

Introduction à la Mécanique des Milieux Continus

L. Chamoin

ENS Cachan

chamoin@ens-paris-saclay.fr

Table des matières

1	Introduction	2
1.1	La simulation numérique	2
1.2	Applications	3
2	Cinématique des milieux continus	3
2.1	Repérage en mécanique du point	3
2.2	Notion de milieu continu	3
2.2.1	Vision lagrangienne	4
2.2.2	Vision Eulérienne	4
2.3	Déformation	4
2.3.1	Vision Lagrangienne	6
2.3.2	Vision eulérienne	6
3	Représentation des efforts dans la matière	7
3.1	Classifications des efforts	7
3.2	Effort de cohésion : notion de contrainte	7
3.3	Pression hydrostatique	8

Objectifs

- Comprendre les enjeux d'étudier les milieux déformables
- Introduire les concepts de base de la MMC
- Développer les modèles mathématiques qui en découlent
- Méthode de résolution numérique et application au HPC
- Limites de ces modélisations

Notation :

- Deux examens + quelques TD notés

Notre professeur fait parti du LMT, un laboratoire du CNRS étudiant des applications sur les milieux solides.

1 Introduction

Qu'est-ce qu'un milieu continu ? \rightarrow milieu physique dans lequel les grandeurs physiques varient de manière continue ("pas de trous"). La notion de milieu continu dépend de l'échelle : par exemple la structure ($\sim 100m - 10m$) d'un avion peut être modélisée en utilisant la MMC, mais pas ses cristaux/molécules ($\sim 1\mu m - 1nm$).

La MMC est l'étude des mouvements, déformations et efforts dans les milieux continus avec de nombreuses applications (météorologie, aéronautique, conception de bâtiments, ...). Dans ce cours, on s'intéressera principalement à l'aéronautique. Par exemple, pour un avion, il faudra décrire les phénomènes physiques au sein de la matière, les modéliser mathématiquement et les résoudre.

Différentes approches sont possibles : de très physique (matériaux) à très mathématique (équations) ou très informatique (logiciels de calcul). Une méthode numérique très utilisée en MMC pour les milieux solides est la Méthode des éléments finis ; et la méthode des cylindres finis pour les fluides.

L'outil informatique est intéressant pour la résolution de problèmes, qui est la partie la plus dure de la MMC, car à la fois les matériaux utilisés sont complexes, mais la géométrie également (\rightarrow non résoluble à la main \rightarrow besoin de gros clusters).

La principale différence entre fluide et solide est que les solides se déforment relativement peu.

Au niveau industriels, des logiciels ont été conçus, notamment :

- ASTER (développé par EDF)
- CATIA (Dassault)
- CAST3M (gratuit et en français, développé par le CEA)
- NASTRAN et ABAQUS : développés par des informaticiens, vendus pour l'industrie

Chaque logiciel est plus performant sur une tâche précise.

1.1 La simulation numérique

Face à un problème, il faut dans un premier temps réaliser un modèle mathématique théorique (géométrie, comportement, matériaux, ...) puis une maquette numérique (un maillage par exemple) sur lequel sera utilisée la résolution numérique.

Mathématiquement, le problème est régi par des équations aux dérivées partielles, sur lequel on utilisera la plupart du temps la méthode des éléments finis (informatique).

Historique des simulations numériques

- 1850 : Méthodes analytiques de résolution, assez rudimentaire, résolution manuelle
1940 : Théorie de la Méthode des éléments finis, sans outils informatique cependant (premières applications sur les avions de chasse → dirigé par l'armée.
1960 : Utilisation limitée de la simulation, apparition des premiers codes de calcul (NASTRAN)
1980 : Développement avec l'essor de l'informatique
2000 : Standardisation

En terme de complexité du problème, on parle en nombre d'inconnues. Pour un ordinateur portables, on peut calculer dans un temps raisonnable des problèmes à environ 10^4 degrés de libertés (ddl). Pour la recherche, les grosses machines peuvent calculer entre 10^6 et 10^8 ddl.

La simulation numérique est donc un domaine couvrant à la fois physique (et SI) pour la créations de modèles, mathématiques pour la formulation du problème et les méthode numériques ; et informatique pour la mise en données et les algorithmes de résolution.

