

## FORMA02 - Travaux pratiques de la formation « Initiation » : tuyau coudé sous sollicitation thermo-mécanique et dynamique

---

### Résumé :

Ce test correspond aux travaux pratiques de la formation de base à l'utilisation de *Code\_Aster*. Il s'agit d'une tuyauterie coudée, constituée d'un matériau élastique linéaire, soumise à divers chargements : pression interne, transitoire thermique, force transitoire.

Les modélisations utilisées sont les suivantes :

- modélisation A : modélisation 3D, calcul thermo-mécanique,
- modélisation B : modélisation 3D, calcul dynamique, modal puis transitoire,
- modélisation C : éléments `coques` `DKT`, calcul mécanique sous chargement de pression interne,
- modélisation D : éléments poutres (`POU_D_T`), calcul dynamique.

Le chapitre 1 « Problème de référence » présente le problème à traiter et les données communes à toutes les modélisations ; les énoncés des Travaux Pratiques de la formation sont inclus dans ce document :

- TP2 : « 3D thermo-élastique » voir la modélisation A,
- TP2 : « 3D dynamique » voir la modélisation B.

## 1 Problème de référence

### 1.1 Géométrie

L'étude concerne une tuyauterie comprenant deux tuyaux droits et un coude [Figure 1.1-a].

Les données géométriques du problème sont les suivantes :

- la longueur  $L_G$  des deux tuyaux droits est de  $3\text{ m}$ ,
- le rayon  $R_C$  du coude est de  $0.6\text{ m}$ ,
- l'angle  $\theta$  du coude est de  $90^\circ$ ,
- l'épaisseur  $e$  des tuyaux droits et du coude est de  $0.02\text{ m}$ ,
- et le rayon extérieur  $R_e$  des tuyaux droits et du coude est de  $0.2\text{ m}$ .

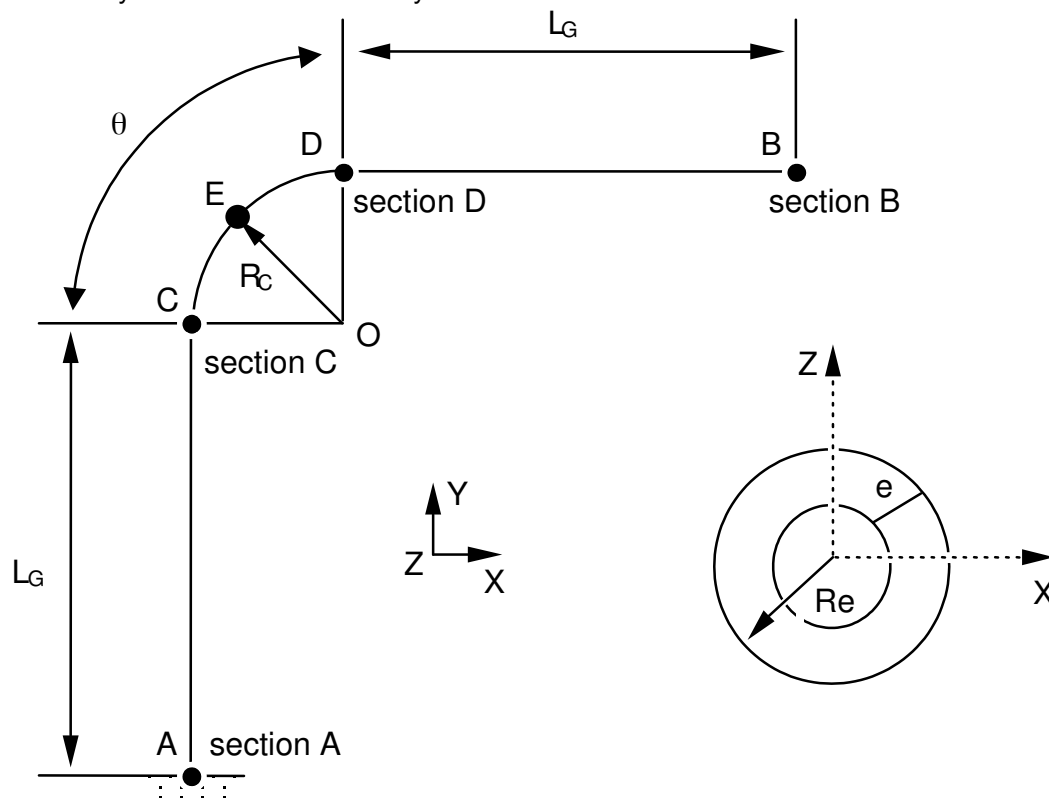


Figure 1.1-a

Remarque :

*La géométrie du problème présente une symétrie par rapport au plan  $(A, X, Y)$ .*

### 1.2 Propriétés de matériaux

Pour toutes les modélisations A, B, C et D :

Matériau élastique linéaire isotrope. les propriétés du matériau sont celles de l'acier *A42* à  $20^\circ\text{C}$  :

- le module d'Young  $E = 204\,000 \times 10^6\text{ N/m}^2$ ,
- le coefficient de Poisson  $\nu = 0.3$ .

Pour le calcul thermo-élastique (modélisation A) :

- le coefficient de dilatation thermique  $\alpha = 1.096 \times 10^{-5}/^\circ\text{C}$ ,
- la conduction thermique  $\lambda = 54.6\text{ W/m}^\circ\text{C}$ ,
- la chaleur volumique  $\rho C_p = 3.71 \times 10^6\text{ J/m}^3\text{ }^\circ\text{C}$ ,

Pour le calcul dynamique (modélisations B, D) :

- la masse volumique  $\rho = 7800 \text{ kg/m}^3$ ,
- l'amortissement des modes propres sera pris à 5% pour les modes.

## 1.3 Conditions aux limites et chargements

Les conditions aux limites pour toutes les modélisations sont les suivantes :

- encastrement au niveau de la section  $A$ ,
- lors des chargements statiques, encastrement au niveau de la section  $A$  et de la section  $B$ .

En ce qui concerne les calculs statiques, les chargements appliqués sont de trois types :

- pression interne (sur la face interne)  $P = 15 \cdot 10^6 \text{ N/m}^2$  (modélisation coques ou 3D),
- chargement thermo-mécanique avec un transitoire de température imposée sur la face interne de la tuyauterie (montée de  $20^\circ\text{C}$  à  $70^\circ\text{C}$  en 10s) et une condition d'échange nul sur la face externe de la tuyauterie (calorifuge) (modélisation A uniquement).

