

Dynamique des Structures

Pr. H. BOUZERD

Université 20 Août 1955 - Skikda
Département de Génie Civil

2020/2021

Informations sur la matière

Dynamique des Structures

Enseignant : *H. BOUZERD*

Spécialité : Structures

Niveau : Master 1

Semestre : 1

Unité d'Enseignement : UEF 1.1.1

Crédits : 4

Coefficient : 2

Mode d'évaluation :

- Examen final : 60%
- Contrôle continu : 40%

Année universitaire 2020/2021

Programme

- Chapitre 1 : Introduction et généralités
- Chapitre 2 : Systèmes à un seul degrés de liberté
- Chapitre 2 : Systèmes à plusieurs degrés de liberté

Notions de mathématiques nécessaires

- Calcul différentiel
- Calcul intégral
- Calcul matriciel
- Transformée de Laplace
- Transformée de Fourier
- Nombres complexes
- Analyse fonctionnelle
 - Fonctions trigonométriques
 - Fonctions exponentielle et logarithmique

Introduction et Généralités 1

Le thème de la dynamique des structures est essentiel dans la **conception** et la **rénovation** des structures pour résister aux fortes sollicitations dynamiques dues aux :

- tremblements de terre,
- aux vents forts

ou pour limiter l'occurrence et l'emplacement des **dommages** dans une structures existante.

Introduction et Généralités 2

La variation des quantités de la réponse telles que le déplacement, la vitesse, l'accélération ou les forces de tout système (*par exemple, des structures, des composants mécaniques, des systèmes de tuyauterie, des machines à rotation, machines outils soumises à des charges variables dans le temps.*) en **fonction du temps** est appelé **vibration** ou **comportement dynamique**.

Causes ou types de vibrations

Vibrations naturelles

- Tremblement de terre
- Vent
- Tsunami

etc

Vibrations artificielles

- Machines
- Instruments de musique
- Automobiles

etc

Introduction et Généralités 3

Le mot dynamique signifie simplement « **variation dans le temps** ».
Donc les **charges dynamiques**, contrairement aux charges statiques **varient dans le temps**.

Charge dynamique $\Rightarrow \left\{ \begin{array}{c} \text{Grandeur} \\ \text{Direction} \\ \text{Point d'application} \end{array} \right\}$ varient dans le temps

Les charges dynamiques engendrent des **déplacements**, des **forces internes**, des **réactions** et des **contraintes** qui **dépendent du temps**.



Il n'existe pas une seule solution comme pour le problème de statique, mais des solutions successives dans le temps appelées **réponse dynamique**.

Introduction et Généralités 4

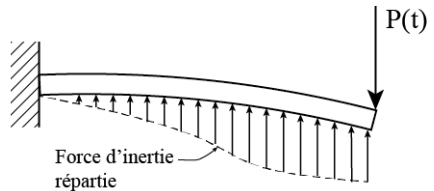
La différence primordiale entre un problème statique et un problème dynamique n'est pas essentiellement dans **la variation temporelle de la charge et de la réponse**,

mais

surtout dans l'importance des **forces d'inertie** qui résistent au mouvement engendré par le chargement dynamique appliqué.



(a) Charge statique



(b) Charge dynamique

Introduction et Généralités 5

Avant d'entamer l'analyse dynamique des structures, il faut ancrer certains concepts, dont :

- **Modèle analytique :**

c'est un modèle représentatif qui ressemble à la structure réelle mais son analyse mathématique est **plus simple**. Il est constitué :

- D'un ensemble d'hypothèses pour simplifier la structure réelle.
- D'un ensemble de figures (dessins) pour le rendre plus clair .
- D'une liste de constantes de conception (dimensions, matériaux, ...).

- **Nombre de degrés de liberté :**

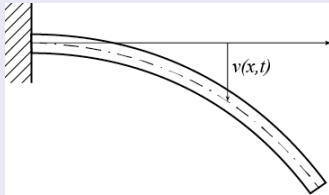
C'est le nombre de déplacements qu'il faut prendre en compte pour représenter l'effet des principales **forces d'inertie**.

Introduction et Généralités 6

Les modèles analytiques sont classés en deux catégories :

Modèles continus

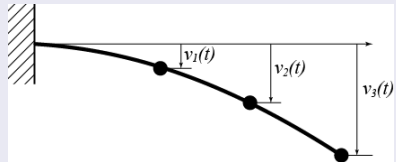
Nombre infini de ddl.



Modèles discrets

Nombre fini de ddl.

Modèles à masses concentrées.



Le choix du modèle analytique repose essentiellement sur le mode comportemental de la structure à représenter.

Introduction et Généralités 7

- **Modèle mathématique :**

L'ensemble des équations différentielles qui décrivent le comportement du modèle analytique est appelé : **modèle mathématique**.

Ces équations sont obtenus en appliquant les **lois de la physique** (loi de Newton, lois des contraintes et des déformations, ...) sur le modèle analytique choisi tout en s'assurant qu'il correspond au mieux à l'objectif attendu par l'analyse dynamique.

Introduction et Généralités 8

- **Modèle mathématique de Rayleigh-Ritz :**

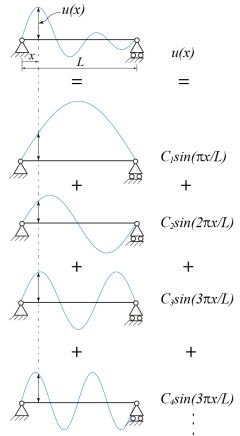
Pour des systèmes continus, on peut simplifier l'analyse en supposant l'allure de la déformée.

Généralement, on suppose que la déformée de la structure est la somme d'une série de schémas de déformation appelés **fonctions de déplacement** ou **fonctions d'interpolation**.

Ces fonctions deviennent les degrés de liberté généralisés du système.

Exemple : représentation la déformée d'une poutre en une somme de fonctions sinusoïdales :

$$u(x) = \sum_{i=1}^{\infty} C_i \sin\left(\frac{i\pi x}{L}\right)$$



Introduction et Généralités 8

D'une manière générale, on peut choisir n'importe quelle famille de fonctions de déplacement généralisé $\phi_i(x)$, **compatible avec les conditions géométriques imposées par les appuis**.

Une expression générale pour tout système ayant **une dimension** peut s'écrire sous la forme suivante :

$$u(x) = \sum_{i=1}^{\infty} Z_i(t) \phi_i(x)$$

Où $Z_i(t)$ = coordonnée généralisée,
 $\phi_i(x)$ = fonction de déplacement généralisé,
 n = nombre de degrés de liberté du système

Pour $n = 1$, on a la méthode classique de Rayleigh

Pour $n > 1$, on a la méthode de Rayleigh-Ritz

Introduction et Généralités 9

La méthode de Rayleigh utilise **une interpolation** pour exprimer les déplacements en chaque point en fonction **d'un seul ddl**.

La méthode de Rayleigh-Ritz utilise **plusieurs fonctions d'interpolation** des déplacements en fonction d'un **nombre fini de ddl**.

La précision des résultats obtenus avec la méthode Rayleigh dépend de **la fonction d'interpolation choisie**.

Pour la méthode de Rayleigh-Ritz **la précision** augmente avec le **nombre de ddl choisis**.

