

## SSNL117 - Coude en flexion en élastoplasticité

---

### Résumé :

Ce test valide la modélisation des phénomènes d'ovalisation dans les tuyauteries dans le domaine élastoplastique avec les éléments TUYAU : un coude, prolongé par des tuyaux droits est soumis à une flexion dans son plan. La tuyauterie est épaisse (de dimensions semblables aux coudes des circuits primaires). La solution de référence est numérique : elle est obtenue avec *Code\_Aster* à l'aide d'un maillage 3D du coude.

Les deux modélisations permettent de valider les éléments TUYAU (avec des éléments droits et coudés à 3 nœuds pour la modélisation A et des éléments droits et coudés à 4 nœuds pour la modélisation B) en élastoplasticité.

Dans la modélisation B, un terme de rotation « globale », développé par EDF, CEA et FRAMATOME [bib2], pour les tuyauteries sous séisme, est introduit par l'intermédiaire d'une macro-commande Python.

## 1 Problème de référence

---

### 1.1 Géométrie

Tuyauterie coudée dans le plan  $XY$ . Les parties droites ont pour longueur  $L = 1\text{ m}$ .  
Le coude a pour rayon de courbure :  $R_c = 1.25\text{ m}$

La section tubulaire a pour rayon moyen  $r_{\text{moy}} = 395.5\text{ mm}$  et pour épaisseur  $e = 77\text{ mm}$ .

### 1.2 Propriétés des matériaux

Le matériau est élastoplastique avec écrouissage linéaire isotrope.

$$E = 2.E11\text{ Pa}$$

$$\nu = 0.3$$

Limite d'élasticité  $SIGY = 200.10^6\text{ Pa}$

Module d'écrouissage  $D\_SIGM\_EPSI = 2.10^{10}\text{ Pa}$

### 1.3 Conditions aux limites et chargements

Encastrement en  $A$  (degrés de liberté de poutre bloqués, mais degrés de liberté d'ovalisation libres).

Moment  $MZ$  imposé en  $D$  croissant :

Incrément 1  $Mz = 3086702.1520853\text{ Nm}$

10 incréments égaux jusqu'à :

Incrément 11  $Mz = 7091146.5935484\text{ Nm}$

### 1.4 Conditions initiales

Sans objet.

## 2 Solution de référence

### 2.1 Méthode de calcul utilisée pour la solution de référence

Comparaison à d'autres résultats numériques obtenus avec *Code\_Aster* (version 4.3 [bib1]) avec un maillage 3D du coude et des parties droites, reliées aux extrémités à des poutres droites. Ce maillage 3D comporte 1024 mailles HEXA20. Une modélisation du coude en éléments COQUE\_3D a donné des résultats comparables au calcul 3D (voir [§2.2]).

La modélisation B utilise le comportement MFront de type *Plasticity* à la place du comportement VMIS\_ISOT\_LINE de code\_aster (référence calcul 3D).

On calcule également des quantités utiles pour la tenue sismique à l'aide des formules suivantes :

$$EN = \varepsilon_{xx} \quad (1)$$

$$ET = \frac{r_{moy} \times \gamma_{torsion}}{2} \quad (2)$$

$$EFY = r_{moy} \times \kappa_y \quad \text{et} \quad EFZ = r_{moy} \times \kappa_z \quad (3)$$

$$ESTAR = \sqrt{EN^2 + ET^2 + \left(\frac{\pi \times EFY}{4}\right)^2 + \left(\frac{\pi \times EFZ}{4}\right)^2} \quad (4)$$

Calcul du deuxième type de quantités pour le séisme :

$$\lambda = \frac{e \times R_c}{r_{moy}^2} \quad (5)$$

et

$$k_2 = \max\left(1, \frac{1,65}{\lambda}\right) \quad \text{et} \quad \gamma_c = \frac{8}{9} \lambda^{-\frac{2}{3}} \quad \text{et} \quad \gamma = \max(1, \gamma_c) \quad (6)$$

Avec :

$$EFY_2 = \frac{r_{moy} \times \kappa_y}{k_2} \quad \text{et} \quad EFZ_2 = \frac{r_{moy} \times \kappa_z}{k_2} \quad (7)$$

Et :

$$ESTAR_2 = \sqrt{EN^2 + ET^2 + \left(\frac{\pi \times \gamma \times EFY}{4}\right)^2 + \left(\frac{\pi \times \gamma \times EFZ}{4}\right)^2} \quad (8)$$

### 2.2 Résultats de référence

Pour un moment appliqué  $M_z$  en  $D$ , le déplacement  $DY$  du même point  $D$  vaut [bib1] :

Moment	Dy point D (m) (3D)	Dy point D (m) (COQUE_3D)
0.	0.	0.
3.08670D+06	1.09349D-02	1.08875D-02
3.48715D+06	1.23536D-02	
3.88759D+06	1.37891D-02	1.37381D-02
4.28804D+06	1.52727D-02	
4.68848D+06	1.68128D-02	
5.08892D+06	1.84085D-02	
5.48937D+06	2.01272D-02	
5.88981D+06	2.20836D-02	
6.29026D+06	2.43502D-02	
6.69070D+06	2.70438D-02	
7.09115D+06	3.04756D-02	

## 2.3 Précision sur les résultats de référence

Du fait que la solution de référence est numérique, on peut évaluer la précision d'après [§2.2] à 2% par comparaison des solutions 3D et COQUE\_3D.