En ce qui concerne le calcul dynamique, le chargement appliqué est une force transitoire (en Newton) :

$$F_Y(t) = 10\,000\,000 \cdot \sin(2\pi \text{Freq}1 \cdot t) \text{ dirigée selon l'axe } Y \text{ et appliquée sur la section } B \text{ avec}$$
$$\text{Freq}1 = 20 \text{ Hz} .$$

## 2 Solution de référence

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

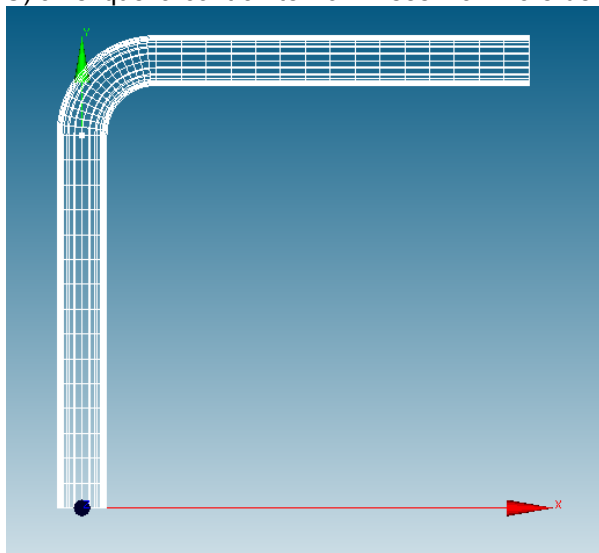
La solution de référence est obtenue numériquement, il s'agit donc uniquement des tests de non régression.

### 2.2 Résultats des différentes modélisations :

#### 2.2.1 Calcul statique

Les valeurs testées sont :

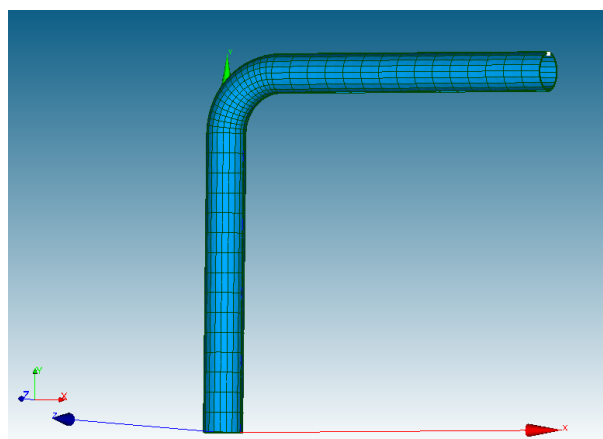
- pour le chargement de pression (modélisations A et C), le déplacement en sortie supérieure de coude à la surface moyenne (comme dans la figure en dessous en blanc,  $\Delta X$  à  $-4.52e-4$  m)
- pour le chargement thermo-mécanique (modélisation A), la température en paroi interne au pied du tube ( $70^{\circ}\text{C}$ ) ainsi que la contrainte Von Mises maximale de l'ordre de 200 MPa.



#### 2.2.2 Calcul dynamique

Les valeurs testées sont :

- Pour la modélisation 3D (modélisation B), la première fréquence propre de l'ordre de 9 Hz et la composante de déplacement  $DY$  du point P à l'extrémité de la tuyauterie à la surface moyenne (comme dans la figure en dessous en blanc) de l'ordre de  $-0.128\text{m}$  à l'instant 1s.
- pour la modélisation 1D (modélisation D), les contraintes équivalentes en pied de tube.



## 3 Modélisation A

### 3.1 Caractéristiques de la modélisation

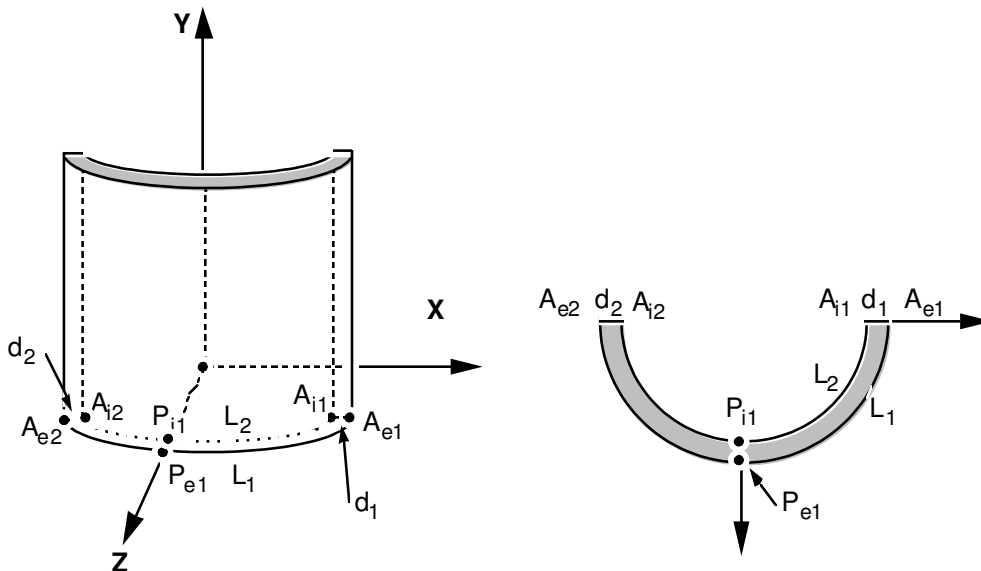
Glossaire : dans Salomé on désigne par :

- vertex les points utiles à la construction de la géométrie ;
- edge les lignes (droites) ;
- arc les arcs de cercles ;
- wire les lignes composées de edge et arc ;
- face les surfaces délimitées par un wire ;
- shell un ensemble de face destiné à être maillé ou délimitant un volume ;
- compound un ensemble d'entités géométriques.

Les tuyaux droits et le coude sont modélisés par des éléments massifs isoparamétriques quadratiques.

La tuyauterie présente un plan de symétrie  $Z=0$ . On ne maille qu'un demi volume.

Conditions aux limites et chargement : voir le chapitre 1.3 .



### 3.2 Géométrie

Lancer le module Geometry de la plate-forme Salome-Meca.

Deux procédés pour créer la géométrie (recommander le deuxième) :

- Extrusion d'une surface de base selon un chemin :
  1. Création des points  $A_{e1}$ ,  $A_{i1}$ ,  $A_{e2}$ ,  $A_{i2}$ ,  $P_{e1}$ ,  $P_{i1}$ , puis des arcs de cercle  $L1$  et  $L2$ , des segments  $d1$  et  $d2$  (Menu New Entity → Basic → Point / arc / Line).
  2. Création du contour (wire) délimitée par  $L1$ ,  $d1$ ,  $L2$ ,  $d2$  et puis de la surface (objet de type " Face ") à partir de ce contour (Menu New Entity → Build → wire / Face ).
  3. Création du chemin filaire : les points  $A$ ,  $C$ ,  $D$ ,  $B$ ,  $O$ , puis les deux droites  $AC$  et  $DB$ , et l'arc de cercle  $CD$ , enfin le chemin total  $ACDB$  en wire.
  4. Cette surface est ensuite extrudée par le menu New Entity → Generation → Extrusion Along Path.
- Utilisation d'objets volumiques de base :

