Théorème de Menabrea (Théorème du potentiel minimal)

On peut appliquer le théorème de Castigliano aux systèmes hyperstatiques en procédant de la façon suivante :

- (i) On supprime les liaisons surabondantes (réactions et/ou moments de liaison) du système hyperstatique pour le "rendre" isostatique.
- (ii) On applique à ce système isostatique, **en plus des chargements extérieurs** les réactions et/ou moments surabondants comme des forces et des couples extérieurs.

 \Longrightarrow choix des inconnues hyperstatiques X_R

(iii) Par l'application du théorème de Castigliano à l'action de contact d'un appui sans frottement (ou encastrement), on calcule les déplacements et/ou les rotations du système rendu isostatique.

Théorème de Menabrea :

Les valeurs des **réactions hyperstatiques** correspondant à l'équilibre du système rendent minimale (stationnaire) l'énergie de déformation U:

$$\frac{\partial U}{\partial X_R} = 0$$

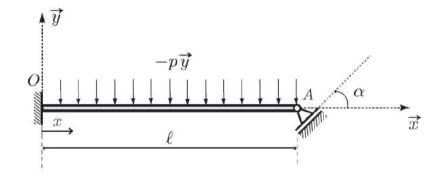
avec X_R les inconnues hyperstatiques

Théorème de Menabrea (Théorème du potentiel minimal)

On peut appliquer le théorème de Castigliano aux systèmes hyperstatiques en procédant de la façon suivante :

(i) On supprime les liaisons surabondantes (réactions et/ou moments de liaison) du système hyperstatique pour le "rendre" isostatique.

Exo 4 : Étude d'une poutre hyperstatique



Choix de la base de Frenet :

$$ds = dx \qquad \underline{t} = \underline{e}_x$$

$$\underline{n} = \underline{e}_y \qquad \underline{b} = \underline{e}_z$$

Structure étudiée au TD4.

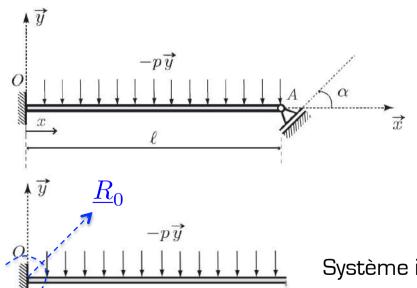
Degré d'hyperstaticité = 1, inconnue R_A

Théorème de Menabrea (Théorème du potentiel minimal)

On peut appliquer le théorème de Castigliano aux systèmes hyperstatiques en procédant de la façon suivante :

(i) On supprime les liaisons surabondantes (réactions et/ou moments de liaison) du système hyperstatique pour le "rendre" isostatique.

Exo 4 : Étude d'une poutre hyperstatique



Choix de la base de Frenet :

$$ds = dx$$
 $\underline{t} = \underline{e}_x$
 $\underline{n} = \underline{e}_y$ $\underline{b} = \underline{e}_z$

Structure étudiée au TD4.

Degré d'hyperstaticité = 1, inconnue R_A

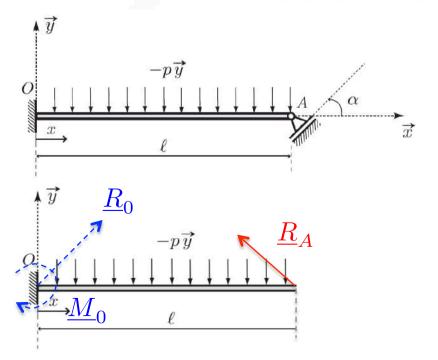
Système isostatique associé, extrémité libre en $x=\ell$

Théorème de Menabrea (Théorème du potentiel minimal)

On peut appliquer le théorème de Castigliano aux systèmes hyperstatiques en procédant de la façon suivante :

- (i) On supprime les liaisons surabondantes (réactions et/ou moments de liaison) du système hyperstatique pour le "rendre" isostatique.
- (ii) On applique à ce système isostatique, **en plus des chargements extérieurs** les réactions et/ou moments surabondants comme des forces et des couples extérieurs.