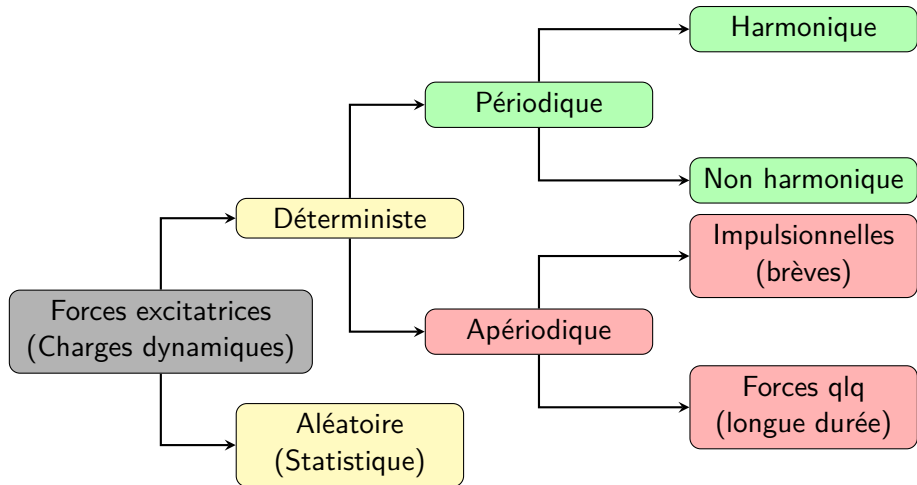
Les fonctions d'interpolation adoptées doivent être **simples**. Le plus souvent on utilise des **polynômes** et plus rarement des sinus et des cosinus.

Introduction et Généralités 10

Presque toutes les structures peuvent être soumises au cours de leur durée de vie à une forme ou une autre de **charges dynamiques**.

Les problèmes de dynamique peuvent être classés en fonction du type de chargement. Les charges dynamiques peuvent être **périodiques** ou **non périodiques (apériodiques)**.

Introduction et Généralités 11



Introduction et Généralités 12

Charges périodiques :

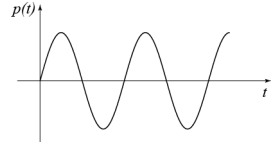
Une charge périodique est une charge dont les variations dans le temps se répètent après un intervalle de temps régulier T , appelé ***période***.

Les charges périodiques se divisent en deux types : ***charges harmoniques simples*** et ***charges périodiques quelconques***.

Introduction et Généralités 13

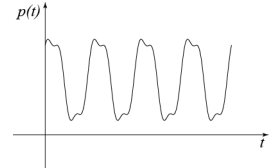
Charges harmoniques simples :

La charge harmonique la plus simple suit une variation sinusoïdale. Elle est appelée **charge harmonique simple**. Ce type de charge est créée par les machines à mouvement rotatif.



Charges périodiques quelconques :

Les charges périodiques quelconques sont des charges dont la variation se répète à intervalle de temps régulier (T).



Toute fonction périodique peut être **décomposée en une somme d'une série de fonctions harmoniques simples** par la **transformation de Fourier**.

$$p(t) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n \cos\left(\frac{2\pi n t}{T}\right) + b_n \sin\left(\frac{2\pi n t}{T}\right)$$

Introduction et Généralités 14

Charges apériodiques (non périodiques) :

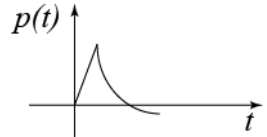
Les charges apériodiques sont des charges variant de façon **arbitraire** dans le temps sans périodicité.

Les charges apériodiques se divisent en charges de **courte durée** de type **impulsionnel** et en charges transitoires ou charges arbitraires de **longue durée**.

Charges impulsionnelles :

Les charges impulsionnelles sont des charges de très courte durée **par rapport à la période de vibration** des structures.

Elles sont causées par une explosion, un choc, la rupture d'une pièce ou par la perte d'un appui de la structure, etc.



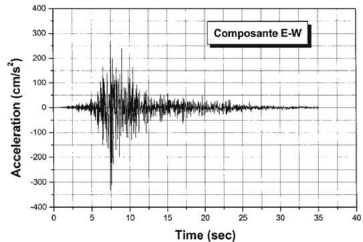
Introduction et Généralités 15

Charges arbitraires de longues durée :

Les charges arbitraires de longues durée sont causées par les tremblement de terre, le vent, les vagues, etc.

La figure montre l'accélération du sol à la base d'une structure lors du tremblement de terre survenu à Boumerdès en 2003.

CHOC PRINCIPAL : Mw=6.8 – 21/05/2003, 19:44:40 (GMT+1)



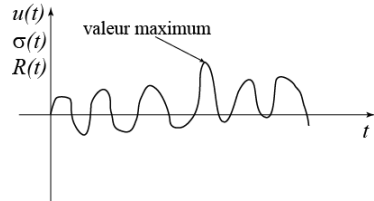
Les charges arbitraires de longues durée (quelconques) peuvent être considérées comme une somme de charges impulsionnelles.

La réponse à une charge dynamique quelconque sera donc la somme des réponses à ses charges impulsionnelles.

Introduction et Généralités 16

Le calcul de la réponse dynamique d'une structure à un chargement dynamique donné conduit à la détermination des déplacements de la structure dans le temps appelé aussi *l'historique du déplacement*.

Les déformations, contraintes, forces internes et réactions sont déterminées *à partir de l'historique du déplacement*.



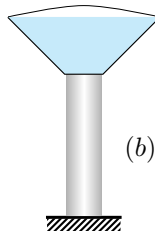
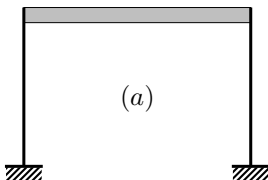
La réponse dynamique *varie donc avec le temps*.

En général, pour un dimensionnement ou une vérification d'un système linéaire, on calcule *la réponse dynamique maximum*.

Un système à un seul degré de liberté est défini comme celui dans lequel ***un seul type de mouvement est possible***,

ou

un système dont la position à tout instant peut être défini par ***une seule coordonnée***.

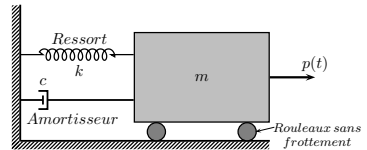


Génie Civil : une structure à un étage ou un château d'eau.

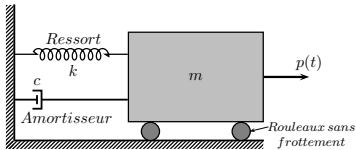
Ces systèmes à un seul degré de liberté (SDOF) peuvent être convenablement décrits par le modèle analytique montré sur la figure ci-dessous.

Un SDOF comprend les éléments suivants :

- ❶ Un élément de masse représentant la masse et la caractéristique d'inertie de la structure.
- ❷ Un élément ressort k représentant la force élastique de rappel et le stockage de l'énergie potentielle de la structure.
- ❸ Un élément amortisseur c représentant les caractéristiques de frottement et de dissipation d'énergie de la structure.
- ❹ Une force d'excitation $p(t)$ représentant les forces externes.

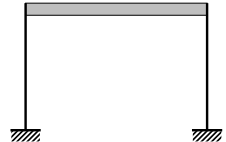


Ce modèle appelé aussi
oscillateur simple



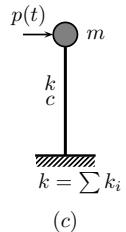
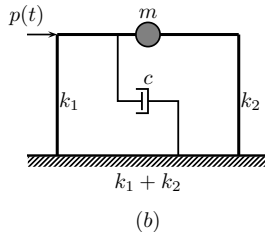
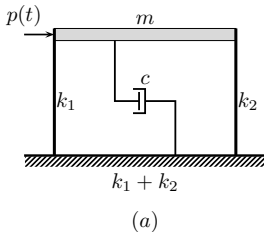
peut être représenté
autrement en
considérant

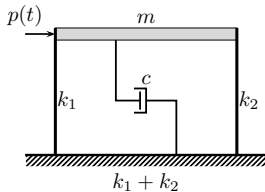
une structure à un
étage.



Ce système idéalisé est obtenu en considérant les hypothèses suivantes :

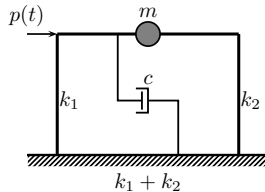
- ① La masse est supposée concentrée au niveau du plancher.
- ② Le plancher est supposé infiniment rigide (indéformable).
- ③ Les déplacements axiaux des poteaux sont considérés négligeables.