## 2.4 Références bibliographique

- [1] J.M. PROIX, A. BEN HAJ YEDDER : « Projet CACIP : étude d'une tuyauterie coudée en flexion ». Note EDF/DER HI-75/98/001/0
- [2] C. BARATTE (SEPTEN), MN. BERTON, N. BLAY (CEA), F. LE BRETON (FRAMATOME-ANP) : « Projet de nouvelle codification des critères de dimensionnement sismique des tuyauteries ». Note EDF/SEPTEN E-N-ES-MS/01-01004-A.

## 3 Modélisation A

---

### 3.1 Caractéristiques de la modélisation

La structure est maillée en éléments tuyaux (mailles SEG3, modélisation TUYAU).

### 3.2 Caractéristiques du maillage

20 mailles SEG3 (Le maillage est régulier : 10 éléments dans le coude, 5 dans chaque tuyau droit)

### 3.3 Grandeurs testées et résultats

Incrément de charge	DY du point D	Référence	% différence
1 : $M_z = 3.08670D+06Nm$	DY (m)	1.09349E-02	2.3
8 : $M_z = 5.88981D+06Nm$	DY (m)	2.20836E-02	2.75

## 4 Modélisation B

### 4.1 Caractéristiques de la modélisation

La structure est maillée en éléments tuyaux à 4 nœuds (mailles SEG4, modélisation TUYAU).

### 4.2 Caractéristiques du maillage

11 mailles SEG4 (5 éléments dans le coude, 3 dans chaque tuyau droit)

### 4.3 Calcul du terme de Rotation « Globale »

Ce terme de rotation « globale » a été développé dans le cadre d'une action tripartite EDF-CEA-FRAMATOME [bib2], en vue d'une intégration future dans le code de dimensionnement RCC-M.

Il s'exprime à partir des rotations de deux points représentatifs du coude (entrée et sortie), par :

$$R_G = \sqrt{\Delta R_x^2 + \Delta R_y^2 + \Delta R_z^2}$$

où

$$\Delta R_x = DRX_{sortiecoude} - DRX_{entreecoude}$$

$$\Delta R_y = DRY_{sortiecoude} - DRY_{entreecoude}$$

$$\Delta R_z = DRZ_{sortiecoude} - DRZ_{entreecoude}$$

Ce terme est calculé par la macro-commande Python MACR\_ROTA\_GLOBALE qui est intégrée dans le corps du fichier de commande. Le résultat de cette macro-commande est une fonction Aster de la rotation globale en fonction de l'instant. Un test de non-régression vient valider cette fonction.

### 4.4 Grandeurs testées et résultats

Tests par rapport au calcul 3D pour la rotation globale :

Instant	Aster	Précision
5.88981E+06	9.26451E-03	0,1 %

Incrément de charge	FORC_NODA du point D	Référence	Précision
1 : $M_z = 3.08670 D + 06 Nm$	DY	0.0109349	3,0 %
1 : $M_z = 3.08670 D + 06 Nm$	DRZ	3.086700E6	0,1 %
8 : $M_z = 5.88981 D + 06 Nm$	DY	0.0220836	3,0 %
8 : $M_z = 5.88981 D + 06 Nm$	DRZ	5.889810E6	0,1 %

Incrément de charge	FORC_NODA du point A	Référence	Précision
1 : $M_z = 3.08670 D + 06 Nm$	DRZ	-3.086700E6	0,1 %
8 : $M_z = 5.88981 D + 06 Nm$	DRZ	-5.889810E6	0,1 %

Incrément de charge	DEPL du point D	
8 : $M_z = 5.88981 D + 06 Nm$	DY	NON_REGRESSION

Tests de non régression pour les options de CALC\_CHAMP ou POST\_CHAMP :

Option	Composante	Maille	Point	Sous-point	Numéro d'ordre	Référence	Précision
SIEQ_ELGA	VMIS	M1	2	61	1	4.675554583E+07	1%
SIEQ_ELGA	VMIS	M1	3	55	3	5.608141169E+07	1%
SIEQ_ELGA	VMIS_SG	M1	2	98	8	-1.550065323E8	1%
SIEQ_ELGA	VMIS_SG	M1	3	42	8	-7.143706272E6	1%
EPEQ_ELGA	INVA_2	M1	1	77	4	2.590281477E-04	1%
EPEQ_ELGA	INVA_2	M1	1	8	5	0.00017692929323	1%
EPEQ_ELGA	INVA_2SG	M1	1	61	8	-3.527683756E-4	1%
EPEQ_ELGA	INVA_2SG	M1	3	9	8	-8.940141939E-05	1%

