
  /prec  
  ◇ CRITERE = /'RELATIF', [DEFAULT]  
  /'ABSOLU',  
) ,
```

Ce mot-clé permet de déclencher le calcul, à la fin de chaque incrément de temps, d'une recherche de modes propres vibratoires.

Ce critère est utile pour suivre, au cours du calcul transitoire, l'évolution de la réponse vibratoire de la structure non linéaire.

Ce critère est calculé de la façon suivante : à la fin d'un pas de temps, on résout  $\det(K - \omega^2 \cdot M) = 0$ .  $K$  peut soit être la matrice de raideur élastique, soit la matrice tangente cohérente à l'instant courant, soit la matrice sécante.  $M$  est la matrice de masse. Cette analyse modale n'est autorisée que pour les matrices symétriques (masse et raideur).

Le mot-clé `NB_FREQ` (3 par défaut) désigne le nombre de fréquences propres à calculer.

On stocke le mode propre correspondant à la plus petite fréquence propre dans la S.D. `RESULTAT`, sous le nom `DEPL_VIBR`. Ce mode propre peut être extrait et visualisé (comme un champ de

déplacements ou un mode propre classique). Il est normalisé à 1 sur la plus grande composante de déplacement. Toutes les fréquences propres calculées sont données dans le fichier .mess.

Le mot-clé `BANDE` permet de spécifier sur quelle bande de fréquence on veut faire la recherche de fréquences propres.

Les instants pour lesquels on veut faire un calcul de mode vibratoire sont donnés par une liste d'instants `LIST_INST` ou `INST` (`list_r8` ou `l_r8`) ou par une fréquence `PAS_CALC` (tous les `npas` de temps).

En l'absence de ces mots clés l'analyse modale vibratoire est réalisée à tous les pas de temps. Les mots-clés `PRECISION` et `CRITERE` permettent de sélectionner les instants, cf. [U4.71.00].

## 3.19 Opérande `ENERGIE`

◇ `ENERGIE = _F()`

Ce mot-clé permet d'activer le calcul du bilan d'énergie, son affichage en cours de calcul et son stockage dans la table de nom `PARA_CALC`. Le bilan d'énergie peut être extrait de cette table à l'aide de la commande `RECU_TABLE` [U4.71.02].

## 3.20 Opérande `PROJ_MODAL`

◇ `PROJ_MODAL = _F`

Ce mot clé permet de faire le calcul sur une base modale (ou de Ritz) préalablement calculée. Il est à utiliser avec un schéma d'intégration en temps explicite.

### 3.20.1 Opérandes `MODE_MECA`, `NB_MODE`

◆ `MODE_MECA = mode,` [mode\_meca]  
◇ `NB_MODE = /nbmode,` [I]  
`/9999,` [DEFAULT]

On spécifie la base à utiliser (`MODE_MECA`) et le nombre de modes (`NB_MODE`).

#### Remarque importante :

La base modale doit s'appuyer sur une numérotation cohérente avec celle de l'évolution calculée (cf. [§10]) : même profil de numérotation.

### 3.20.2 Opérandes `MASS_GENE`, `RIGI_GENE`, `AMOR_GENE`

◇ / `MASS_GENE = massgen,` [ matr\_asse\_gene\_R ]  
`RIGI_GENE = rigigen,` [ matr\_asse\_gene\_R ]  
`AMOR_GENE = amorgen,` [ matr\_asse\_gene\_R ]

Ces opérandes sont utilisés ensemble dans le cas où l'on veut condenser dynamiquement une partie du modèle au comportement linéaire, en ne calculant strictement par `DYNA_NON_LINE` que des domaines au comportement non-linéaire. Ceci, afin de réduire la taille du modèle de calcul. Dans ce cas, il est nécessaire de calculer une base modale de Ritz sur l'ensemble des domaines : le domaine non linéaire modélisé pour le calcul faisant appel à `DYNA_NON_LINE` et les autres domaines linéaires condensés dynamiquement. Cette base doit être orthogonalisée par rapport à la masse et à une rigidité linéaire de l'ensemble des domaines. Elle doit simplement être représentative des mouvements activant l'ensemble des domaines. Par contre, on ne renseignera derrière `MODE_MECA` que les modes obtenus par réduction de la base de Ritz au modèle de calcul traité par `DYNA_NON_LINE`. Un exemple de calcul est fourni par le cas test `SDNV107A` [V5.03.107].

L'opérande `MASS_GENE` permet d'entrer la projection de la matrice masse de l'ensemble des domaines sur la base de Ritz avec un stockage diagonal. L'opérande `RIGI_GENE` permet d'entrer la projection de la matrice rigidité des domaines linéaires condensés seuls sur la base de Ritz avec un stockage plein. L'opérande `AMOR_GENE` permet d'entrer éventuellement la projection d'une matrice d'amortissement (si elle existe) des domaines linéaires condensés seuls sur la base de Ritz avec un stockage plein.

### 3.20.3 Opérandes `DEPL_INIT_GENE`, `VITE_INIT_GENE`, `ACCE_INIT_GENE`

