

Théorie d'Elasticité

Abdellatif MEGNOUNIF

Application 11

Elasticité Plane en CP

Barre courbe soumise à l'action d'une force appliquée à son extrémité

Application

Le but de cette application est de calculer la distribution des contraintes et le vecteur déplacement en n'importe quel point d'une poutre courbe plane en coordonnées polaires soumise à une force quelconque à son extrémité.

Il s'agit d'un problème général dont la distribution des contraintes n'est pas forcément symétrique.

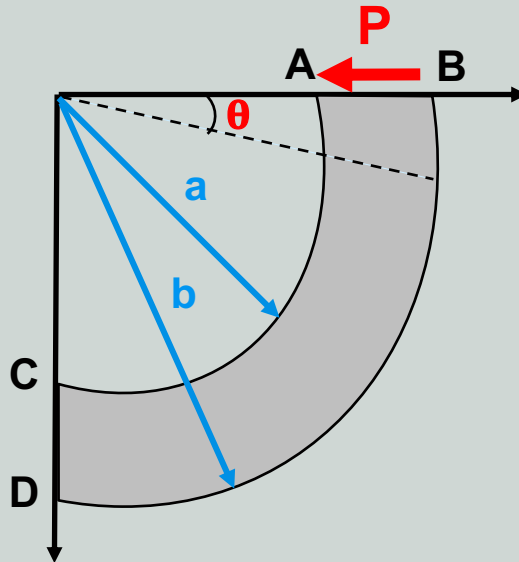
Application

Considérons une poutre courbe à 90° de rayon, intérieur « a » et de rayon extérieur « b » sollicitée à la flexion à sa face supérieure par une force « P » agissant suivant le rayon du cercle.

Déterminer les composantes des contraintes en passant par une fonction d'Airy. Utiliser comme fonction $\varphi(r, \theta) = f(r) \sin \theta$

Déterminer le vecteur déplacement (u, v) en n'importe quel point $M(r, \theta)$ de cette poutre.

Si la face « CD » est encastree, déterminer la flèche maximale (suivant le rayon) de la face « AB ».



Application

Le problème est quelconque. D'où :

Etape 1 : $\varphi(r, \theta)$ biharmonique ? $\varphi(r, \theta) = f(r) \sin \theta$

$$\nabla^4(\varphi) = \left(\frac{\partial^2}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2}{\partial \theta^2} \right) \left(\frac{\partial^2 \varphi}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial \varphi}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 \varphi}{\partial \theta^2} \right) = 0$$

$$\frac{\partial^2 \varphi}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial \varphi}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 \varphi}{\partial \theta^2} = \frac{\partial^2 f(r)}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial f(r)}{\partial r} - \frac{1}{r^2} f(r)$$

D'où :

$$\nabla^4(\varphi) = \left(\frac{\partial^2}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} - \frac{1}{r^2} \right) \left(\frac{\partial^2 f(r)}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial f(r)}{\partial r} - \frac{1}{r^2} f(r) \right) = 0$$

En développant

$$\frac{\partial^4 f}{\partial r^4} + \frac{2}{r} \frac{\partial^3 f}{\partial r^3} - \frac{3}{r^2} \frac{\partial^2 f}{\partial r^2} + \frac{3}{r^3} \frac{\partial f}{\partial r} - \frac{3}{r^4} f = 0$$

Dont la solution sera

$$f(r) = Ar^3 + \frac{B}{r} + Cr + Dr \log r$$

D'où:

$$\varphi(r, \theta) = \left(Ar^3 + \frac{B}{r} + Cr + Dr \log r \right) \sin \theta$$

A, B, C et D : constantes à déterminer par les CL de chargement

Application

Le problème est quelconque. D'où :

Etape 2 : Distribution des contraintes ?

On a :

$$\left\{ \begin{array}{l} \sigma_r = \frac{1}{r} \frac{\partial \varphi}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 \varphi}{\partial \theta^2} \\ \sigma_\theta = \frac{\partial^2 \varphi}{\partial r^2} \\ \tau_{r\theta} = \frac{1}{r^2} \frac{\partial \varphi}{\partial \theta} - \frac{1}{r} \frac{\partial^2 \varphi}{\partial r \partial \theta} = -\frac{\partial}{\partial r} \left(\frac{1}{r} \frac{\partial \varphi}{\partial \theta} \right) \end{array} \right.$$

Avec : $\varphi(r, \theta) = \left(Ar^3 + \frac{B}{r} + Cr + Dr \log r \right) \sin \theta$

On obtiendra

$$\begin{aligned} \sigma_r &= \left(2Ar - \frac{2B}{r^3} + \frac{D}{r} \right) \sin \theta \\ \sigma_\theta &= \left(6Ar + \frac{2B}{r^3} + \frac{D}{r} \right) \sin \theta \\ \tau_{r\theta} &= - \left(2Ar - \frac{2B}{r^3} + \frac{D}{r} \right) \cos \theta \end{aligned}$$

Application

Etape 3 : Conditions aux limites de chargement ?