Tests des quantités spéciales pour le séisme au point *D* :

Incrément de charge		Précision
$M_z = 3.08670 D+06 Nm$	EN	NON_REGRESSION
$M_z = 3.48715 D+06 Nm$	ET	NON_REGRESSION
$M_z = 4.288041 D+06 Nm$	EFY	NON_REGRESSION
$M_z = 5.489370 D+06 Nm$	EFZ	NON_REGRESSION
$M_z = 5.889810 D+06 Nm$	ESTAR	NON_REGRESSION

Tests des quantités spéciales pour le séisme au point *C* :

Incrément de charge		Précision
$M_z = 3.08670 D+06 Nm$	EN	NON_REGRESSION
$M_z = 3.48715 D+06 Nm$	ET	NON_REGRESSION
$M_z = 4.288041 D+06 Nm$	EFY <sub>2</sub>	NON_REGRESSION
$M_z = 5.489370 D+06 Nm$	EFZ <sub>2</sub>	NON_REGRESSION
$M_z = 5.889810 D+06 Nm$	ESTAR <sub>2</sub>	NON_REGRESSION

Validation de POST\_CHAMP/MIN\_MAX\_SP. Pour les tests suivants, toutes les précisions sont à 0,0002%;

Option	Composante	Composante	Maille	Point	Numéro d'ordre	AUTRE_ASTER
SIEQ_ELGA	VMIS/MAXI	VALE	M3	1	1	1.0700867361796001E8
SIEQ_ELGA	VMIS/MINI	VALE	M3	1	1	8.3875661619263999E6
SIEQ_ELGA	VMIS/MAXI_ABS	VALE	M3	2	1	8.3938035236909002E7
SIEQ_ELGA	VMIS/MINI_ABS	VALE	M3	2	1	70047.6053304
SIEQ_ELGA	VMIS/MAXI	NUCOU	M3	1	1	1.0
SIEQ_ELGA	VMIS/MAXI	NUSECT	M3	1	1	1.0
SIEQ_ELGA	VMIS/MAXI	POSIC	M3	1	1	-1.0
SIEQ_ELGA	VMIS/MAXI	POSIS	M3	1	1	-1.0
SIEQ_ELGA	VMIS/MAXI	VALE	M1	1	1	8.8409900E7
SIEQ_ELGA	VMIS/MINI	VALE	M1	1	1	5.883180E6
SIEQ_ELGA	VMIS/MAXI	NUCOU	M2	2	1	1.0
SIEQ_ELGA	VMIS/MINI	NUCOU	M3	3	1	1.0
SIEQ_ELGA	VMIS/MAXI	NUSECT	M4	1	1	12.0
SIEQ_ELGA	VMIS/MINI	NUSECT	M5	2	1	16.0
SIEQ_ELGA	VMIS/MAXI	POSIC	M6	3	1	-1.0
SIEQ_ELGA	VMIS/MINI	POSIC	M7	1	1	0
SIEQ_ELGA	VMIS/MAXI	POSIS	M8	2	1	1.0
SIEQ_ELGA	VMIS/MINI	POSIS	M9	3	1	1.0

SIEQ_ELGA	VMIS/MAXI	VALE	M1	2	4	1.27695000E8
SIEQ_ELGA	VMIS/MINI	VALE	M5	3	5	2.2075500E7

Validation de CREA\_CHAMP/ELGA\_SPMX\_R. Pour les tests suivants (NON\_REGRESSION), toutes les précisions sont à 0,0001%;

SIEQ_ELGA	VMIS/MAXI	VALE	M1	1	MAXI
SIEQ_ELGA	VMIS/MINI	INST	M5	3	MAXI
VARI_ELNO	V5	VALE	M5	N13	MAXI

Validation de POST\_CHAMP/VARI\_ELNO. Pour les tests suivants (AUTRE\_ASTER), toutes les précisions sont à 0,0000001%;

VARI_ELNO	V5	NUCOU	M5	N13	MAXI	1.0
VARI_ELNO	V5	NUSECT	M5	N13	MAXI	12.0
VARI_ELNO	V5	POSIC	M5	N13	MAXI	-1.0
VARI_ELNO	V5	POSIS	M5	N13	MAXI	1.0

Le fait d'utiliser le comportement Mfront ne change pas la précision des solutions testées par rapport au 3D.



## 5 Synthèse des résultats

La solution de référence n'étant pas analytique, mais numérique (obtenue par une modélisation 3D), les écarts constatés (de 1% à 3%) peuvent être considérés comme raisonnables. Pour obtenir une meilleure correspondance des solutions 3D et TUYAU, il conviendrait de modéliser les parties droites sur une plus grande longueur, et d'adopter un maillage plus fin pour chacune des modélisations. Ceci n'a pas été fait dans le cadre de ce test, pour garder des temps d'exécution raisonnables.