
Elasticité linéaire
 Travaux dirigés n°2 - Corrigé
 Comportement thermoélastique linéaire

Exercice 1 : Inversion de la relation $\underline{\underline{g}}-\underline{\underline{\epsilon}}$
 En prenant la trace de la relation (1), on trouve

$$\text{tr } \underline{\underline{\epsilon}} = \frac{1}{3\lambda + 2\mu} \text{tr } (\underline{\underline{g}} - \underline{\underline{g}}_0) + 3\alpha\tau$$

En remplaçant dans (1), on obtient

$$\underline{\underline{g}} = \underline{\underline{g}}_0 + \frac{\lambda}{3\lambda + 2\mu} \text{tr } (\underline{\underline{g}} - \underline{\underline{g}}_0) \underline{\underline{1}} + 2\mu \underline{\underline{\epsilon}} - 2\mu\alpha\tau \underline{\underline{1}}$$

c'est-à-dire

$$\underline{\underline{\epsilon}} = \frac{1}{2\mu} (\underline{\underline{g}} - \underline{\underline{g}}_0) - \frac{\lambda}{2\mu(3\lambda + 2\mu)} \text{tr } (\underline{\underline{g}} - \underline{\underline{g}}_0) \underline{\underline{1}} + \alpha\tau \underline{\underline{1}}$$

Cette relation correspond à (2) si l'on définit E et ν par

$$\frac{1+\nu}{E} = \frac{1}{2\mu}, \quad \frac{\nu}{E} = \frac{\lambda}{2\mu(3\lambda + 2\mu)}$$

c'est-à-dire

$$E = \frac{\mu(3\lambda + 2\mu)}{(\lambda + \mu)}, \quad \nu = \frac{\lambda}{2(\lambda + \mu)}$$

Exercice 2 : Interprétation des coefficients élastiques

1) a) Remarquons qu'un champ de contraintes uniforme vérifie l'équation d'équilibre volumique $\text{div } \underline{\underline{g}} = 0$. La relation d'équilibre $\underline{\underline{g}}-\underline{\underline{u}} = \underline{\underline{T}}$ sur la surface se traduit ici par $\underline{\underline{g}}.\underline{\underline{e}}_z = (F/S)\underline{\underline{e}}_z$ en $z = H$, $\underline{\underline{g}}.(-\underline{\underline{e}}_z) = -(F/S)\underline{\underline{e}}_z$ en $z = 0$, et $\underline{\underline{g}}.\underline{\underline{u}} = 0$ sur la surface latérale. Ceci implique que $\underline{\underline{g}} = \frac{F}{S}\underline{\underline{e}}_z \otimes \underline{\underline{e}}_z$.

b) En utilisant l'expression obtenue pour $\underline{\underline{g}}$, la loi de comportement donne

$$\underline{\underline{\epsilon}} = \frac{F}{ES} (-\nu \underline{\underline{e}}_x \otimes \underline{\underline{e}}_x - \nu \underline{\underline{e}}_y \otimes \underline{\underline{e}}_y + \underline{\underline{e}}_z \otimes \underline{\underline{e}}_z)$$

En recherchant le déplacement ξ sous la forme indiquée, on trouve

$$\frac{d\xi_x}{dx} = -\nu \frac{F}{ES}, \quad \frac{d\xi_y}{dy} = -\nu \frac{F}{ES}, \quad \frac{d\xi_z}{dz} = \frac{F}{ES}$$

c) Les efforts surfaciques sur $z = H$ ont une résultante nulle et un moment en A, centre de la section, donné par

$$\Gamma = \int_{z=H} \underline{\underline{AM}} \wedge \mu \frac{\eta r}{H} \underline{\underline{e}}_\theta dS = \int_{z=H} r \underline{\underline{e}}_r \wedge \mu \frac{\eta r}{H} \underline{\underline{e}}_\theta r dr d\theta = \mu \frac{\eta}{H} \pi \frac{R^4}{2} \underline{\underline{e}}_z$$

Le paramètre μ est ainsi directement relié à la rigidité en torsion.