On a :

$$\begin{cases} \bar{R} = l \sigma_r + m \tau_{r\theta} \\ \bar{S} = l \tau_{r\theta} + m \sigma_\theta \end{cases}$$

Face intérieure $r = a$

Avec: $\bar{R} = 0$ et $l = -1$
 $\bar{S} = 0$ et $m = 0$

$$\begin{cases} \sigma_r = 0 \\ \tau_{r\theta} = 0 \end{cases}$$

Face extérieure $r = b$

$\bar{R} = 0$ et $l = 1$
 $\bar{S} = 0$ et $m = 0$

$$\begin{cases} \sigma_r = 0 \\ \tau_{r\theta} = 0 \end{cases}$$

Face supérieure AB ($\theta = 0$)

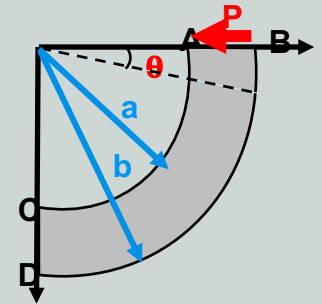
$\bar{R} = -dP/dr$ et $l = 0$
 $\bar{S} = 0$ et $m = -1$

$$\begin{cases} \int_a^b \tau_{r\theta} dr = P \\ \sigma_\theta = 0 = 0 (\sin 0) \end{cases}$$

$r = a$ $\sigma_r = \left(2Aa - \frac{2B}{a^3} + \frac{D}{a} \right) \sin \theta = 0$ (1) ($\theta = 0$) $\int_a^b \tau_{r\theta} dr = P$

$r = b$ $\sigma_r = \left(2Ab - \frac{2B}{b^3} + \frac{D}{b} \right) \sin \theta = 0$ (2) $\int_a^b - \left(2Ar - \frac{2B}{r^3} + \frac{D}{r} \right) dr = P$ (3)

$$\begin{aligned} \sigma_r &= \left(2Ar - \frac{2B}{r^3} + \frac{D}{r} \right) \sin \theta \\ \sigma_\theta &= \left(6Ar + \frac{2B}{r^3} + \frac{D}{r} \right) \sin \theta \\ \tau_{r\theta} &= - \left(2Ar - \frac{2B}{r^3} + \frac{D}{r} \right) \cos \theta \end{aligned}$$



Application

$$(1) \sigma_r = \left(2Aa - \frac{2B}{a^3} + \frac{D}{a}\right) \sin\theta = 0 \Rightarrow \sigma_r = \left(2Aa - \frac{2B}{a^3} + \frac{D}{a}\right) = 0$$

$$(2) \sigma_r = \left(2Ab - \frac{2B}{b^3} + \frac{D}{b}\right) \sin\theta = 0 \Rightarrow \sigma_r = \left(2Ab - \frac{2B}{b^3} + \frac{D}{b}\right) = 0$$

$$(3) \int_a^b -\left(2Ar - \frac{2B}{r^3} + \frac{D}{r}\right) dr = P \Rightarrow \left[-Ar^2 - \frac{B}{r^2} - D \log r\right]_a^b = P$$

03 éqs à 03 inconnues.

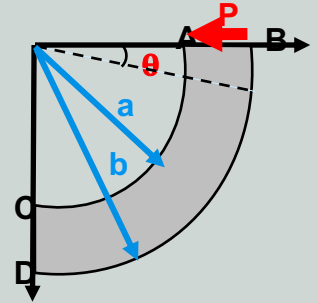
Solution : $A = \frac{P}{2\beta} \quad B = -\frac{Pa^2b^2}{2\beta} \quad D = -\frac{P(a^2 + b^2)}{\beta}$

Avec $\beta = a^2 - b^2 + (a^2 + b^2) \log \frac{b}{a}$

D'où

$$\begin{aligned} \sigma_r &= \left(\frac{Pr}{\beta} + \frac{Pa^2b^2}{\beta r^3} - \frac{P(a^2 + b^2)}{\beta r} \right) \sin\theta \\ \sigma_\theta &= \left(\frac{3Pr}{\beta} - \frac{Pa^2b^2}{\beta r^3} - \frac{P(a^2 + b^2)}{\beta r} \right) \sin\theta \\ \tau_{r\theta} &= -\left(\frac{Pr}{\beta} + \frac{Pa^2b^2}{\beta r^3} - \frac{P(a^2 + b^2)}{\beta r} \right) \cos\theta \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \sigma_r &= \left(2Ar - \frac{2B}{r^3} + \frac{D}{r}\right) \sin\theta \\ \sigma_\theta &= \left(6Ar + \frac{2B}{r^3} + \frac{D}{r}\right) \sin\theta \\ \tau_{r\theta} &= -\left(2Ar - \frac{2B}{r^3} + \frac{D}{r}\right) \cos\theta \end{aligned}$$



Application

Composantes de déplacements ?