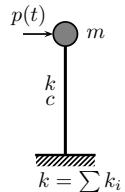
(a)

\equiv



(b)

\equiv



(c)

En vertu de ces hypothèses, le système à un étage, représenté dans la figure ci-dessus, consiste ainsi en :

- une masse m concentrée à la hauteur du plancher,
- deux poteaux, sans masse, fournissant la rigidité k ,
- un amortissement visqueux c dissipant l'énergie de vibration
- et une charge $p(t)$, dépendant du temps, appliquée au plancher.

De tels systèmes sont **rares** en pratiques.

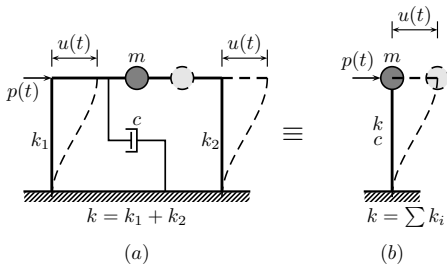
Ils sont des **idéalisations** résultant d'**hypothèses simplificatrices** sur la distribution des propriétés essentielles d'un système mécanique ou structural : ***la masse, la rigidité et l'amortissement.***

L'intérêt de l'étude de tels systèmes réside dans ce qui suit :

- Les résultats de l'analyse dynamique de ces systèmes simplifiés sont très poches des résultats ***exacts.***
- ***Plus important,*** dans le domaine linéaire, les systèmes complexes à **plusieurs degrés de liberté** peuvent se calculer par la **superposition** des réponses de systèmes à un seul degrés de liberté associés.

Paramètres de réponse :

Le mouvement d'un système à un seul degré de liberté tel que défini dans la figure ne peut se faire qu'horizontalement dans le plan de la figure.



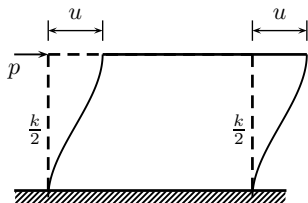
\Rightarrow le déplacement $u(t)$ est la **seule coordonnée** qui décrit ce mouvement.

Deux autres paramètres sont utilisés pour décrire le mouvement :

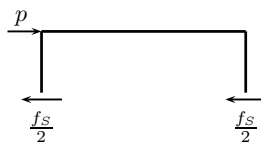
la vitesse $\dot{u}(t) = \frac{du(t)}{dt}$. l'accélération $\ddot{u}(t) = \frac{d^2u(t)}{dt^2}$

Charge statique :

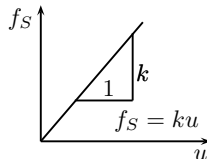
Quand SDOF de liberté est soumis à une charge extérieure statique p , seule la force de rappel f_S s'oppose au mouvement : $p = f_S$



(a)



(b)



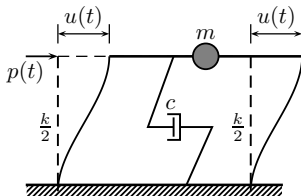
(c)

Dans le cas élastique linéaire, elle est donnée par la relation : $f_S = ku$
où k est la rigidité de la structure (*unité* : F/L).

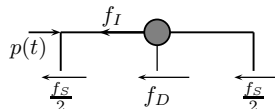
L'équation de l'équilibre statique est donc : $p = ku$

Charge dynamique :

Quand une force extérieure dynamique $p(t)$ est appliquée au système à un seul degré de liberté, la masse m de ce dernier subit un déplacement $u(t)$.



(a)



(b)

Les forces appliquées au système à l'instant t sont :

- La force dynamique extérieure $p(t)$
- La force élastique $f_S(t)$
- La force d'amortissement $f_D(t)$
- La force d'inertie $f_I(t)$.

Charge dynamique :

Les forces $f_S(t)$, $f_D(t)$ et $f_I(t)$ s'opposent au mouvement de la masse m .
 \Rightarrow elles sont donc opposées à la force dynamique externe $p(t)$

- $f_S(t)$ s'oppose au déplacement $u(t)$. Elle s'écrit : $f_S = ku(t)$
 k est la rigidité du SDOF.
- $f_D(t)$ s'oppose à la vitesse $\dot{u}(t)$. Elle s'écrit : $f_D = c\dot{u}(t)$
 c est le coefficient d'amortissement visqueux du SDOF (déterminé expérimentalement).
- $f_I(t)$ s'oppose à l'accélération $\ddot{u}(t)$. Elle s'écrit : $f_I = m\ddot{u}(t)$

Charge dynamique :

Deuxième loi de Newton

La somme algébrique des forces appliquées au système est équilibrée par la force d'inertie. Soit : $\sum F = m\ddot{u} = f_I$

Alors on a : $p(t) - f_S(t) - f_D(t) = m\ddot{u}(t) = f_I(t)$

Soit en réorganisant l'équation : $f_S(t) + f_D(t) + f_I(t) = p(t)$

Or $f_S = ku(t)$, $f_D = c\dot{u}(t)$ et $f_I = m\ddot{u}(t)$

En substituant on obtient l'équation de l'équilibre dynamique :

$$m\ddot{u}(t) + c\dot{u}(t) + ku(t) = p(t)$$

ou *l'équation du mouvement du système à un seul degré de liberté.*

Charge dynamique :

L'équation du mouvement est donc une équation **différentielle ordinaire du second ordre à coefficients constants** où la variable inconnue est le déplacement $u(t)$.

Sa solution dépend de la charge dynamique $p(t)$ et des **conditions initiales** et donne le **déplacement en fonction du temps**.

On distingue deux types de réponse d'un système à un seul degré de liberté :

- **La réponse forcée**, solution de l'équation différentielle avec second membre $\implies p(t)$ **non nul**.
- **La réponse libre**, solution de l'équation différentielle **homogène** (sans second membre).
Elle décrit le comportement de l'oscillateur élémentaire sous l'action des **conditions initiales** (déplacement et/ou vitesse) non nulles alors le second membre est nul ($p(t) = 0$).

Un système à un seul degré de liberté est en **vibrations libres** si sa réponse ne dépend que de l'excitation due à un déplacement initial et/ou une vitesse initiale et que la charge extérieure est nulle ($p(t) = 0$).

Seules les conditions initiales gouvernent le mouvement.

Dans ce cas l'équation du mouvement s'écrit : $m\ddot{u}(t) + c\dot{u}(t) + ku(t) = 0$

On distingue deux cas de vibrations libres :

- **vibrations libres non amorties** pour $c = 0$

$$\Rightarrow m\ddot{u}(t) + ku(t) = 0$$

- **vibrations libres amorties** pour $c \neq 0$

$$\Rightarrow m\ddot{u}(t) + c\dot{u}(t) + ku(t) = 0 .$$

Vibrations libres non-amorties :

Bien que les systèmes sans amortissement n'existent pas dans la réalité, la réponse sans amortissement est étudiée car elle donne un aperçu de la réponse aux vibrations libres des systèmes amortis.

En l'absence d'amortissement, $c = 0$, l'équation du mouvement devient :

$$m\ddot{u}(t) + ku(t) = 0$$

La solution d'une telle équation différentielle est de la forme :

$$u(t) = e^{\lambda t}$$

où λ est une constante arbitraire à déterminer

Vibrations libres non-amorties :

La substitution de la relation $u(t) = e^{\lambda t}$ dans l'équation du mouvement donne :

$$(m\lambda^2 + k)e^{\lambda t} = 0$$

Comme pour $t \geq 0$, $e^{\lambda t} \neq 0$, l'équation précédente conduit à :

$$m\lambda^2 + k = 0$$

Cette expression est l'***équation caractéristique*** de l'équation différentielle du mouvement.

Ses solutions sont :

$$\lambda_1 = i\sqrt{\frac{k}{m}}, \quad \lambda_2 = -i\sqrt{\frac{k}{m}} \quad \text{avec} \quad i = \sqrt{-1}$$

Vibrations libres non-amorties :

En posant $\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$, les racines s'écrivent : $\lambda_1 = i\omega$, $\lambda_2 = -i\omega$

La solution générale de l'équation du mouvement libre non-amorti est :

$$u(t) = A'e^{i\omega t} + B'e^{-i\omega t}$$

où A' et B' sont deux constantes arbitraires.