Exercice 3 : Mesure des contraintes en un point d'une surface libre

On a par définition $A = \underline{\underline{e}}_1.\underline{\underline{\epsilon}}.\underline{\underline{e}}_1 = \epsilon_{11}$, $B = \underline{\underline{e}}_2.\underline{\underline{\epsilon}}.\underline{\underline{e}}_2 = \epsilon_{22}$ et

$$C = \frac{\underline{\underline{e}}_1 + \underline{\underline{e}}_2}{\sqrt{2}}.\underline{\underline{\epsilon}}.\frac{\underline{\underline{e}}_1 + \underline{\underline{e}}_2}{\sqrt{2}} = \frac{1}{2}(\epsilon_{11} + \epsilon_{22} + 2\epsilon_{12})$$

Donc $\epsilon_{12} = C - (A + B)/2$. Pour déterminer les autres composantes de $\underline{\underline{\epsilon}}$, on utilise la loi de comportement et la condition de surface libre. On a en effet la condition $\underline{\underline{g}}.\underline{\underline{e}}_3 = 0$ au point M considéré, d'où $\sigma_{13} = \sigma_{23} = \sigma_{33} = 0$. La loi de comportement $\underline{\underline{\epsilon}} = \frac{1+\nu}{E}\underline{\underline{g}} - \frac{\nu}{E}(\text{tr } \underline{\underline{g}})\underline{\underline{1}}$ montre alors que

$$\epsilon_{13} = \epsilon_{23} = 0, \quad \epsilon_{33} = -\frac{\nu}{E} \text{tr } \underline{\underline{g}}$$

Par ailleurs, en prenant directement la trace dans la loi de comportement :

$$\text{tr } \underline{\underline{\epsilon}} = \frac{1+\nu}{E} \text{tr } \underline{\underline{g}} - \frac{\nu}{E} \text{tr } \underline{\underline{g}} \text{tr } \underline{\underline{1}} = \frac{1-2\nu}{E} \text{tr } \underline{\underline{g}}$$

D'où la relation

$$\epsilon_{11} + \epsilon_{22} + \epsilon_{33} = -\frac{1-2\nu}{E} \frac{E}{\nu} \epsilon_{33} = \frac{2\nu-1}{\nu} \epsilon_{33}$$

On en déduit $\epsilon_{33} = \frac{\nu}{\nu-1}(A+B)$. En résumé, $\underline{\underline{\epsilon}}$ est donné par :

$$\underline{\underline{\epsilon}} = A\underline{\underline{e}}_1 \otimes \underline{\underline{e}}_1 + B\underline{\underline{e}}_2 \otimes \underline{\underline{e}}_2 + [C - \frac{(A+B)}{2}](\underline{\underline{e}}_1 \otimes \underline{\underline{e}}_2 + \underline{\underline{e}}_2 \otimes \underline{\underline{e}}_1) + \frac{\nu}{\nu-1}(A+B)\underline{\underline{e}}_3 \otimes \underline{\underline{e}}_3$$

La loi de comportement donne alors

$$\underline{\underline{g}} = \frac{E}{1-\nu^2} [(A+\nu B)\underline{\underline{e}}_1 \otimes \underline{\underline{e}}_1 + (B+\nu A)\underline{\underline{e}}_2 \otimes \underline{\underline{e}}_2 + (1-\nu)(C - \frac{(A+B)}{2})(\underline{\underline{e}}_1 \otimes \underline{\underline{e}}_2 + \underline{\underline{e}}_2 \otimes \underline{\underline{e}}_1)]$$