1. Construire un tuyau droit d'axe  $Z$  (option par défaut), à l'aide de deux cylindres élémentaires de hauteur 3 et de rayons 0.2 et 0.18 (Menu New Entity → Primitives → Cylinder), et d'une opération booléenne (Menu Operations → Boolean → Cut). Renommer l'objet créé en *TUY1*.
2. Appliquer une rotation à *TUY1* autour de  $X$  pour qu'il soit d'axe  $Y$  (Menu Operations → Transformation → Rotation): Angle =  $-90^\circ$  et désactiver Create a copy.
3. Sélectionner la face supérieure en créant un groupe : Menu New Entity → Group → Create Group. Cette face permet de générer le coude par le menu New Entity → Generation → Revolution (Angle =  $-90^\circ$ ). Il faut pour cela créer l'axe de révolution (un vecteur de direction  $Z$  passant par le point  $o(0.6, 3.0, 0.0)$ ): création des points  $(0.6, 3.0, 0.0)$  et  $(0.6, 3.0, 1.0)$  et puis création du vecteur (Menu New Entity → Basic → Vector).
4. Puis créer de la même façon le second tuyau droit *TUY2* : sélectionner la face supérieure de la coude en créant un groupe, et générer le tuyau droit par le menu New Entity → Generation → Extrusion suivant  $X$ .
5. Il reste à sélectionner la moitié de la tuyauterie située dans le plan  $Z > 0$ . Pour cela on peut d'abord créer un plan (Menu New Entity → Basic → Plane, par exemple, le 5ème choix de Plane (création à partir du system local des coordonnées), avec l'option OXY et la taille 8). Puis couper à l'aide de la partition (Menu Operations → Partition) en sélectionnant les 3 parties de la tuyauterie comme Objects et le plan comme Tool Objects.
6. Créer un groupe de volume en sélectionnant les parties situées en  $Z > 0$  (Menu New Entity → Group → Create Group), et enfin avec ce groupe créer un "compound" (Menu New Entity → Build → Compound).

### **Préparation de la géométrie pour un maillage en hexaèdres :**

Le tuyau est destiné à être maillé avec des hexaèdres, c'est à dire de façon réglée (le nombre d'éléments est identique sur deux côtés opposés). Avant de procéder au maillage, il est nécessaire de vérifier que la géométrie est topologiquement équivalente à un hexaèdre (6 faces). Pour cela, il faut utiliser le menu Inspection → Check Compound of Blocks.

Selon le mode de construction (le 1<sup>er</sup> procédé), il peut être nécessaire de réaliser une partition par deux plans des sections entrée et sortie de coude afin d'obtenir une géométrie topologiquement équivalente à un hexaèdre (6 faces). Pour créer les deux plans, menu New Entity → Basic → Plane : point + Vector donc  $C + AC / D + BD$ ). Pour la partition, menu Operations → Partition.

Si on veut faire un maillage avec des tétraèdres, cette condition n'est pas nécessaire. En revanche, si on veut mailler en hexaèdre, c'est indispensable pour les algorithmes des mailleurs.

### **Création des groupes :**

On créera ensuite les groupes de faces où on désire mettre des conditions limites : Base, Symetrie, Efond, Surfint et Surfext (Menu New Entity → Group → Create Group).

On créera aussi le groupe de bord avec une arête de l'épaisseur ( $d1$ ) et un autre groupe de bord avec une arête de circonférence ( $L1$ ) pour permettre un raffinement différent sur ces bords.

On pourra tester l'autre mode d'utilisation de module Geometry / Mesh, consistant à produire, éventuellement modifier, et relire un fichier python, qui contient toutes les instructions nécessaires à la construction de la géométrie. On crée ce fichier par le menu File → Dump Study. Ce fichier python peut être relu par le menu File → Load Script. Ceci permet en particulier de modifier les dimensions de la géométrie. À titre d'exemple, on pourra examiner le contenu du fichier forma02a.datg, et le relire dans Salome-Meca.

## 3.3 Maillage

Lancer le module `Mesh` de la plate-forme Salome-Meca.

Le maillage est défini par le menu `Mesh` → `Create Mesh`. Sélectionner la géométrie à mailler, puis l'algorithme et l'hypothèse de discrétisation par dimension :

- 3D Hexa h edron (i, j, k).
- 2D Quadrangle:Mapping.
- 1D Wire Discretisation avec l'hypothèse basique `Number of Segments` (15 segments par edge).

Puis calculer le maillage (Menu `Mesh` → `Compute`).

Pour permettre un raffinement différent selon les edges, on créera des sous-maillages par le menu `Mesh` → `Create Sub-mesh` :

- Un sub-mesh définissant le nombre de segments dans l'épaisseur  $d1$ . Par exemple, l'hypothèse basique `Number of Segments` avec 2 segments sur  $d1$  et l'hypothèse supplémentaire « Propagation of 1D hypothese on Opposite Edges ».
- Un sub-mesh définissant le nombre de segments sur la circonférence  $L1$ . Par exemple, 10 segments sur  $L1$  et l'hypothèse supplémentaire « Propagation of 1D hypothese on Opposite Edges ».

Puis calculer le maillage (Menu `Mesh` → `Compute`).

Créer les groupes de mailles correspondants aux groupe géométriques (Menu `Mesh` → `Create Groups from Geometry`).

Exporter le maillage au format MED.

Pour obtenir une meilleure précision, on va faire passer le maillage de linéaire à quadratique, grâce à l'outil « Modification -> Convert to/from quadratic ». Les plus curieux peuvent comparer les différences de résultats entre les deux types d'éléments.

### Remarques :

Avec une autre finesse de maillage, il est possible d'obtenir des résultats sensiblement différents. En particulier, pour obtenir une solution correcte, il est souhaitable d'utiliser des éléments quadratiques.

## 3.4 Création et lancement du cas de calcul (via AsterStudy)

Lancer le module `AsterStudy` de la plate-forme Salome-Meca .

Puis en colonne gauche, cliquer sur l'onglet `Case View`, cliquer droite `CurrentCase` pour ajouter un nouveau stage où on définit des commandes du cas de calcul.

Nota : ajouter des commandes par le menu `Commands` → `Show All`.

L'étude nécessite un premier calcul thermique transitoire suivi d'un calcul mécanique.

Les principales étapes pour la création et le lancement du cas de calcul sont les suivantes :

- Lire le maillage au format MED : Commande `LIRE_MALLAGE`.
- Définir le matériau : Commande `DEFI_MATERIAU` ( $E, \nu, \alpha$  dans ELAS,  $\lambda, \rho Cp$  dans THER).

### Calcul thermique :

- Définir les éléments finis utilisés : Commande `AFPE_MODELE` pour affecter le phénomène THERMIQUE et la modélisation en 3D à TOUT.
- Affecter le matériau à tout : Commande `AFPE_MATERIAU`.
- Affecter les conditions aux limites thermiques et le chargement :
  - On a un transitoire de température imposée sur la surface interne `Surfint` de la tuyauterie. Cette montée de  $20^\circ\text{C}$  à  $70^\circ\text{C}$  en 10s est définie avec la commande `DEFI_FONCTION` : définir les données dans `VALE` et `NOM_PARA = INST`.