En utilisant la formule d'Euler : $e^{\pm i\omega t} = \cos(\omega t) \pm i\sin(\omega t)$
l'équation donnant $u(t)$ devient :

$$u(t) = (A' + B')\cos(\omega t) + i(A' - B')\sin(\omega t)$$

En posant $A = A' + B'$ et $B = i(A' - B')$, on peut écrire :

$$u(t) = A\cos(\omega t) + B\sin(\omega t)$$

Vibrations libres non-amorties :

La vitesse $\dot{u}(t)$ est obtenue par la différentiation de l'équation de $u(t)$:

$$\dot{u}(t) = \frac{du(t)}{dt} = -\omega A \sin(\omega t) + \omega B \cos(\omega t)$$

Les constantes arbitraires A et B peuvent être déterminées si le déplacement $u(t)$ et la vitesse $\dot{u}(t)$ du système en mouvement sont connus à un certain instant t_0 .

Habituellement, on prend $t_0 = 0$ et les quantités $u(0) = u_0$ et $\dot{u}(0) = \dot{u}_0$ sont appelées **conditions initiales** du mouvement.

Pour $t = 0$, les équations de $u(t)$ et $\dot{u}(t)$ donnent :

$$u(0) = u_0 = \underbrace{A \cos(0)}_{=1} + \underbrace{B \sin(0)}_{=0} \implies A = u_0$$

$$\text{et } \dot{u}(0) = \dot{u}_0 = -\omega \underbrace{A \sin(0)}_{=0} + \omega \underbrace{B \cos(0)}_{=1} \implies B = \frac{\dot{u}_0}{\omega}$$

Vibrations libres non-amorties :

L'équation du mouvement du système à un seul degré de liberté en vibrations libres non amorties s'écrit :

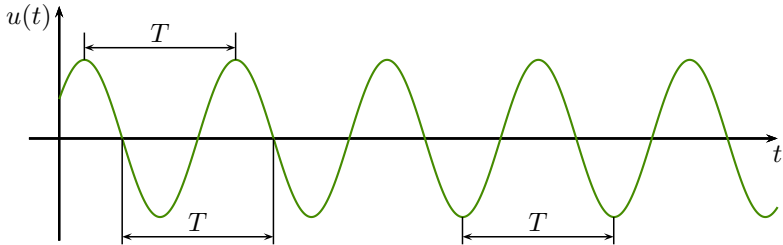
$$u(t) = u_0 \cos(\omega t) + \frac{\dot{u}_0}{\omega} \sin(\omega t)$$

Il est évident que si $u_0 = \dot{u}_0 = 0$ que $u(t) = 0$. Par conséquent, le système n'est mis en mouvement que ***s'il reçoit un déplacement initial et/ou une vitesse initiale.***

Le mouvement d'un système à un seul degré de liberté (oscillateur simple ou oscillateur élémentaire) en vibrations libres est défini par ***la somme de deux fonctions harmoniques simples.***

Vibrations libres non-amorties :

La solution représente un mouvement harmonique simple tel que rapporté sur la figure ci-dessous.



Le mouvement du SDOF en vibrations libres non amorties se poursuit ***indéfiniment*** avec une ***amplitude constante***.

Vibrations libres non-amorties :

En utilisant les équations d'Euler, on a :

$$e^{\pm i\omega t} = \cos(\omega t) \pm i\sin(\omega t)$$

ce qui permet d'écrire le *sinus* et le *cosinus* sous les formes suivantes :

$$\cos(\omega t) = \frac{e^{i\omega t} + e^{-i\omega t}}{2} \quad \text{et} \quad \sin(\omega t) = \frac{e^{i\omega t} - e^{-i\omega t}}{2i} = -i \frac{e^{i\omega t} - e^{-i\omega t}}{2}$$

En les remplaçant dans l'expression de $u(t)$, on aboutit à :

$$u(t) = u_0 \left(\frac{e^{i\omega t} + e^{-i\omega t}}{2} \right) - i \frac{\dot{u}_0}{\omega} \left(\frac{e^{i\omega t} - e^{-i\omega t}}{2} \right)$$

soit en réorganisant :

$$u(t) = \frac{1}{2} e^{i\omega t} \left(u_0 - i \frac{\dot{u}_0}{\omega} \right) + \frac{1}{2} e^{-i\omega t} \left(u_0 + i \frac{\dot{u}_0}{\omega} \right)$$

Vibrations libres non-amorties :

En posant $G = u_0 + i \frac{\dot{u}_0}{\omega}$, l'équation du mouvement devient :

$$u(t) = \frac{1}{2} \left(G e^{-i\omega t} + \overline{G} e^{i\omega t} \right)$$

où \overline{G} est le conjugué de G .

Comme le complexe G peut s'écrire sous la forme : $G = \rho_0 e^{i\theta}$ alors :

$$G = \rho_0 \cos(\theta) + i \rho_0 \sin(\theta) = u_0 + i \frac{\dot{u}_0}{\omega}$$

$$\implies \cos(\theta) = \frac{u_0}{\rho_0} \quad \text{et} \quad \sin(\theta) = \frac{\dot{u}_0}{\rho_0 \omega}$$

Vibrations libres non-amorties :

Sachant que : $\cos^2\theta + \sin^2\theta = 1 \quad \Rightarrow \quad \left(\frac{u_0}{\rho_0}\right)^2 + \left(\frac{\dot{u}_0}{\rho_0\omega}\right)^2 = 1,$

$$\Rightarrow \rho_0^2 = u_0^2 + \left(\frac{\dot{u}_0}{\omega}\right)^2 \quad \text{soit :}$$

$$\rho_0 = \sqrt{u_0^2 + \left(\frac{\dot{u}_0}{\omega}\right)^2}$$

$$\text{et} \quad \operatorname{tg}\theta = \frac{\sin\theta}{\cos\theta} = \frac{\frac{\dot{u}_0}{\rho_0\omega}}{\frac{u_0}{\rho_0}} \quad \Rightarrow \quad \operatorname{tg}\theta = \frac{\dot{u}_0}{\omega u_0}$$

ce qui donne :

$$\theta = \operatorname{Arctg}\left(\frac{\dot{u}_0}{\omega u_0}\right)$$

Vibrations libres non-amorties :

En remplaçant G et \bar{G} par leurs expressions exponentielles, on obtient :

$$u(t) = \frac{1}{2} \left(\rho_0 e^{i\theta} e^{-i\omega t} + \rho_0 e^{-i\theta} e^{i\omega t} \right) = \rho_0 \left(\frac{e^{i(\omega t - \theta)} + e^{-i(\omega t - \theta)}}{2} \right)$$

comme : $\frac{e^{i(\omega t - \theta)} + e^{-i(\omega t - \theta)}}{2} = \cos(\omega t - \theta)$, alors :

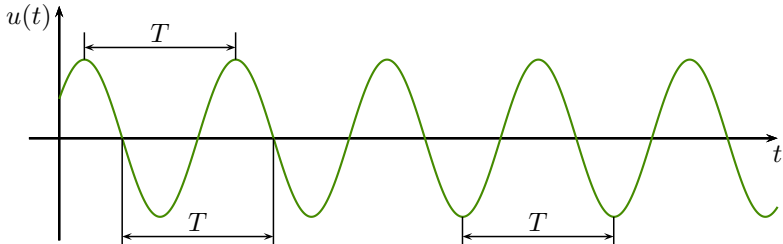
$$u(t) = \rho_0 \cos(\omega t - \theta)$$

Cette équation indique que le mouvement du système élémentaire est une vibration **harmonique** d'**amplitude** $\rho_0 = \max|u(t)|$ et d'**angle de phase** θ en fonction de la grandeur ω .