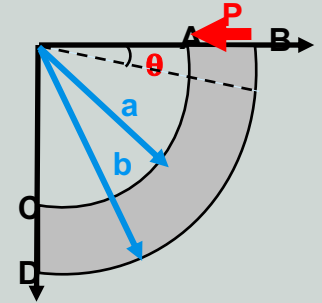
Par intégration ?

On a :

$$\left\{ \begin{array}{l} \varepsilon_r = \frac{1}{E}(\sigma_r - \nu \sigma_\theta) \\ \varepsilon_\theta = \frac{1}{E}(\sigma_\theta - \nu \sigma_r) \\ \gamma_{r\theta} = \frac{\tau_{r\theta}}{G} \end{array} \right.$$

et

$$\left\{ \begin{array}{l} \varepsilon_r = \frac{\partial u}{\partial r} \\ \varepsilon_\theta = \frac{u}{r} + \frac{\partial v}{r \partial \theta} \\ \gamma_{r\theta} = \frac{\partial u}{r \partial \theta} + \frac{\partial v}{\partial r} - \frac{v}{r} \end{array} \right.$$



$$\varepsilon_r = \frac{\partial u}{\partial r} = \frac{1}{E}(\sigma_r - \nu \sigma_\theta) = \frac{1}{E} \left[2Ar - \frac{2B}{r^3} + \frac{D}{r} - \nu \left(6Ar + \frac{2B}{r^3} + \frac{D}{r} \right) \right] \sin \theta$$

$$\frac{\partial u}{\partial r} = \frac{\sin \theta}{E} \left[2Ar(1 - 3\nu) - \frac{2B}{r^3}(1 + \nu) + \frac{D}{r}(1 - \nu) \right]$$

D'où

$$u(r, \theta) = \frac{\sin \theta}{E} \left[Ar^2(1 - 3\nu) + \frac{B}{r^2}(1 + \nu) + D(1 - \nu) \log r \right] + f(\theta)$$

$$\begin{aligned} \sigma_r &= \left(\frac{Pr}{\beta} + \frac{Pa^2b^2}{\beta r^3} - \frac{P(a^2 + b^2)}{\beta r} \right) \sin \theta & \sigma_r &= \left(2Ar - \frac{2B}{r^3} + \frac{D}{r} \right) \sin \theta \\ \sigma_\theta &= \left(\frac{3Pr}{\beta} - \frac{Pa^2b^2}{\beta r^3} - \frac{P(a^2 + b^2)}{\beta r} \right) \sin \theta & \sigma_\theta &= \left(6Ar + \frac{2B}{r^3} + \frac{D}{r} \right) \sin \theta \\ \tau_{r\theta} &= - \left(\frac{Pr}{\beta} + \frac{Pa^2b^2}{\beta r^3} - \frac{P(a^2 + b^2)}{\beta r} \right) \cos \theta & \tau_{r\theta} &= - \left(2Ar - \frac{2B}{r^3} + \frac{D}{r} \right) \cos \theta \end{aligned}$$

Application

$$\varepsilon_{\theta} = \frac{1}{E}(\sigma_{\theta} - \nu \sigma_r) = \frac{u}{r} + \frac{\partial v}{r \partial \theta}$$

$$\frac{\partial v}{\partial \theta} = r \varepsilon_{\theta} - u = \frac{r}{E}(\sigma_{\theta} - \nu \sigma_r) - u$$

$$\frac{\partial v}{\partial \theta} = \frac{\sin \theta}{E} \left[2Ar^2(3 - \nu) + \frac{2B}{r^2}(1 + \nu) + D(1 - \nu) - Ar^2(1 - 3\nu) - \frac{B}{r^2}(1 + \nu) - D(1 - \nu) \log r \right] - f(\theta)$$

D'où

$$v(r, \theta) = \frac{-\cos \theta}{E} \left[Ar^2(5 + \nu) + \frac{B}{r^2}(1 + \nu) - D(1 - \nu) \log r + D(1 - \nu) \right] - \int f(\theta) d\theta + g(r)$$