- Ce transitoire de température est imposé avec la commande `AFFE_CHAR_THER_F` : option `TEMP_IMPO`, avec `Surfint` comme `GROUP_MA`, et la fonction définie comme température imposée `TEMP`)
- On considère que la tuyauterie est calorifugée et on ne spécifie pas de condition sur la surface extérieure (ce qui revient à un flux nul).
- Définir les instants de calcul, 0 s, 5 s, 10 s : commande `DEFI_LIST_REEL`.
- Résoudre le problème thermique linéaire : Commande `THER_LINEAIRE`, en définissant un état initial de température uniforme égal à  $20^{\circ}\text{C}$  (`ETAT_INIT / VALE`), et en affectant `MODELE`, `CHAM_MATER` (matériaux), `EXCIT` (chargement), `INCREMENT` (liste des instants).

### Calcul thermo-mécanique :

- Définir les éléments finis utilisés : Commande `AFFE_MODELE` pour affecter le phénomène `MECANIQUE` et la modélisation en 3D.
- Affecter le matériau : Commande `AFFE_MATERIAU`. Le résultat du calcul thermique sera appliqué à tout en tant que variable commandant le comportement du matériau mécanique par `EVOL` dans l'option `AFFE_VARC` avec la température de référence `NOM_VARC = TEMP` à  $20^{\circ}$ .
- Affecter les conditions aux limites mécaniques et le chargement : Commande `AFFE_CHAR_MECA` :
  - La tuyauterie est encastrée à ses deux extrémités et elle présente un plan de symétrie : `DDL_IMPO`.
  - On a une pression en surface interne de  $15\text{ MPa}$  : `PRES_REP` (vérifier la direction de la normal à la surface interne dans `AsterStudy`).
- Résoudre le problème mécanique statique linéaire : Commande `MECA_STATIQUE` avec le calcul du champ de température défini ci-dessus et la même liste des instants comme calcul thermique.
- Calculer le champ : Commande `CALC_CHAMP` avec `reuse`.
  - pour le calcul du champ de contraintes par éléments extrapolées aux nœuds : `CONTRAINTE / SIEF_ELNO`.
  - pour le calcul du champ de contraintes équivalentes de Von Mises : `CRITERES / SIEQ_ELNO`.
- Imprimer les valeurs maximales du tenseur de contraintes `SIEQ_ELNO` au format `Result` (`RESULTAT`) et imprimer le champs de température, les déplacements, et les champs de contraintes au format `MED` : Commande `IMPR_RESU`.
- Pour lancer le cas de calcul, en colonne gauche, cliquer sur l'onglet `History View`.

## 3.5 Post-traitement des résultats

### 3.5.1 Avec Salomé et Results

Visualiser les champs et le maillage déformé avec quelques cliques dans l'onglet `Results` d'`AsterStudy`. Vérifier quelques valeurs en comparant avec des références (voir la chapitre 2.2.1).

On peut aussi lancer le module `ParaVis` de la plate-forme `Salome-Meca`.

- Ouvrir le fichier de résultats ( Menu `File` → `Open Para View File` ) contenant la partie « mécanique ». Choisir le champ `SIEF_ELGA` et puis appliquer le filtre `Merge Blocks` par le menu `Filters`.
- Ouvrir le fichier de résultats contenant la partie « thermique ». Choisir le champ `TEMP` et puis appliquer le filtre `Merge Blocks`.
- Sélectionner des deux objets `Merge Blocks` puis appliquer le filtre `Apprend Attributes`.
- Visualiser le maillage déformé ( Menu `Filters` → `Common` → `Warp By Vector` ) avec la température et les contraintes aux points de Gauss ( Menu `Filters` → `ELGA field To Surface` ).



## 3.5.2 Avec Aster\_Study en ajoutant un stage

Les principales étapes de la **seconde** exécution avec Aster\_Study seront :

- Extraire les valeurs du champ SIEF\_ELNO pour un azimut au niveau de l'entrée de coude (point c) pour le cas de charge correspondant à  $F_y$  dans une table : Commande MACR\_LIGN\_COUPE. Avec l'option de type SEGMENT, l'azimut est défini par le chemin d'extrémités (0.18,3.0,0.) et (0.2,3.0,0.) , par exemple avec 10 points.
- Imprimer la table produite au format XMGRACE pour la composante NOM\_PARA=SIYY avec la commande IMPR\_TABLE : utiliser Filtre → pour l'instant NOM\_PARA=INST à 10s, et déterminer les données à extraire par NOM\_PARA, par exemple, COOR\_X (pour l'abscisse X) et SIYY (pour la composante de contrainte).

## 4 Modélisation B

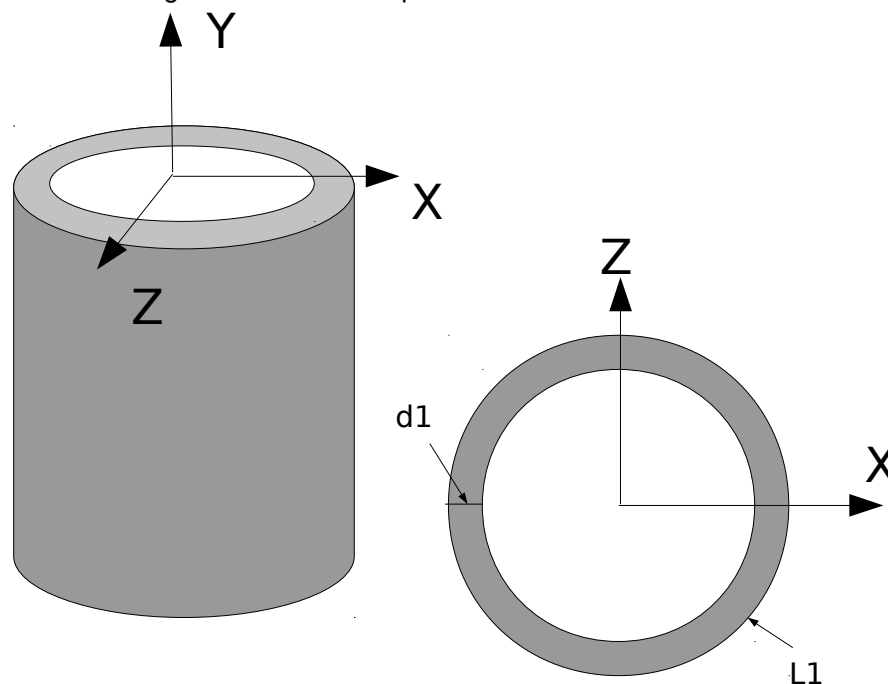
Glossaire : dans Salomé on désigne par :

- vertex les points utiles à la construction de la géométrie ;
- edge les lignes (droites) ;
- arc les arcs de cercles ;
- wire les lignes composées de edge et arc ;
- face les surfaces délimitées par un wire ;
- shell un ensemble de face destiné à être maillé ou délimitant un volume ;
- compound un ensemble d'entités géométriques.

Les tuyaux droits et le coude sont modélisés par des éléments massifs isoparamétriques quadratiques.