Vibrations libres non-amorties :

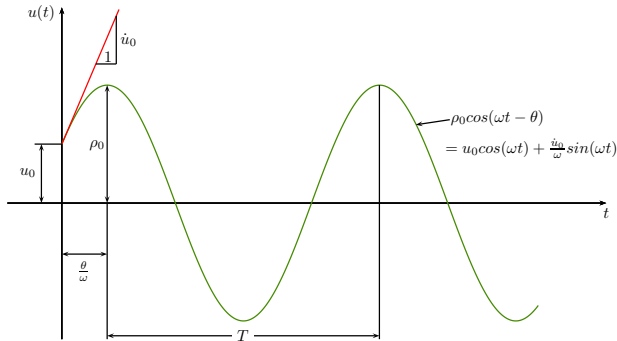
La représentation graphique est identique à celle de l'équation :

$$u(t) = u_0 \cos(\omega t) + \frac{\dot{u}_0}{\omega} \sin(\omega t)$$



Vibrations libres non-amorties :

La figure ci-dessous représente aussi la réponse harmonique d'un système à un seul degré de liberté en vibrations libres avec une représentation des caractéristiques du mouvement : les conditions initiales (u_0 et \dot{u}_0), l'amplitude (ρ_0), l'angle de phase (θ) et la période (T).

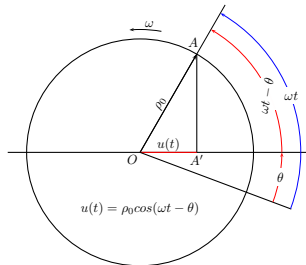


◀ Return

Vibrations libres non-amorties :

Interprétation de la grandeur ω :

La signification géométrique de l'équation $u(t) = \rho_0 \cos(\omega t - \theta)$ est montré sur la figure ci-dessous. Le déplacement $u(t)$ du système peut être représenté comme la projection OA' du rayon $\rho_0 = OA$ sur le diamètre horizontal.



◀ Return

Quand le temps t varie, le vecteur $\vec{\rho}_0 = \vec{OA}$ tourne en accomplissant une infinité de cycle.

Vibrations libres non-amorties : Interprétation de la grandeur ω :

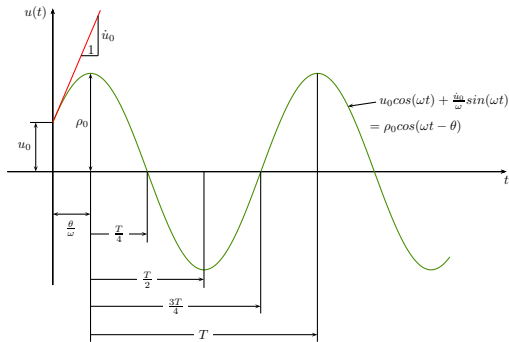
La variation de l'angle $\omega t - \theta$ est proportionnelle à la constante $\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$ qui apparaît ainsi comme la **vitesse angulaire** de la rotation du vecteur $\vec{\rho}_0 = \vec{OA}$.

La quantité ω est appelée **pulsation propre** ou **pulsation naturelle** (parfois improprement fréquence propre ou fréquence naturelle) du système à un seul degré de liberté ou oscillateur harmonique ou encore système conservatif. Sa dimension physique est s^{-1} et elle est mesurée en radians par seconde.

Vibrations libres non-amorties :

Période T :

Le temps nécessaire au système à un seul degré de liberté non amorti pour terminer un cycle de vibration libre est appelé **période naturelle** ou **période propre** de vibration du système, qui est désignée par T et mesurée en secondes (figure ci-dessous).



Vibrations libres non-amorties :

Relation entre la période T et la pulsation ω :

Il a été montré précédemment que le déplacement $u(t)$ revient à sa valeur initiale après un cycle qui dure le temps d'une période T , soit :

$$u(t) = u(t + T) = \rho_0 \cos(\omega(t + T) - \theta)$$

D'autre part, les fonctions sinus et cosinus se répètent se répètent si leurs arguments sont augmentés de 2π , soit :

$$u(t) = \rho_0 \cos(\omega t - \theta) = \rho_0 \cos(\omega t - \theta + 2\pi)$$

Par identification des équations (50) et (50), on peut écrire :

$$\rho_0 \cos(\omega(t+T) - \theta) = \rho_0 \cos(\omega t - \theta + 2\pi) \quad \implies \quad \omega t + \omega T - \theta = \omega t - \theta + 2\pi$$

$$\implies \quad T = \frac{2\pi}{\omega}$$

Vibrations libres non-amorties :

Relation entre la période T et la pulsation ω :

La relation entre la période propre T et la pulsation propre ω peut être obtenue en considérant la figure [► Voir la figure](#).

En effet, pour accomplir un tour complet (un cycle) le vecteur \vec{OA} nécessite un temps égal à la période T et en considérant la vitesse angulaire ω alors l'angle parcouru en un cycle est ωT .

Comme l'angle associé à un cycle (tour) est de 2π , alors on a :

$$\omega T = 2\pi \implies T = \frac{2\pi}{\omega}$$

Vibrations libres non-amorties :

Fréquence f :

L'inverse de la période $f = \frac{1}{T}$ exprime le nombre de cycles que le système accomplit en 1 s.

Cette grandeur est appelée **fréquence cyclique naturelle** ou **fréquence naturelle** ou encore **fréquence propre**. L'unité de f est le hertz (Hz) (cycles par seconde, cps).

La fréquence naturelle f est liée à la pulsation naturelle par la relation :

$$f = \frac{\omega}{2\pi}$$

Ainsi les grandeurs T , f et ω sont liées par les relations suivantes :

$$\omega = \frac{2\pi}{T} = 2\pi f$$

Vibrations libres non-amorties :

Fréquence f :

Au final et sachant que : $\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$

et par conséquent : $T = 2\pi\sqrt{\frac{m}{k}}$ et $f = \frac{1}{2\pi}\sqrt{\frac{k}{m}}$

Ces équations montrent que les grandeurs ω , T et f dépendent uniquement de la masse m et de la rigidité k de l'oscillateur élémentaire.

Ces propriétés (m et k) sont invariables, propres à l'oscillateur et indépendantes des conditions initiales, d'où la dénomination de **propre** à ω , T et f .

Vibrations libres non-amorties :

Conclusion :

Le système à un seul degré de liberté (SDOF) ou oscillateur harmonique **non amorti** en vibration libre est décrit par le **mouvement harmonique** qui se répète **indéfiniment** avec une **amplitude constante** ρ_0 et une période T . Seules les **conditions initiales** gouvernent ce mouvement.

La figure [► Voir la figure](#) donne une représentation graphique de ce mouvement harmonique avec ses caractéristiques : conditions initiales (u_0 et \dot{u}_0), amplitude (ρ_0), angle de phase (θ) et la période (T).

Un système à un seul degré de liberté en vibrations libres non amorties est caractérisé par :

- sa **pulsation propre** ou sa **période propre** ou encore sa **fréquence propre** qui dépendent des propriétés de **masse** et de **rigidité** du système.
- son amplitude qui dépend des conditions initiales.

Vibrations libres amorties :

Vibrations libres non-amorties = une **idéalisation** qui ne peut exister dans la réalité.

Mais
d'une grande importance dans l'étude des systèmes réelles
(amorties)

Les forces de **frottement** ou d'**amortissement** sont toujours présentes dans tout système physique en mouvement.
Ces forces dissipent l'énergie en la transformant.

Energie mécanique
(énergie potentielle ou cinétique)



Energie thermique (Chaleur)

Vibrations libres amorties :

Dans les structures en vibration, cette énergie dissipée ou **énergie d'amortissement** est due à différents phénomènes, tels que :

- le frottement au niveau des assemblages (appuis, nœuds),
- l'ouverture et la fermeture des microfissures,
- les frottements entre la structure et les éléments non structuraux ...

Le mécanisme de cette dissipation d'énergie est un phénomène **complexe** qui reste **mal cerné**.

Expériences \implies Hypothèses prendre en compte ces forces dissipatives dans l'analyse des systèmes dynamiques.

Un amortissement **visqueux équivalent** est considéré pour **modéliser** les **forces dissipatives** ($f_D = c\dot{u}(t)$).