Déterminer $f(\theta)$ et $g(r)$? Par $\gamma_{r\theta}$

$$\gamma_{r\theta} = \frac{\partial u}{r \partial \theta} + \frac{\partial v}{\partial r} - \frac{v}{r} = \frac{\tau_{r\theta}}{G} = \frac{-\left(2Ar - \frac{2B}{r^3} + \frac{D}{r}\right) \cos \theta}{G}$$

$$\begin{aligned} \sigma_r &= \left(\frac{Pr}{\beta} + \frac{Pa^2b^2}{\beta r^3} - \frac{P(a^2 + b^2)}{\beta r} \right) \sin \theta & \sigma_r &= \left(2Ar - \frac{2B}{r^3} + \frac{D}{r} \right) \sin \theta \\ \sigma_{\theta} &= \left(\frac{3Pr}{\beta} - \frac{Pa^2b^2}{\beta r^3} - \frac{P(a^2 + b^2)}{\beta r} \right) \sin \theta & \sigma_{\theta} &= \left(6Ar + \frac{2B}{r^3} + \frac{D}{r} \right) \sin \theta \\ \tau_{r\theta} &= -\left(\frac{Pr}{\beta} + \frac{Pa^2b^2}{\beta r^3} - \frac{P(a^2 + b^2)}{\beta r} \right) \cos \theta & \tau_{r\theta} &= -\left(2Ar - \frac{2B}{r^3} + \frac{D}{r} \right) \cos \theta \end{aligned}$$

Application

Avec

$$u(r, \theta) = \frac{\sin \theta}{E} \left[Ar^2(1 - 3\nu) + \frac{B}{r^2}(1 + \nu) + D(1 - \nu) \log r \right] + f(\theta)$$

$$v(r, \theta) = \frac{-\cos \theta}{E} \left[Ar^2(5 + \nu) + \frac{B}{r^2}(1 + \nu) - D(1 - \nu) \log r + D(1 - \nu) \right] - \int f(\theta) d\theta + g(r)$$

$$\begin{aligned} \gamma_{r\theta} &= \frac{\partial u}{r \partial \theta} + \frac{\partial v}{\partial r} - \frac{v}{r} \\ &= \frac{\cos \theta}{E} \left[-4Ar(1 + \nu) + \frac{4B}{r^3}(1 + \nu) + \frac{2D}{r}(1 - \nu) \right] + \frac{1}{r} \frac{\partial f(\theta)}{\partial \theta} + \frac{\partial g(r)}{\partial r} \\ &\quad + \frac{1}{r} \int f(\theta) d\theta - \frac{1}{r} g(r) \end{aligned}$$

$$\frac{\tau_{r\theta}}{G} = \frac{-\left(2Ar - \frac{2B}{r^3} + \frac{D}{r}\right) \cos \theta}{G} = \frac{-\cos \theta}{E} \left(4Ar(1 + \nu) - \frac{4B}{r^3}(1 + \nu) + \frac{2D}{r}(1 + \nu) \right)$$

Par égalité

$$\gamma_{r\theta} = \frac{\tau_{r\theta}}{G} \Rightarrow \frac{1}{r} \frac{\partial f(\theta)}{\partial \theta} + \frac{\partial g(r)}{\partial r} + \frac{1}{r} \int f(\theta) d\theta - \frac{1}{r} g(r) = \frac{\cos \theta}{E} \left[-\frac{4D}{r} \right]$$

Ou bien :

$$\frac{\partial f(\theta)}{\partial \theta} + r \frac{\partial g(r)}{\partial r} + \int f(\theta) d\theta - g(r) = \frac{-4D \cos \theta}{E}$$

$$\begin{aligned} \sigma_r &= \left(2Ar - \frac{2B}{r^3} + \frac{D}{r} \right) \sin \theta \\ \sigma_\theta &= \left(6Ar + \frac{2B}{r^3} + \frac{D}{r} \right) \sin \theta \\ \tau_{r\theta} &= -\left(2Ar - \frac{2B}{r^3} + \frac{D}{r} \right) \cos \theta \end{aligned}$$

Application

$$\frac{\partial f(\theta)}{\partial \theta} + r \frac{\partial g(r)}{\partial r} + \int f(\theta) d\theta - g(r) = \frac{-4D \cos \theta}{E}$$