La tuyauterie présente un plan de symétrie  $Z=0$ . Mais contrairement, au cas statique, on n'en profitera pas. On verra en effet, que les modes peuvent sortir du plan de symétrie. On maillera donc tout le volume.

Conditions aux limites et chargement : voir le chapitre 1.3.



### 4.1 Géométrie :

Lancer le module Geometry de la plate-forme Salome-Meca.

Deux procédés pour créer la géométrie (recommander le deuxième) :

- Extrusion d'une surface de base selon un chemin :
  1. Création des cercles intérieurs et extérieurs de la base sur le plan OXZ (Menu New Entity → Basic → Circle), puis la surface délimitée par les deux cercles ( Menu New Entity → Build → Face).
  2. Création du chemin filaire : les points  $A$ ,  $C$ ,  $D$ ,  $B$ ,  $O$ , puis les deux droites  $AC$  et  $DB$ , et l'arc de cercle  $CD$  (Menu New Entity → Basic → Point / Line / Arc), puis le chemin entier (Menu New Entity → Build → Wire).
  3. Cette surface est ensuite extrudée par le menu New Entity → Generation → Extrusion Along Path.

- Utilisation d'objets volumiques de base :
  1. Construire un tuyau droit d'axe  $Z$ , à l'aide de deux cylindres élémentaires de hauteur 3 et de rayons 0.2 et 0.18 (Menu New Entity → Primitives → Cylinder), et d'une opération booléenne (Menu Operations → Boolean → Cut). Renommer l'objet créé en  $TUY1$ .
  2. Appliquer une rotation à  $TUY1$  autour de  $X$  pour qu'il soit d'axe  $Y$  (Menu Operations → Transformation → Rotation): Angle =  $-90^\circ$  et désactiver Create a copy.
  3. Sélectionner la face supérieure en créant un groupe : Menu New Entity → Group → Create Group. Cette face permet de générer le coude par le menu New Entity → Generation → Revolution (Angle =  $-90^\circ$ ). Il faut pour cela créer l'axe de révolution (un vecteur de direction  $Z$  passant par le point  $O(0.6, 3.0, 0.0)$ ): création des points  $(0.6, 3.0, 0.0)$  et  $(0.6, 3.0, 1.0)$  et puis création du vecteur (Menu New Entity → Basic → Vector).
  4. Puis créer de la même façon le second tuyau droit  $TUY2$ : sélectionner la face supérieure de la coude en créant un groupe, et générer le tuyau droit par le menu New Entity → Generation → Extrusion suivant  $X$ .
  5. Enfin assembler les 3 parties de la tuyauterie à l'aide de la partition (Menu Operations → Partition).

### **Préparation de la géométrie pour un maillage en hexaèdres :**

Pour un maillage en hexaèdres, il faut utiliser l'algorithme « Hexahedron(i, j, k) » ou bien utiliser l'option « Automatic Hexahedralization ».

Le tuyau est destiné à être maillé avec des hexaèdres, c'est à dire de façon réglée (le nombre d'éléments est identique sur deux côté opposés). Avant de procéder au maillage, il est nécessaire de vérifier que la géométrie est topologiquement équivalente à un hexaèdre (6 faces). Pour cela, il faut utiliser le menu Inspection → Check Compound of Blocks.

Selon le mode de construction (le 1<sup>er</sup> procédé), il peut être nécessaire de réaliser une partition par des plans des sections entrée et sortie de coude afin d'obtenir une géométrie topologiquement équivalente à un hexaèdre (6 faces).

Pour la géométrie générée suite au premier procédé, il faut créer plusieurs plans pour partitionner la tuyauterie : un plan  $Y = 3$ , un plan  $X = 0.6$  ( Menu New Entity → Basic → Plane : point + Vector donc  $C + AC / D + BD$  ), et une surface courbée à partir du chemin ACDB créé ( Wire\_1 ) : menu New Entity → Generation → Extrusion suivant l'axe  $Z$ , puis Operations / Transformation / Translation pour que la surface courbée coupe entièrement la tuyauterie .

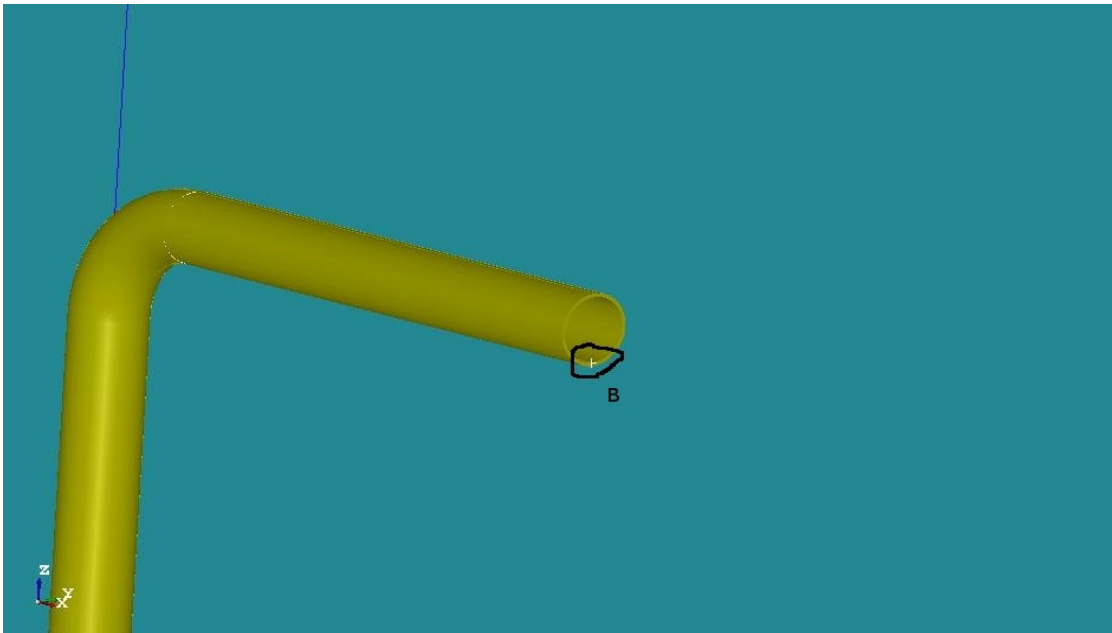
Si on veut faire un maillage avec des tétraèdres, cette condition n'est pas nécessaire. En revanche, si on veut mailler en hexaèdre, c'est indispensable pour les algorithmes des mailleurs.

### **Création des groupes :**

On créera ensuite les groupes de faces où on désire mettre des conditions limites : Base (surface en bas pour encaster), Efond (bout du tuyau pour appliquer la force dynamique) : Menu New Entity → Group → Create Group.

On créera aussi le groupe de bord avec une arête de l'épaisseur ( $dI$ ) et un autre groupe de bord avec une arête de circonférence ( $LI$ ) pour permettre un raffinement différent sur ces bords .

Pour le post-traitement il est pratique de créer un groupe sur un point où l'on puisse suivre les évolutions. On créera donc le groupe point  $B$  situé sur la section Efond, en bas, sur la surface interne du tuyau.