1.2 Applications

La simulation numérique a de nombreuses applications, pour la physique, biophysique, productique (comment imprimer en 3D de manière optimale?), etc. Au LMT (laboratoire de mécanique et de technologie) à Cachan, financée à 70% par airbus.

L'apport de la simulation numérique à l'industrie permet de réduire les essais nécessaire (→ on les simule à la place). Actuellement la simulation numérique est limitée à l'échelle de plusieurs pièces rassemblée ensemble, car on ne peut encore simuler un assemblage complexe, ni contrôler la marge d'erreur. On tends aujourd'hui à développer la simulation, car elle permet d'économiser de l'argent (pas besoin de pièces) et du temps.

Utilité des modèles Essentially, all models are wrong, but some are useful

Une modélisation ne sera jamais conforme à la réalité, mais on peut borner l'erreur. On peut par exemple contrôler l'erreur que l'on fait en modifiant le maillage.

2 Cinématique des milieux continus

Il s'agit de l'étude des mouvement des points de la matière du milieu.

2.1 Repérage en mécanique du point

- Temps t
- Référentiel (ou observateur)
- Vecteur position $t \mapsto \overrightarrow{OM}(t)$
- Vitesse $\vec{v} : t \mapsto \vec{v}(M, t) = \frac{d\overrightarrow{OM}}{dt}$
- Accélération $\vec{a} : t \mapsto \vec{a}(M, t) = \frac{d^2\overrightarrow{OM}}{dt^2}$

2.2 Notion de milieu continu

Le milieu évolue avec le temps, en chaque point du milieu on peut utiliser les méthodes de repérage ponctuelles. Le milieu continue est un ensemble infini de points !

Deux visions existent : la vision Lagrangienne et Eulérienne.

2.2.1 Vision lagrangienne

La vision Lagrangienne est la plus utilisée par les solides, on étudie le mouvement du solide par rapport à sa position initiale déterminée appelée configuration de référence. Elle consiste en la donnée pour tout temps et tout point M_0 du solide Ω de configuration initiale Ω_0 la trajectoire $\overrightarrow{OM_0}(t)$.

Tout est donnée par rapport à la position initiale. On suit chaque point, donc $\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt}$

2.2.2 Vision Eulérienne

Elle est la plus utile en mécanique des fluides. En effet pour un fluide, on ne sait pas exactement d'où la particule est partie. On se donne alors pour tout point $M(x, y, z)$ du milieu la vitesse $v(t, x(t), y(t), z(t))$. Dans ce cas

$$\begin{aligned}\vec{a}_M(t) &= \frac{D\vec{v}}{Dt} \\ &= \frac{\partial \vec{v}_M(t)}{\partial t} + \vec{v} \text{ grad } \vec{v}\end{aligned}$$

2.3 Déformation

Cela signifie que la distance entre les points change. En vision lagrangienne, soit M_0 et N_0 appartenant à Ω_0 . Le vecteur $\overrightarrow{M_0N_0}$ évolue pour donner $\overrightarrow{MN}(t)$ donnant la déformation de la matière en fonction du temps.

On pose :

$$\begin{aligned}\overrightarrow{MN} &= \overrightarrow{ON} - \overrightarrow{OM} \\ &= \underbrace{\overrightarrow{ON}(t, \overrightarrow{ON_0})}_{\vec{\Phi}(t, \overrightarrow{ON_0})} - \underbrace{\overrightarrow{OM}(t, \overrightarrow{OM_0})}_{\vec{\Phi}(t, \overrightarrow{OM_0})} \\ &= \vec{\Phi}(t, \overrightarrow{OM_0} + \overrightarrow{M_0N_0}) - \vec{\Phi}(t, \overrightarrow{OM_0}) \\ &= \underbrace{\frac{\partial \vec{\Phi}}{\partial M_0}}_{=\mathbb{F}}(\overrightarrow{M_0N_0}) + \dots \quad (\text{développement limité})\end{aligned}$$

On note \mathbb{F} la matrice gradient de la transformation, qui dépend de t et de M_0 . Par l'intermédiaire de \mathbb{F} , on peut déduire l'évolution d'un petit volume de matière V_0 : $V = V_0 \cdot \det(\mathbb{F})$

Pour qualifier le cisaillement (c'est à dire le fait que l'objet ne fait pas que tourner sur lui-même par exemple, mais que les angles évoluent). On utilise alors la matrice de déformation \mathbb{E} . On parle aussi de tenseurs.