Par identification

$$\frac{\partial f(\theta)}{\partial \theta} + \int f(\theta) d\theta = \frac{-4D \cos \theta}{E} \Rightarrow f(\theta) = \frac{-2D \theta \cos \theta}{E} + K \sin \theta + L \cos \theta$$

$$r \frac{\partial g(r)}{\partial r} - g(r) = 0 \Rightarrow g(r) = H r$$

En remplaçant, on aura finalement :

$$u(r, \theta) = \frac{-2D \theta \cos \theta}{E} + \frac{\sin \theta}{E} \left[A r^2 (1 - 3\nu) + \frac{B}{r^2} (1 + \nu) + D(1 - \nu) \log r \right] + K \sin \theta + L \cos \theta$$
$$v(r, \theta) = \frac{2D \theta \sin \theta}{E} - \frac{\cos \theta}{E} \left[A r^2 (5 + \nu) + \frac{B}{r^2} (1 + \nu) - D(1 - \nu) \log r \right] + \frac{\cos \theta}{E} D(1 + \nu) + H r + K \cos \theta - L \sin \theta$$

A, B et D : constantes déjà calculées (CL de chargement)

$$A = \frac{P}{2\beta} \quad B = -\frac{P a^2 b^2}{2\beta} \quad D = -\frac{P(a^2 + b^2)}{\beta} \quad \beta = a^2 - b^2 + (a^2 + b^2) \log \frac{b}{a}$$

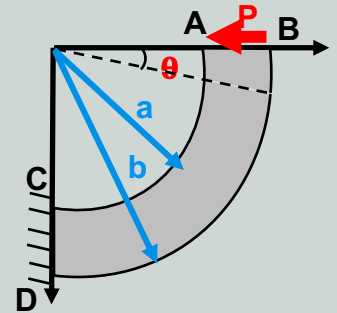
H, K et L : constantes à déterminer par les conditions aux limites de déplacements.

Application

$$u(r, \theta) = \frac{-2D \theta \cos \theta}{E} + \frac{\sin \theta}{E} \left[Ar^2(1 - 3\nu) + \frac{B}{r^2}(1 + \nu) + D(1 - \nu) \log r \right] + K \sin \theta + L \cos \theta$$

$$v(r, \theta) = \frac{2D \theta \sin \theta}{E} - \frac{\cos \theta}{E} \left[Ar^2(5 + \nu) + \frac{B}{r^2}(1 + \nu) - D(1 - \nu) \log r \right] + \frac{\cos \theta}{E} D(1 + \nu) + H r + K \cos \theta - L \sin \theta$$

Exemple: calculons la flexion suivant la direction du rayon que subit l'extrémité supérieure sachant que l'extrémité inférieure est encastree.



On calcule $u(\theta = 0)$?

$$u(\theta = 0) = L$$

face $(\theta = \pi/2)$ encastree $\Rightarrow v(r, \pi/2) = 0$ et $\frac{\partial v(r, \pi/2)}{\partial r} = 0$

$$v(r, \pi/2) = 0 \Rightarrow v = \frac{D \pi}{E} - L + Hr = 0 \quad \text{et} \quad \frac{\partial v(r, \pi/2)}{\partial r} = H = 0$$

D'où: $H = 0$ et $L = \frac{D \pi}{E}$

D'où, la flèche de l'extrémité supérieure;

$$u(\theta = 0) = L = \frac{D \pi}{E}$$

Application

$$u(\theta = 0) = L = \frac{D \pi}{E}$$

En remplaçant « D »,

$$u(\theta = 0) = L = \frac{D \pi}{E} \quad D = - \frac{P(a^2 + b^2)}{a^2 - b^2 + (a^2 + b^2) \log \frac{b}{a}}$$

$$u(\theta = 0) = \frac{-\pi}{E} \frac{P(a^2 + b^2)}{a^2 - b^2 + (a^2 + b^2) \log \frac{b}{a}} \quad (4)$$

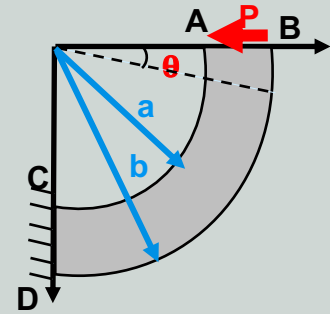
Si $b \rightarrow a$ et que $h = b - a$ est faible devant « a », on peut écrire

$$\log \frac{b}{a} = \log \left(1 + \frac{h}{a} \right) = \frac{h}{a} - \frac{1}{2} \frac{h^2}{a^2} + \frac{1}{3} \frac{h^3}{a^3} + \dots$$

En substituant cette valeur dans (4) et en négligeant les termes de degrés supérieurs à 3, on aura:

$$u(\theta = 0) = \frac{-3 \pi a^3 P}{E h^3}$$

Valeur donnée par la théorie des poutres courbes (RDM classique)



Merci. Fin de l'application 11