## 4.2 Maillage

Lancer le module `Mesh` de la plate-forme Salome-Meca.

Le maillage est défini par le menu `Mesh` → `Create Mesh`. Sélectionner la géométrie à mailler, puis l'algorithme et l'hypothèse de discrétisation par dimension :

- 3D Hexa h edron (i, j, k) .
- 2D Quadrangle : Mapping.
- 1D Wire Discretisation avec l'hypothèse basique `Number of Segment` (15 segments par edge).

Puis calculer le maillage (Menu `Mesh` → `Compute`).

Pour permettre un raffinement différent selon les `edges`, on créera des sous-maillages par le menu `Mesh` → `Create Sub-mesh` :

- Un sub-mesh définissant le nombre de segments dans l'épaisseur  $d1$  . Par exemple, l'hypothèse basique `Number of Segments` avec 2 segments sur  $d1$  et l'hypothèse supplémentaire « `Propagation of 1D hypothese on Opposite Edges` ».
- Un sub-mesh définissant le nombre de segments sur la circonférence  $L1$  . Par exemple, 20 segments sur  $L1$  et l'hypothèse supplémentaire « `Propagation of 1D hypothese on Opposite Edges` ».

Puis calculer le maillage (Menu `Mesh` → `Compute`).

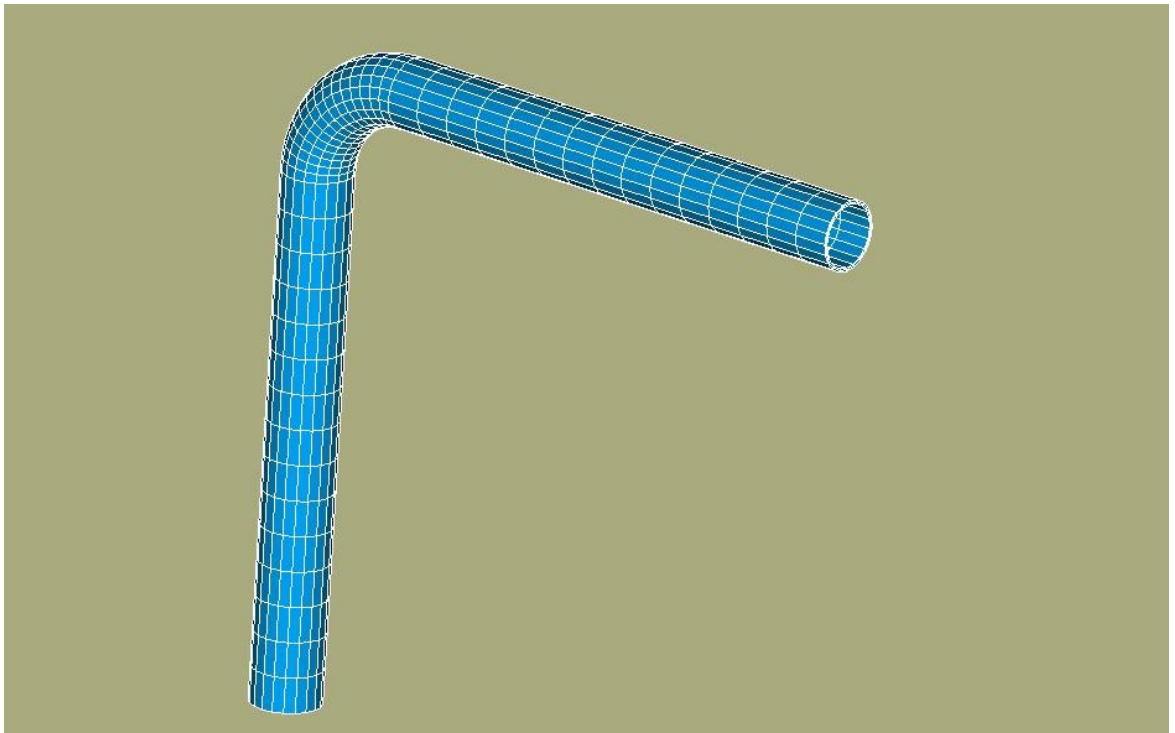
Créer les groupes de mailles correspondants aux groupe géométriques (Menu `Mesh` → `Create Groups from Geometry`) .

Exporter le maillage au format `MED` .

Pour obtenir une meilleure précision, on va faire passer le maillage de linéaire à quadratique, grâce à l'outil « `Modification` → `Convert to/from quadratic` ». Les plus curieux peuvent comparer les différences de résultats entre les deux types d'éléments.

### Remarques :

Avec une autre finesse de maillage, il est possible d'obtenir des résultats sensiblement différents. En particulier, pour obtenir une solution correcte, il est souhaitable d'utiliser des éléments quadratiques.



## 4.3 Création et lancement du cas de calcul

Les principales étapes du calcul avec `AsterStudy` seront :

- **Préparation des données et analyse modale :**
  - Lire le maillage par `LIRE_MAIILLAGE`
  - Affecter le type d'éléments et la modélisation par `AFFE_MODELE`
  - Définir et affecter le matériau par `DEFI_MATERIAU` et `AFFE_MATERIAU`
  - Définir les conditions aux limites par `AFFE_CHAR_MECA` : option `DDL_IMPO` pour encasturer base.
  - Assembler les matrices de masse et de rigidité du système par `ASSEMBLAGE` :

```
ASSEMBLAGE (MODELE= ... ,
             CHAM_MATER= ... ,
             CHARGE= ... ,
             # Numérotation des inconnues d'un système
             # d'équations linéaires
             NUME_DDL=CO(' ... '),
             MATR_ASSE=( _F (MATRICE=CO(' ... '),
                             OPTION='RIGI_MECA',),
                         _F (MATRICE=CO(' ... '),
                             OPTION='MASS_MECA',),),),);
```
  - Calculer les 10 premiers modes propres par `CALC_MODES`

```
CALC_MODES (MATR_RIGI= ... ,
            MATR_MASS= ... ,
            OPTION='PLUS_PETITE',
            CALC_FREQ=_F (NMAX_FREQ= 10 ,),),)
```
  - Extraire et visualiser les modes propres par `IMPR_RESU`.

On lancera ensuite le calcul dans le module `AsterStudy`. On recommande de visualiser les animations dans l'onglet `Results` d'`Asterstudy`.

On pourra également visualiser les modes dans `Paravis` en les « déformant » :

- Cliquer droite le fichier des résultats dans l'onglet Case View → Data Files, et cliquer Open In Paravis pour charger les résultats en choisissant le format mode au lieu de time, puis cliquer Apply pour valider
- Appliquer le filtre dans Filters → Mechanics → Normal modes animation (real), et valider
- Afficher la fenêtre Animation view (menu View → Windows → Animation View), et ajouter une animation pour le filtre ci-dessus par cliquer + à côté de Normalmodesanimationreal
- Choisir le mode à visualiser (Mode Array Selection) dans la fenêtre Properties à gauche et valider, puis cliquer le bouton Play (▶) pour visualiser le mouvement de mode

## • Analyse transitoire

Pour l'analyse transitoire à partir des modes propres calculés, on partira le « wizard » ci-dessous. On y ajoutera les commandes nécessaires à la suite de l'analyse.