```
◇ DEPL_INIT_GENE = deplgen, [ vect_asse_gene ]
◇ VITE_INIT_GENE = vitegen, [ vect_asse_gene ]
◇ ACCE_INIT_GENE = accegen, [ vect_asse_gene ]
```

Ces opérandes sont associés à l'utilisation des opérandes `MASS_GENE`, `RIGI_GENE` et éventuellement `AMOR_GENE` dans le mot clé `PROJ_MODAL`. Il servent à introduire un vecteur généralisé issu de la projection par `PROJ_VECT_BASE` (`TYPE='DEPL'`) d'un champ déplacement ou vitesse ou accélération du modèle complet (y compris le domaine au comportement linéaire) sur la base modale de ce modèle complet. Ce vecteur généralisé fera office de condition initiale de l'évolution des coordonnées généralisées du calcul sur le modèle réduit au domaine non linéaire. Il faudra alors également renseigner les opérandes du mot-clé `ETAT_INIT` avec des champs correspondants déplacement, vitesse, accélération, contrainte, variable interne du modèle réduit. Un exemple de calcul est fourni par le cas test SDNV107C [V5.03.107].

### 3.21 Mot clé `EXCIT_GENE`

```
◇ EXCIT_GENE = _F(
  ◇ FONC_MULT = fomult, [ fonction_sdaster ]
  ◆ VECT_GENE = vecgen, [ vect_asse_gene ]
)
```

Ce mot clé répétable est associé à l'utilisation des opérandes `MASS_GENE`, `RIGI_GENE` et éventuellement `AMOR_GENE` dans le mot clé `PROJ_MODAL`. Il sert à introduire les forces appliquées sur des domaines de comportement linéaire condensés dynamiquement et non modélisés dans le calcul faisant appel à un schéma d'intégration en temps explicite. Ces forces sont projetées sur la base de Ritz calculée sur l'ensemble des domaines.

`VECT_GENE` sert à renseigner les vecteurs de force projetés sur la base de Ritz. `FONC_MULT` sert à renseigner la fonction multiplicatrice dépendant du temps associée à chaque vecteur au sein d'une occurrence du mot clé `EXCIT_GENE`.

### 3.22 Opérande `INFO`

```
◇ INFO = inf
```

Permet d'effectuer dans le fichier message diverses impressions intermédiaires.

D'autres impressions sont faites systématiquement lors du calcul non linéaire, indépendamment de la valeur affectée au mot-clé `INFO` : ce sont les impressions des résidus et des incréments relatifs de déplacement au cours des itérations de Newton.

Attention, les fichiers `.mess` peuvent devenir très importants avec `INFO = 2`.

### 3.23 Opérande `TITRE`

```
◇ TITRE = tx
```

`tx` est le titre du calcul. Il sera imprimé en tête des résultats. Voir [U4.03.01].

## 4 Exemple : mouvement d'un pendule de grande amplitude

```
# TITRE Pendule simple en grande oscillation
#
# PENDULE CONSTITUE D'UN ELEMENT DE CABLE (test SDNL100A).
#
RESU=DYNA_NON_LINE( MODELE=MO, CHAM_MATER=CHMAT, CARA_ELEM=CARA,
                    EXCIT=( _F( CHARGE = CHA1),
                              _F( CHARGE = CHA2)),
                    INCREMENT=_F( INST_INIT = 0., LIST_INST = L_INST1),
                    ARCHIVAGE=_F( LIST_INST = L_INST2),
                    SCHEMA_TEMP= _F( SCHEMA='NEWMARK',
                                      FORMULATION='DEPLACEMENT'),
                    COMPORTEMENT=_F( RELATION = 'CABLE',
                                      DEFORMATION = 'GREEN'),
                    CONVERGENCE=_F( RESI_GLOB_RELA = 1.E-6,
                                      ITER_GLOB_MAXI = 100),
                    NEWTON=_F( REAC_ITER = 1)
                    )
FIN()
```

- la charge `cha1` impose au noeud 1 de rester fixe et au noeud 2 de se déplacer dans le plan vertical XZ,
- la charge `cha2` est la pesanteur,
- la commande `DYNA_NON_LINE` spécifie que :
  - la méthode d'intégration du temps sera celle de 'NEWMARK', "règle du trapèze" (appelée aussi accélération moyenne), car il n'y a aucun argument sous 'NEWMARK',
  - l'état initial, à l'instant 0, est à déplacement nul, c'est-à-dire que les déplacements seront évalués à partir de la position initiale, et à vitesse nulle,
  - le calcul itératif se poursuivra tant que le résidu relatif sera  $> 10^{-2}$ , mais le nombre des itérations sera limité à 100,
  - enfin la matrice tangente du système linéaire à résoudre sera réévaluée à chaque itération (par défaut puisque le mot clé `NEWTON` est absent).