Vibrations libres amorties : / *Équation du mouvement et réponse :*
L'équation du système amorti en vibration libre s'écrit :

$$m\ddot{u}(t) + c\dot{u}(t) + ku(t) = 0$$

C'est une équation différentielle du second ordre homogène (second membre nul) et à coefficients constants.

Sa solution est sous la forme : $u(t) = e^{\lambda t}$
où λ est une constante arbitraire à déterminer.

En remplaçant dans l'équation du mouvement on obtient :

$$m \frac{d^2}{dt^2}(e^{\lambda t}) + c \frac{d}{dt}(e^{\lambda t}) + ke^{\lambda t} = (m\lambda^2 + c\lambda + k) e^{\lambda t} = 0$$

Comme $e^{\lambda t} \neq 0$, alors la résolution de l'équation différentielle se réduit à :

$$m\lambda^2 + c\lambda + k = 0 \quad (\text{équation caractéristique})$$

Vibrations libres amorties : / Équation du mouvement et réponse :

En divisant par m , on obtient : $\lambda^2 + \frac{c}{m}\lambda + \frac{k}{m} = 0$

Or $\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$, donc $\frac{k}{m} = \omega^2$ et l'équation devient : $\lambda^2 + \frac{c}{m}\lambda + \omega^2 = 0$

C'est une équation de degré 2 dont le discriminant est : $\Delta = \left(\frac{c}{m}\right)^2 - 4\omega^2$
et les racines :

$$\lambda_1 = \frac{1}{2} \left(-\frac{c}{m} + \sqrt{\left(\frac{c}{m}\right)^2 - 4\omega^2} \right) = -\frac{c}{2m} + \sqrt{\left(\frac{c}{2m}\right)^2 - \omega^2}$$

$$\lambda_2 = \frac{1}{2} \left(-\frac{c}{m} - \sqrt{\left(\frac{c}{m}\right)^2 - 4\omega^2} \right) = -\frac{c}{2m} - \sqrt{\left(\frac{c}{2m}\right)^2 - \omega^2}$$

Vibrations libres amorties : / *Équation du mouvement et réponse* :

La nature des racines λ_1 et λ_2 dépend du signe du discriminant Δ :

- si* $\Delta > 0$, le trinôme admet deux racines **réelles** distinctes,
- si* $\Delta = 0$, le trinôme admet une **racine double**,
- si* $\Delta < 0$, le trinôme admet deux racines **complexes conjuguées**.

Le type de racine de l'équation caractéristique détermine **la forme de la solution** de l'équation différentielle, et par conséquent la **réponse physique** du système.

On distingue donc trois types de mouvement avec amortissement, selon que le discriminant est positif, négatif ou nul.

Il est opportun d'aborder le cas où $\Delta = 0$, correspondant à la condition d'***amortissement critique***.

Vibrations libres amorties : / *Système à amortissement critique* :

La valeur de c pour laquelle $\Delta = 0$ est appelée **amortissement critique** notée c_{cr} . Le système est appelé ***système amorti critique***.

$$\Delta = 0 \iff \left(\frac{c}{m}\right)^2 - 4\omega^2 = 0 \implies c = c_{cr} = 2m\omega$$

Comme $\omega = \sqrt{\frac{k}{m}} \implies c_{cr} = 2m\sqrt{\frac{k}{m}} = 2\sqrt{km}$, soit : $c_{cr} = 2m\omega = 2\sqrt{km}$

Pour c_{cr} les racines sont : $\lambda = \lambda_1 = \lambda_2 = -\omega$

Dans ce cas, la solution générale de l'équation différentielle est :

$$u(t) = (A + Bt) e^{-\omega t}$$

Les constantes A et B sont évaluées à partir des **conditions initiales**.

Vibrations libres amorties : / *Système à amortissement critique :*

Les conditions initiales s'écrivent : $u(0) = u_0$ et $\dot{u}(0) = \dot{u}_0$.

Ainsi, on a : $u(0) = A \implies A = u_0$

L'expression de la vitesse s'écrit :

$$\dot{u}(t) = \frac{du(t)}{dt} = \frac{d}{dt} [(A + Bt) e^{-\omega t}]$$
$$= B e^{-\omega t} - \omega (A + Bt) e^{-\omega t}$$

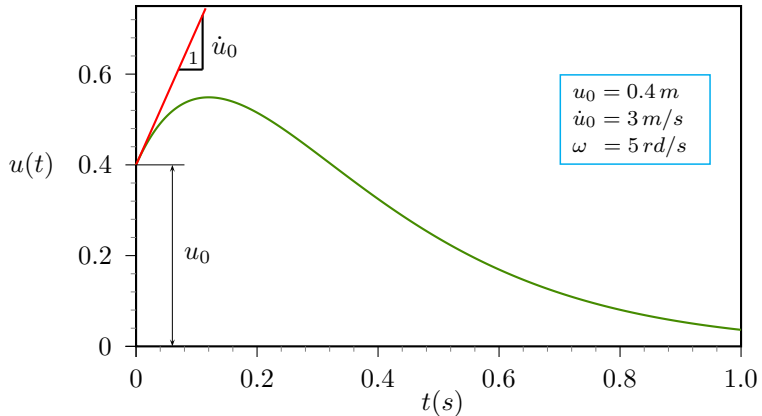
Soit : $\dot{u}(t) = [B(1 - \omega t) - \omega A] e^{-\omega t}$

Alors, pour $t = 0$, l'équation de la vitesse donne : $\dot{u}(0) = B - \omega A$

En tenant compte du fait que $A = u_0$, on obtient : $B = \omega u_0 + \dot{u}_0$

Vibrations libres amorties : / *Système à amortissement critique* :

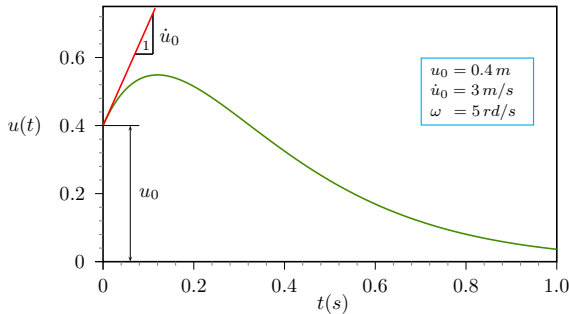
En tenant compte de A et B on a : $u(t) = [u_0 + (\omega u_0 + \dot{u}_0) t] e^{-\omega t}$



Vibrations libres amorties : / *Système à amortissement critique :*

D'après la figure représentant le mouvement d'un système critique, on constate que :

- Le mouvement du système critique s'amortit d'une manière **non oscillatoire** et **non périodique**,
- le déplacement s'évanouit de façon **exponentielle** et en temps infini.



Vibrations libres amorties : / *Taux d'amortissement critique* :

Le taux d'amortissement critique, noté ξ , est défini par la relation :

$$\xi = \frac{c}{c_{cr}} = \frac{c}{2m\omega}$$

Ainsi, l'amortissement d'un système est défini en termes de ξ , soit :

$$c = 2\xi m\omega$$

Le taux d'amortissement critique ξ est une grandeur adimensionnelle utile pour la mesure de l'amortissement. Il est souvent exprimé en %.

L'équation du mouvement devient : $m\ddot{u}(t) + 2\xi m\omega\dot{u}(t) + ku(t) = 0$ soit

en divisant par m : $\ddot{u}(t) + 2\xi\omega\dot{u}(t) + \omega^2 u(t) = 0$

Vibrations libres amorties : / Taux d'amortissement critique :

L'équation caractéristique devient : $\lambda^2 + 2\xi\omega\lambda + \omega^2 = 0$

et le discriminant du trinôme caractéristique :

$$\Delta = \left(\frac{c}{m}\right)^2 - 4\omega^2 = \left(\frac{c}{m} \frac{2\omega}{2\omega}\right)^2 - 4\omega^2 = 4\omega^2 \left(\frac{c}{2m\omega}\right) - 4\omega^2$$

$$\text{soit : } \Delta = 4\omega^2\xi^2 - 4\omega^2 = 4\omega^2(\xi^2 - 1) = 4\omega^2(\xi + 1)(\xi - 1)$$

Comme $\xi \geq 0 \implies$ signe de $\Delta \equiv$ signe de $(\xi - 1)$.