- Continuer le calcul dans un nouveau stage par la commande POURSUITE
- Définition de la discrétisation temporelle à l'aide de comande DEFI\_LIST\_REEL : de 0s à 2.0s avec un pas de temps de 0.0001s.

## Construction de la force ponctuelle

- Définition de la charge unitaire (valeur à 1) « force sur la section  $B$  » (AFFE\_CHAR\_MECA / FORCE\_FACE).
- Calcul des vecteurs forces élémentaires (CALC\_VECT\_ELEM / OPTION='CHAR\_MECA').
- Assemblage du vecteur force (ASSE\_VECTEUR).
- Définition de la fonction évoluée avec le temps par FORMULE : VALE pour l'expression  $FY(t) = 10000000 \cdot \sin(2\pi \text{Freq1} \cdot t)$  dirigée selon l'axe  $Y$  et appliquée sur la section  $B$ , où  $\text{Freq1} = 20 \text{ Hz}$ . Il faut d'abord déclarer les variables utilisées dans la formule.
- Évoluer la fonction par CALC\_FONC\_INTERP suivant la liste des instants définie. Avec PROL\_GAUCHE/DROITE = CONSTANT pour définir la courbe hors le cadre de la liste des instants.

## Transitoire sur base modale

- Projection du problème assemblé sur la base des modes propres

```
PROJ_BASE (BASE= ... ,  
          MATR_ASSE_GENE= (  
              # Pour la matrice de masse  
              _F( MATR_ASSE = ... ) ,  
              # Pour la matrice de rigidité  
              _F( MATR_ASSE = ... ) ,  
              # Pour la force dynamique  
          VECT_ASSE_GENE= _F( TYPE_VECT = 'FORC' ,  
                             VECT_ASSE = ... ) , )).
```

- Calcul transitoire par recombinaison modale (DYNA\_VIBRA)

```
DYNA_VIBRA (TYPE_CALCUL='TRAN' ,  
           BASE_CALCUL='GENE' ,  
           SCHEMA_TEMPS= _F(SCHEMA = 'DIFF_CENTRE') ,  
           AMOR_MODAL = ... ,  
           MATR_MASS = ... ,  
           MATR_RIGI = ... ,  
           EXCIT = ... ,  
           INCREMENT = ... ,  
           ... ).
```

- Récupération des déplacements en  $Y$  au point  $B$  (RECU\_FONCTION): RESU\_GENE, GROUPE\_NO, NOM\_CHAM=DEPL, NOM\_CMP=DY.
- Impression de ces fonctions au format XMGRACE (IMPR\_FONCTION): FORMAT, UNITE, COURBE, etc.
- Visualiser les champs de déplacement :

1. Commande `REST_GENE_PHYS` : parce que le type des résultats générés (base physique) directement par `DYNA_VIBRA` ne peut pas imprimer au format `MED` par `IMPR_RESU`, il faut restituer dans la base physique des résultats en coordonnées généralisées en donnant `LIST_INST`, `NOM_CHAM`, `RESU_GENE`. Attention : les pas de temps nombreux conduit le fichier `MED` très lourd, et on recommande de redéfinir une liste des instants, par exemple avec un pas de temps 0.01s.
2. Commande `IMPR_RESU` : imprimer au format `MED`

## 4.4 Post-traitement des résultats

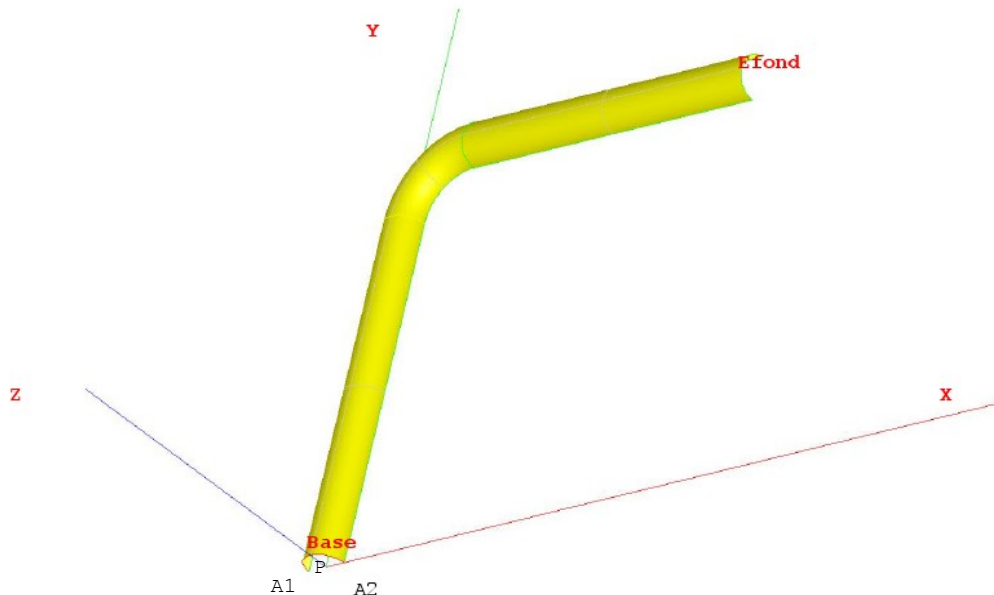
On peut visualiser directement la courbe des déplacements `DY` au point `B` en fonction du temps après `IMPR_FONCTION` au format `XMGRACE`.

Importer les résultats transitoires dans l'onglet Results, et vérifier le déplacements `DY` sur un point à l'extrémité du tuyau (voir le chapitre 2.2.2).

## 5 Modélisation C

Dans le cas de la modélisation en éléments coques, le maillage consiste en la discrétisation de la **surface moyenne** de la tuyauterie. La géométrie étant symétrique par rapport au plan  $(A, X, Y)$ , on ne maille qu'une demi-surface.

Conditions aux limites et chargement : encastrement aux deux extrémités de la tuyauterie, et pression à la surface interne.



### 5.1 Géométrie

On peut créer cette géométrie en définissant les points  $A1$ ,  $P$  et  $A2$ , puis l'arc de cercle  $Base$  (Menu New Entity → Basic → Point / Arc). Il suffit ensuite de créer le premier tuyau droit  $AC$  à partir de l'arc de cercle  $Base$  par le menu New Entity → Generation → Extrusion : Vector = OY, Height = 3.

Pour créer le coude, il faut récupérer l'extrémité du tuyau  $AC$  en appliquant le menu New Entity → Explode (Edge), puis créer un vecteur parallèle à l'axe Z et passant le point O  $(0.6, 3.0, 0.)$ . Ensuite générer la géométrie du coude par le menu New Entity → Generation → Revolution.

Enfin, appliquer la même démarche pour le tuyau  $DB$  (Explode puis Extrusion).