D'où l'expression de $\underline{\underline{\xi}}$ (à des constantes additives près) :

$$\xi_x(x) = -\nu \frac{F}{ES} x, \quad \xi_y(y) = -\nu \frac{F}{ES} y, \quad \xi_z(z) = \frac{F}{ES} z$$

c) La variation de longueur ΔH est donnée par $\Delta H = \xi_z(H) - \xi_z(0) = \frac{F}{ES} H$. On en déduit la formule $F = ES \frac{\Delta H}{H}$. Le module d'Young E s'interprète alors comme le coefficient de proportionnalité entre la force surfacique appliquée et l'allongement relatif. Le coefficient ν caractérise la variation de section : les expressions de ξ_x et ξ_y montrent en effet que la section subit une homothétie de rapport $1 - \nu \frac{F}{ES}$. Dans le cas incompressible, on a $\text{tr } \underline{\underline{\epsilon}} = 0$ donc $\nu = 1/2$.

2) *Dilatation thermique* : On a ici $\underline{\underline{g}} = 0$. La loi de comportement donne alors $\underline{\underline{\epsilon}} = \alpha\tau \underline{\underline{1}}$. La variation de volume ΔV est donnée par

$$\Delta V = \int_{\Omega} \text{tr } \underline{\underline{\epsilon}} d\omega = 3\alpha\tau V$$

D'où la variation relative $\Delta V/V = 3\alpha\tau$. Le coefficient α mesure ainsi la dilatation thermique.

3) *Pression uniforme* : Par un raisonnement analogue à celui mené en 1), on obtient $\underline{\underline{g}} = -p\underline{\underline{1}}$. La loi de comportement montre alors que

$$\underline{\underline{\epsilon}} = \frac{p}{E}(2\nu - 1)\underline{\underline{1}}$$

La variation de volume ΔV vaut $\Delta V = \int_{\Omega} \text{tr } \underline{\underline{\epsilon}} d\omega = 3(2\nu - 1)\frac{p}{E}V$. En introduisant $K = E/3(1 - 2\nu)$, on obtient la formule $\frac{\Delta V}{V} = -\frac{p}{K}$. Le coefficient K mesure donc la compressibilité. Physiquement, on s'attend à ce que $K > 0$ (diminution de volume pour $p > 0$), ce qui se traduit par la condition $\nu < 1/2$.

4) a) On a $\text{grad } \underline{\underline{\xi}} = \eta \frac{z}{H} (\underline{\underline{e}}_\theta \otimes \underline{\underline{e}}_r - \underline{\underline{e}}_r \otimes \underline{\underline{e}}_\theta) + \eta \frac{r}{H} \underline{\underline{e}}_\theta \otimes \underline{\underline{e}}_z$, donc

$$\underline{\underline{\epsilon}} = (\text{grad } \underline{\underline{\xi}} + {}^t \text{grad } \underline{\underline{\xi}})/2 = \frac{\eta r}{2H} (\underline{\underline{e}}_z \otimes \underline{\underline{e}}_\theta + \underline{\underline{e}}_\theta \otimes \underline{\underline{e}}_z)$$

La loi de comportement donne

$$\underline{\underline{g}} = \mu \frac{\eta r}{H} (\underline{\underline{e}}_z \otimes \underline{\underline{e}}_\theta + \underline{\underline{e}}_\theta \otimes \underline{\underline{e}}_z)$$

b) Remarquons que le champ de contraintes obtenu n'est pas uniforme. A l'équilibre, les forces volumiques et surfaciques vérifient respectivement $\text{div } \underline{\underline{g}} + \underline{\underline{f}} = 0$ et $\underline{\underline{g}}.\underline{\underline{u}} = \underline{\underline{T}}$. On calcule alors que $\underline{\underline{f}} = 0$ et

$$\underline{\underline{T}} = \begin{cases} 0 & \text{sur la surface latérale } r = R \\ \mu \frac{\eta r}{H} \underline{\underline{e}}_\theta & \text{sur la surface } z = H \\ -\mu \frac{\eta r}{H} \underline{\underline{e}}_\theta & \text{sur la surface } z = 0 \end{cases}$$