En particulier, pour $\xi = 1 \implies \Delta = 0 \longrightarrow$ système **critique**.

Pour les autres valeurs de ξ on a :

- Si $\xi > 1$, $\Delta > 0$ et le système est qualifié de système **sur-critique**.
- Si $\xi < 1$, $\Delta < 0$ et le système est qualifié de système **sous-critique**.

Vibrations libres amorties : / *Système sur-critique :*

Quand $\xi > 1$ ($c > c_{cr}$) \rightarrow *système à amortissement sur-critique.*

Dans ce cas la résolution de l'équation caractéristique donne deux racines réelles, λ_1 et λ_2 , telles que :

$$\lambda_{1,2} = -\frac{c}{2m} \pm \sqrt{\left(\frac{c}{2m}\right)^2 - \omega^2} = -\frac{c}{2m} \frac{\omega}{\omega} \pm \sqrt{\left(\frac{c}{2m} \frac{\omega}{\omega}\right)^2 - \omega^2}$$

Or $\frac{c}{2m\omega} = \xi$, ce qui conduit à : $\lambda_{1,2} = -\xi\omega \pm \omega\sqrt{\xi^2 - 1}$

En posant : $\omega_d = \omega\sqrt{\xi^2 - 1}$

Alors : $\lambda_1 = -\xi\omega + \omega_d < 0$ et $\lambda_2 = -\xi\omega - \omega_d < 0$

où ω_d est la *pulsation propre amortie.*

Vibrations libres amorties : / *Système sur-critique* :

Dans ce cas, la solution générale est de la forme : $u(t) = Ae^{\lambda_1 t} + Be^{\lambda_2 t}$
 A et B constantes à déterminer à partir des conditions initiales.

soit :
$$u(t) = Ae^{(-\xi\omega + \omega_d)t} + Be^{(-\xi\omega - \omega_d)t} = Ae^{-\xi\omega t} e^{\omega_d t} + Be^{-\xi\omega t} e^{-\omega_d t}$$

ce qui donne :
$$u(t) = e^{-\xi\omega t} (Ae^{\omega_d t} + Be^{-\omega_d t})$$

L'expression de la vitesse $\dot{u}(t) = \frac{du(t)}{dt}$ est :

$$\dot{u}(t) = [-\xi\omega (Ae^{\omega_d t} + Be^{-\omega_d t}) + A\omega_d e^{\omega_d t} - B\omega_d e^{-\omega_d t}] e^{-\xi\omega t}$$

$$\dot{u}(t) = [A(-\xi\omega + \omega_d) e^{\omega_d t} + B(-\xi\omega - \omega_d) e^{-\omega_d t}] e^{-\xi\omega t}$$

ou encore :

$$\dot{u}(t) = [A\lambda_1 e^{\omega_d t} + B\lambda_2 e^{-\omega_d t}] e^{-\xi\omega t}$$

Vibrations libres amorties : / *Système sur-critique* :

En considérant les conditions initiales, on a :

$$u(0) = u_0 = A + B$$

$$\dot{u}(0) = \dot{u}_0 = \lambda_1 A + \lambda_2 B$$

La résolution du système constitué par les deux équations fournit :

$$A = \frac{\dot{u}_0 - \lambda_2 u_0}{\lambda_1 - \lambda_2} = \frac{\dot{u}_0 - (-\xi\omega - \omega_d)u_0}{2\omega_d}$$

et

$$B = \frac{\lambda_1 u_0 - \dot{u}_0}{\lambda_1 - \lambda_2} = \frac{(-\xi\omega + \omega_d)u_0 - \dot{u}_0}{2\omega_d}$$

Vibrations libres amorties : / *Systeme sur-critique* :

En introduisant A et B dans l'équation de $u(t)$, on obtient :

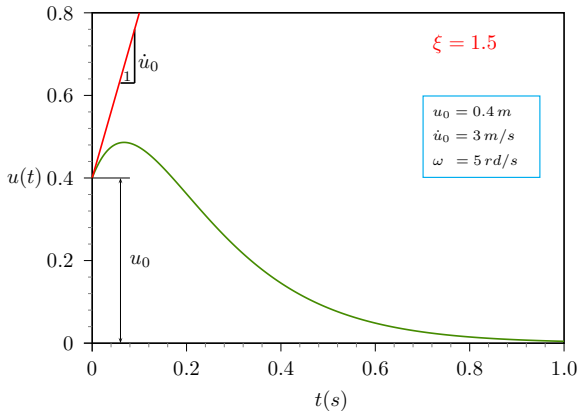
$$\begin{aligned}u(t) &= \frac{1}{2\omega_d} [(\dot{u}_0 - (-\xi\omega - \omega_d)u_0) e^{\omega_d t} + ((-\xi\omega + \omega_d)u_0 - \dot{u}_0) e^{-\omega_d t}] e^{-\xi\omega t} \\&= \frac{1}{2\omega_d} [\dot{u}_0 (e^{\omega_d t} - e^{-\omega_d t}) + \xi\omega u_0 (e^{\omega_d t} - e^{-\omega_d t}) + \omega_d u_0 (e^{\omega_d t} + e^{-\omega_d t})] e^{-\xi\omega t} \\&= \left[\frac{\dot{u}_0 + \xi\omega u_0}{\omega_d} \left(\frac{e^{\omega_d t} - e^{-\omega_d t}}{2} \right) + u_0 \left(\frac{e^{\omega_d t} + e^{-\omega_d t}}{2} \right) \right] e^{-\xi\omega t}\end{aligned}$$

Sachant que : $\frac{e^{\omega_d t} - e^{-\omega_d t}}{2} = \sinh(\omega_d t)$ et $\frac{e^{\omega_d t} + e^{-\omega_d t}}{2} = \cosh(\omega_d t)$

$$\Rightarrow u(t) = \left[u_0 \cosh(\omega_d t) + \frac{\dot{u}_0 + \xi\omega u_0}{\omega_d} \sinh(\omega_d t) \right] e^{-\xi\omega t}$$

Vibrations libres amorties : / *Systeme sur-critique* :

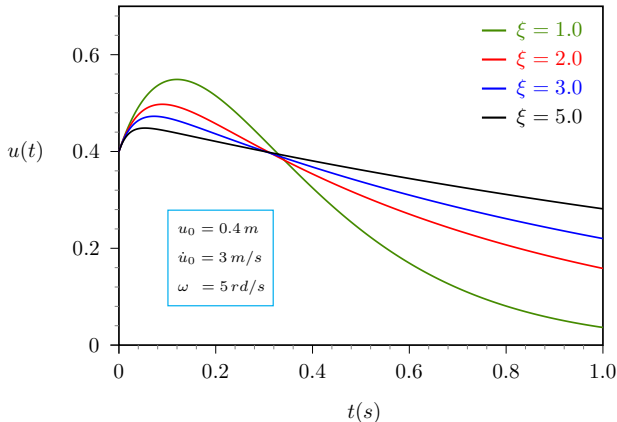
La figure représente le mouvement sur-critique.



Le mouvement d'un système sur-critique est **non oscillatoire**.

Vibrations libres amorties : / *Système sur-critique* :

La figure représente le mouvement d'un système sur-critique pour différentes valeurs du taux d'amortissement critique ξ .



Vibrations libres amorties : / *Système sous-critique* :

Dans ce cas $\xi < 1$ et $\xi^2 - 1 < 0$ et la résolution de l'équation caractéristique donne deux racines complexes conjuguées, λ_1 et λ_2 .