Créer un "compound" (Menu New Entity → Build → Compound) en sélectionnant les trois parties de la tuyauterie.

On créera ensuite les groupes des mailles où on désire mettre des conditions limites : Base, Symetrie, Efond et surface du tuyau (Menu New Entity → Group → Create Group).

On créera aussi le groupe point  $A1$ .

### 5.2 Maillage

Lancer le module Mesh de la plate-forme Salome-Meca.

Le maillage est défini par le menu Mesh → Create Mesh. Sélectionner la géométrie à mailler, puis l'algorithme et l'hypothèse de discrétisation par dimension :

- 2D Quadrangle : Mapping.



- 1D Wire D iscretisation avec l'hypothèse basique Number of Segment ( 15 segments par edge .

Puis calculer le maillage (Menu Mesh → Compute).

Pour permettre un raffinement différent selon les edges, on créera un sous-maillage (Menu Mesh → Create Sub-mesh ) définissant l'hypothèse basique Number of Segment sur la circonférence, par exemple 10 segments sur *base* et l'hypothèse supplémentaire « Propagation of 1D hypothese on Opposite Edges ».

Puis calculer le maillage (Menu Mesh → Compute).

Créer les groupes de mailles correspondants aux groupe géométriques ( Menu Mesh → Create Groups from Geometry ) .

Exporter le maillage au format MED .

## 5.3 Création et lancement du cas de calcul (via AsterStudy )

Lancer le module AsterStudy de la plate-forme Salome-Meca .

Puis en colonne gauche, cliquer sur l'onglet Case View.

On définit le fichier de commandes du cas de calcul.

Nota : ajouter des commandes par le menu Commands → Show All.

Les principales étapes de ce calcul mécanique pour la création et le lancement du cas de calcul sont les suivantes :

- Lire le maillage au format MED : Commande LIRE\_MAILLAGE.
- Définir les éléments finis utilisés : Commande AFFE\_MODELE. La tuyauterie seramodélisée par des éléments de coque (DKT).
- Orienter des normales aux éléments : Commande MODI\_MAILLAGE / ORIE\_NORM\_COQUE pour orienter tous les éléments de la même façon, avec une normale tournée vers l'intérieur du tuyau (étant donné la convention de signe sur la pression) afin de donner une valeur positive à la pression (utiliser le groupe surface).
- Définir le matériau : Commande DEFI\_MATERIAU : E, NU, ALPHA
- Affecter le matériau : Commande AFFE\_MATERIAU. Les caractéristiques mécaniques sont identiques sur toute la structure.
- Affecter les caractéristiques des éléments coques : Commande AFFE\_CARA\_ELEM / COQUE pour définir l'épaisseur.
- Affecter les conditions aux limites mécaniques et les chargements : Commande AFFE\_CHAR\_MECA :
  - Il y a un encastrement sur le groupe de mailles *Base* et *Efond*, et des conditions de symétrie (déplacement normal *DZ* nul et rotations *DRX* et *DRY* nulles) sur le groupe de mailles *Symetrie* : DDL\_IMPO.
  - Une pression interne *P* : PRES\_REP. Il faut convertir la pression *P* à la surface interne en la pression à la surface moyenne.
- Résoudre le problème élastique : Commande MECA\_STATIQUE : CARA\_ELEM, CHAM\_MATER, EXCIT, MODELE.
- Imprimer les déplacements et les contraintes au format MED : Commande IMPR\_RESU..
- Pour lancer le cas de calcul, en colonne gauche, cliquer sur l'onglet History View .

## 6 Modélisation D

### 6.1 Géométrie

On peut créer la géométrie en définissant les points  $A, C, D, B$ , puis les deux droites  $AC$  et  $DB$ , et l'arc de cercle  $CD$ . Ceci peut se faire de plusieurs façons :

- En définissant les coordonnées de chaque point, y compris le point milieu de l'arc  $CD$  (Menu `New Entity` → `Basic` → ...);
- De façon plus simple en utilisant l'outil « Sketcher » (Menu `New Entity` → `Basic` → `2D Sketch`).

Après avoir construit l'ensemble de la ligne, il faut définir les groupes sous ce « Wire » : il suffira pour ces travaux pratiques de créer les groupes  $A, B, AC, CD$ , et  $DB$  (Menu `New Entity` → `Group` → `Create Group`).

### 6.2 Maillage

Lancer le module `Mesh` de la plate-forme Salome-Meca.

Le maillage est défini par le menu `Mesh` → `Create Mesh`. Sélectionner la géométrie à mailler, puis l'algorithme et l'hypothèse de discrétisation par dimension : `1D Wire Discretisation` avec l'hypothèse de 15 segments par `edge`.

### 6.3 Création et lancement du cas de calcul (via AsterStudy)

Lancer le module `AsterStudy` de la plate-forme Salome-Meca .  
Puis en colonne gauche, cliquer sur l'onglet `Case View`.

On définit le fichier de commandes du cas de calcul.

Nota : ajouter des commandes par le menu `Commands` → `Show All`.

L'étude nécessite un premier calcul thermique transitoire suivi d'un calcul mécanique.

Les principales étapes pour la création et le lancement du cas de calcul sont les suivantes :

- Lire le maillage au format MED : Commande `LIRE_MAILLAGE`.
- Définir les éléments finis utilisés : Commande `AFFE_MODELE`.
- Définir le matériau : Commande `DEFI_MATERIAU`.
- Affecter le matériau : Commande `AFFE_MATERIAU`.
- Affecter les caractéristiques des éléments poutres : Commande `AFFE_CARA_ELEM`.
- Affecter les conditions aux limites mécaniques et le chargement : Commande `AFFE_CHAR_MECA` / `Enforce DOF (DDL_IMPO)`. Le point  $A$  est encasté.
- Définir les matrices du problème élastique : Commande `ASSEMBLAGE` / `MASS_MECA` et `RIGI_MECA`.
- Calculer les 5 premiers modes propres : Commande `CALC_MODES`.
- Imprimer les modes propres au format MED : Commande `IMPR_RESU`. On imprimera le maillage et les modes.

Pour lancer le cas de calcul, en colonne gauche, cliquer sur l'onglet `History View`.

Analyse transitoire :

- Construction de la force ponctuelle
  1. Affecter la charge « force au point  $B$  » : Commande `AFFE_CHAR_MECA` / `FORCE_NODALE`.
  2. Calculer les vecteurs forces élémentaires : Commande `CALC_VECT_ELEM`.

3. Construire un champ aux nœuds par assemblage du vecteur force :  
Commande `ASSE_VECTEUR`.
  4. Définir la fonction évolution du temps : Commande `FORMULE`.
- Transitoire sur base modale
    1. Projection du problème assemblé sur la base des modes propres : Commande `PROJ_BASE`.
    2. Calculer le transitoire par recombinaison modale : Commande `DYNA_VIBRA`.
    3. Extraire les déplacements en  $Y$  en  $B$  : Commande `RECU_FONCTION`.
    4. Imprimer ces fonctions au format `TABLEAU` : Commande `IMPR_FONCTION`.