$$\mathbb{E} = \frac{1}{2} (\mathbb{F}^t \mathbb{F} - \mathbb{I}) \in \mathcal{S}_3(\mathbb{R})$$

Les coefficients diagonaux correspondent à l'allongement :

$$\begin{aligned}\mathbb{E}_{11} &= \vec{x} \mathbb{E} \vec{x} \\ &= \frac{1}{2} \dots \\ &= \frac{1}{2\ell_0^2} (\ell - \ell_0^2)\end{aligned}$$

Avec ℓ_0 la longueur originale du vecteur infinitésimal $\overrightarrow{M_0A_0}$ selon Ox .

De même, les coefficients hors-diagonale quantifient le glissement (ou rotation) :

$$\begin{aligned}\mathbb{E}_{12} &= \vec{y}^t \mathbb{E} \vec{x} \\ &= \dots \\ &= \frac{\Delta \ell}{2\Delta_0 \ell_0} \cos \alpha\end{aligned}$$

Avec Δ_0 la longueur originale du vecteur infinitésimal $\overrightarrow{M_0 B_0}$ selon \vec{y} et α l'angle entre $\overrightarrow{M\vec{A}}$ et $\overrightarrow{M\vec{B}}$. A $t = 0$, $\alpha = \frac{\pi}{2}$.

Exemple

1. Un cylindre en translation selon \vec{x} .

$$\overrightarrow{OM_0} \begin{vmatrix} x_0 \\ y_0 \\ z_0 \end{vmatrix} \mapsto \overrightarrow{OM}(t) \begin{vmatrix} x(t) = x_0 + b(t) \\ y(t) = y_0 \\ z(t) = z_0 \end{vmatrix}$$

On trouve $\mathbb{E} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow$ pas de déformation.

2. Un cylindre en rotation d'axe Oz

$$\overrightarrow{OM_0} \begin{vmatrix} x_0 \\ y_0 \\ z_0 \end{vmatrix} \mapsto \overrightarrow{OM}(t) \begin{vmatrix} x(t) = x_0 \cos \theta - y_0 \sin \theta \\ y(t) = x_0 \sin \theta + y_0 \cos \theta \\ z(t) = z_0 \end{vmatrix}$$

On trouve

$$\mathbb{F} = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

et

$$\mathbb{E} = \mathbb{I}_3$$

3. Soit un carré de matière de côté η , avec $\vec{v}(M_0) = \alpha \begin{vmatrix} y_0 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix}$ (il s'étale en formant un parallélogramme à volume constant).

Dans ce cas, on trouve :

$$\mathbb{F} = \begin{pmatrix} 1 & \alpha t & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

et

$$\mathbb{E} = \begin{pmatrix} 0 & \alpha t & 0 \\ \alpha t & (\alpha t)^2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Ce qui est cohérent physiquement : les longueurs sur Oy varient, et tout comme les angles avec ce dernier.

4. Soit un carré de côté η avec $\vec{v}(M_0) = \alpha \begin{vmatrix} y_0 \\ -x_0 \\ 0 \end{vmatrix}$ (il tourne tout en s'agrandissant mais garde sa forme).

On trouve :

$$\mathbb{F} = \begin{pmatrix} 1 & \alpha t & 0 \\ -\alpha t & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

et

$$\mathbb{E} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} (\alpha t)^2 & 0 & 0 \\ 0 & (\alpha t)^2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Ce qui est également physiquement cohérent : les angles (coefficients hors diagonales) ne varient pas, mais les longueurs sur Ox et Oy augmentent avec t .

2.3.1 Vision Lagrangienne

Outre $\mathbb{F}(t, M_0)$ et $\mathbb{E}(t, M_0)$, on introduit le déplacement \vec{u} , défini par $\overrightarrow{OM} = \overrightarrow{OM_0} + \vec{u}$. On a alors $\mathbb{F} = \mathbb{I} + \text{grad}_{|M_0} \vec{v}$