En écrivant : $\xi^2 - 1 = -(1 - \xi^2) = i^2(1 - \xi^2)$, alors $1 - \xi^2 > 0$ et on a :

$$\lambda_1 = -\xi\omega + i\omega\sqrt{1 - \xi^2} \quad \text{et} \quad \lambda_2 = -\xi\omega - i\omega\sqrt{1 - \xi^2}$$

En posant : $\omega_d = \sqrt{1 - \xi^2}$, les racines deviennent :

$$\lambda_1 = -\xi\omega + i\omega_d \quad \text{et} \quad \lambda_2 = -\xi\omega - i\omega_d$$

où ω_d est la **pulsation propre amortie**.

Vibrations libres amorties : / *Système sous-critique* :

La solution générale de l'équation du mouvement s'écrit :

$$u(t) = Ae^{\lambda_1 t} + Be^{\lambda_2 t} \quad \Longrightarrow \quad u(t) = Ae^{(-\xi\omega + i\omega_d)t} + Be^{(-\xi\omega - i\omega_d)t}$$

$$\text{soit : } u(t) = (Ae^{i\omega_d t} + Be^{-i\omega_d t}) e^{-\xi\omega t}$$

où A et B sont des constantes complexes.

Comme : $e^{\pm i\omega_d t} = \cos(\omega_d t) \pm i\sin(\omega_d t)$ alors :

$$\begin{aligned} u(t) &= [A(\cos(\omega_d t) + i\sin(\omega_d t)) + B(\cos(\omega_d t) - i\sin(\omega_d t))] e^{-\xi\omega t} \\ &= [(A + B)\cos(\omega_d t) + i(A - B)\sin(\omega_d t)] e^{-\xi\omega t} \end{aligned}$$

ou en posant $A_1 = A + B$ et $B_1 = i(A - B)$:

$$u(t) = [A_1 \cos(\omega_d t) + B_1 \sin(\omega_d t)] e^{-\xi\omega t}$$

A_1 et B_1 constantes à déterminer à partir des conditions initiales.

Vibrations libres amorties : / *Système sous-critique* :

L'équation de la vitesse $\dot{u}(t)$ est telle que :

$$\begin{aligned}\dot{u}(t) = \frac{du(t)}{dt} = & -\xi\omega e^{-\xi\omega t} \left(A_1 \cos(\omega_d t) + B_1 \sin(\omega_d t) \right) \\ & + e^{-\xi\omega t} \left(A_1 \cos(\omega_d t) + B_1 \sin(\omega_d t) \right)\end{aligned}$$

ce qui conduit à :

$$\dot{u}(t) = - \left[\left(\xi\omega A_1 - \omega_d B_1 \right) \cos(\omega_d t) + \left(\xi\omega B_1 + \omega_d A_1 \right) \sin(\omega_d t) \right] e^{-\xi\omega t}$$

Les conditions initiales s'écrivent : $u(0) = u_0 = A_1$

$$\text{et } \dot{u}(0) = \dot{u}_0 = -(\xi\omega A_1 - \omega_d B_1) = \omega_d B_1 - \xi\omega u_0 \implies B_1 = \frac{\xi\omega u_0 + \dot{u}_0}{\omega_d}$$

Vibrations libres amorties : / *Système sous-critique* :

En substituant A_1 et B_1 on obtient :

$$u(t) = \left(u_0 \cos(\omega_d t) + \frac{\xi \omega u_0 + \dot{u}_0}{\omega_d} \sin(\omega_d t) \right) e^{-\xi \omega t}$$

Si $\xi = 0$, $\omega_d = \omega$ l'expression de $u(t)$ est identique à celle de l'oscillateur élémentaire en vibrations libres non amorties.

Comme : $u_0 \cos(\omega_d t) + \frac{\xi \omega u_0 + \dot{u}_0}{\omega_d} \sin(\omega_d t) = \rho_0 \cos(\omega_d t - \theta)$, avec

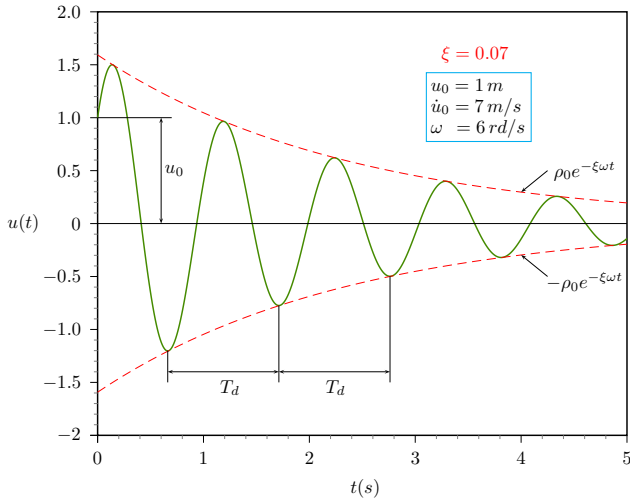
$$\rho_0 = \sqrt{u_0^2 + \left(\frac{\xi \omega u_0 + \dot{u}_0}{\omega_d} \right)^2} \quad \text{et} \quad \theta = \text{Arctg} \left(\frac{\xi \omega u_0 + \dot{u}_0}{\omega_d u_0} \right)$$

et par conséquent, l'équation du mouvement s'écrit :

$$u(t) = \rho_0 e^{-\xi \omega t} \cos(\omega_d t - \theta)$$

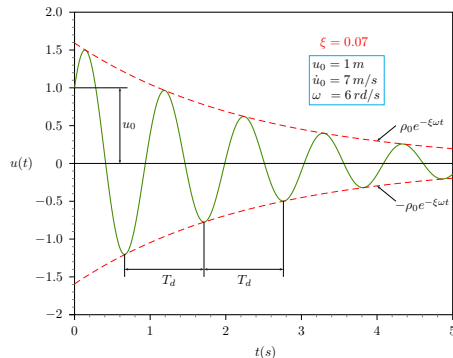
Vibrations libres amorties : / *Système sous-critique* :

La figure représente le mouvement sous-critique.



Vibrations libres amorties : / *Système sous-critique* :

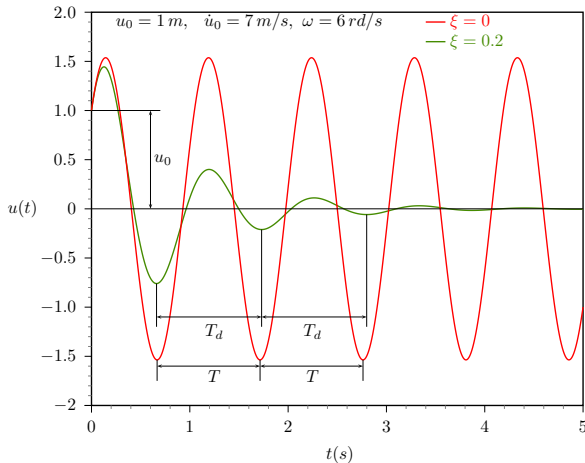
La réponse d'un système sous-amorti est oscillatoire et décroissante.



C'est une vibration **harmonique** dont l'amplitude **décroît exponentiellement** avec le temps et **bornée** par deux courbes enveloppes d'équations $\pm \rho_0 e^{-\xi\omega t}$.

Vibrations libres amorties : / *Système sous-critique* :

La figure montre le mouvement d'un oscillateur simple sous-amorti et l'oscillateur simple correspondant non amorti.



Vibrations libres amorties : / *Système sous-critique* :

La réponse $u(t)$ est donc **apériodique** (à cause du terme $\rho_0 e^{-\xi\omega t}$ qui rend $u(t)$ décroissante).

On définit la pseudo période ou **période amortie** T_d telle que :

$$T_d = \frac{2\pi}{\omega_d} = \frac{2\pi}{\omega\sqrt{1-\xi^2}} > T = \frac{2\pi}{\omega}$$

La fréquence de l'oscillateur sous-amorti notée f_d et appelée **fréquence amortie**, s'écrit :

$$f_d = \frac{1}{T_d} = \frac{\omega_d}{2\pi} < f = \frac{\omega}{2\pi}$$