Dans ce cas :

$$\begin{aligned} \mathbb{E} &= \frac{1}{2} [\mathbb{F}^t \mathbb{F} - \mathbb{I}] \\ &= \frac{1}{2} \left[\underbrace{(\mathbb{I} + \text{grad } \vec{u})^t (\mathbb{I} + \text{grad } \vec{v}) - \mathbb{I}}_{= \mathbb{I} + \text{grad } \vec{u} + \text{grad } {}^t \vec{u} + \underbrace{\text{grad } {}^t \vec{u} \text{ grad } \vec{u}}_{\substack{\text{négligé pour les solides} \\ \text{avec de petites déformations}}} - \mathbb{I} \right] \\ &\simeq \frac{1}{2} \underbrace{[\text{grad}_{M_0} \vec{v} + \text{grad}_{M_0} {}^t \vec{v}]}_{\varepsilon(\vec{u}) \text{ déformation linéarisée}} \end{aligned}$$

Note \mathbb{F}, \mathbb{E} et ε sont des composants sans unité, de l'ordre de 10^{-6} à 10^{-3} .

2.3.2 Vision eulérienne

Pour avoir une idée de la déformation dans le milieu, on introduit

$$\mathbb{D} = \frac{1}{2} [\text{grad}_M \vec{v} + \text{grad}_M {}^t \vec{v}]$$

Avec $\frac{d\overrightarrow{MN}}{dt} = \mathbb{D} \cdot \overrightarrow{MN}$. \mathbb{D} est appelé tenseur taux de déformation, son unité est la s^{-1} .

Exemple $\vec{v}(M, t) = \begin{pmatrix} v_x = \omega y \\ v_y = \omega x + a\omega^2 t \\ 0 \end{pmatrix}$ Passage à une vision lagrangienne \rightarrow retour à la notion de trajectoire

$$\begin{aligned} v_x &= \omega y = \frac{dx}{dt} \\ v_y &= \omega x + a\omega^2 t = \frac{dy}{dt} \\ v_z &= 0 = \frac{dz}{dt} \Rightarrow z(t) = z_0 \end{aligned}$$

On se retrouve avec deux équations différentielles :

$$\begin{aligned} \frac{d^2 y}{dt^2} + \omega^2 y &= a\omega^2 \\ \Rightarrow \begin{cases} y(t) = a + K_1 \cos \omega t + K_2 \sin \omega t \\ x(t) = -\frac{1}{\omega}(-K_1 \omega \sin \omega t + K_2 \cos \omega t) + a\omega t \end{cases} \end{aligned}$$

3 Représentation des efforts dans la matière

3.1 Classifications des efforts

Le vrai mot serait plutôt "action mécanique". On parle :

- D'efforts extérieurs surfaciques \rightarrow densité surfacique \vec{F}_d en $N.M^{-2}$, par exemple la pression (attention, elles ne sont pas toujours orthogonales à la surface!)
- D'efforts extérieurs volumiques \rightarrow densité volumique \vec{f}_d en $N.m^{-3}$.
- D'efforts intérieurs surfaciques, en $N.m^{-2}$.

3.2 Effort de cohésion : notion de contrainte

Soit une surface élémentaire dS de normale \vec{n} . Il a été montré (Cauchy) que l'effort s'appliquant dessus $d\vec{F}$ (en N) se décompose en $d\vec{F} = dS \times \vec{T}(M, \vec{n})$ où \vec{T} est appelé vecteur contrainte en $N.m^{-2}$. Il a également été prouvé $\vec{T}(M, \vec{n}) = \sigma(M) \cdot \vec{n}$ où σ est une matrice (tenseur) des contraintes.

Quelques propriétés

σ est symétrique (cela vient du fait que le système est à l'équilibre).

Exemple Traction pure : on étire de chaque côté une barre. Dans ce cas,

$$\sigma(M) = \begin{pmatrix} \sigma_0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}_{(\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)}$$

De la même manière que \mathbb{E} , les coefficients diagonaux représentent les tractions et les coefficients non-diagonaux le cisaillement. σ étant symétrique, on peut la diagonaliser :

$$\sigma(M) = \begin{pmatrix} \sigma_I & 0 & 0 \\ 0 & \sigma_{II} & 0 \\ 0 & 0 & \sigma_{III} \end{pmatrix}_{(e_I, e_{II}, e_{III})}$$

Les coefficients diagonaux sont appelés contraintes principales et la base base principale.

3.3 Pression hydrostatique

Une bille dans l'eau : $\sigma = -p\mathbb{I}$

Ordre de grandeurs $\|\sigma\| \sim 100 \text{ MPa}$