 \Longrightarrow choix des inconnues hyperstatiques X_R



Structure étudiée au TD4.

Degré d'hyperstaticité = 1, inconnue R_A

Théorème de Menabrea (Théorème du potentiel minimal)

On peut appliquer le théorème de Castigliano aux systèmes hyperstatiques en procédant de la façon suivante :

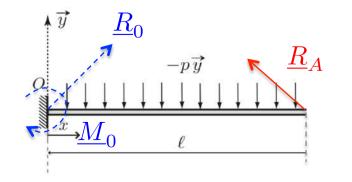
- (i) On supprime les liaisons surabondantes (réactions et/ou moments de liaison) du système hyperstatique pour le "rendre" isostatique.
- (ii) On applique à ce système isostatique, en plus des chargements extérieurs les réactions et/ou moments surabondants comme des forces et des couples extérieurs.

 \Longrightarrow choix des inconnues hyperstatiques X_R

(iii) Par l'application du théorème de Castigliano à l'action de contact d'un appui sans frottement (ou encastrement), on calcule les déplacements et/ou les rotations du système rendu isostatique.

$$\delta_i = \frac{\partial U}{\partial F_i}$$

Physiquement le déplacement normal au plan incliné δ_{Δ} est nul pour le système hyperstatique.

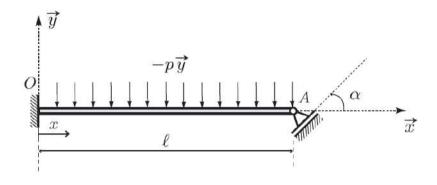


On cherche donc
$$\mathsf{R}_\mathsf{A}$$
 telle que : $\delta_A = \frac{\partial U}{\partial R_A} = 0$

Soit qui minimise l'énergie de déformation (Menabrea)

Méthodes énergétiques

Rappels:

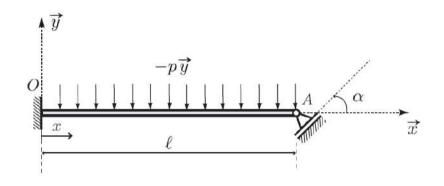


Équilibre global donne les **efforts de liaison** en fonction de l'inconnue hyperstatique.

$$\begin{cases} \underline{R}_O = \underline{R}_A \sin \alpha \underline{e}_x + (p\ell - \underline{R}_A \cos \alpha) \underline{e}_y \\ \underline{M}_O = \left(\frac{p\ell^2}{2} - \ell \underline{R}_A \cos \alpha\right) \underline{e}_z \\ \underline{R}_A = \underline{R}_A \left(-\sin \alpha \underline{e}_x + \cos \alpha \underline{e}_y\right) \end{cases}$$

Méthodes énergétiques

Rappels:



Équilibre global donne les **efforts de liaison** en fonction de l'inconnue hyperstatique.

$$\begin{cases} \underline{R}_O = \underline{R}_A \sin \alpha \underline{e}_x + (p\ell - \underline{R}_A \cos \alpha)\underline{e}_y \\ \underline{M}_O = \left(\frac{p\ell^2}{2} - \ell \underline{R}_A \cos \alpha\right)\underline{e}_z \\ \underline{R}_A = \underline{R}_A \left(-\sin \alpha \underline{e}_x + \cos \alpha \underline{e}_y\right) \end{cases}$$

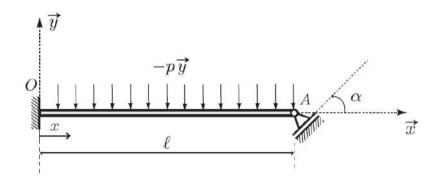
Équilibre local donne les efforts de cohésion en fonction de l'inconnue hyperstatique.

$$\underline{\mathcal{R}}(x) \to \begin{cases} N(x) = -R_A \sin \alpha \\ T_y(x) = [p(x - \ell) + R_A \cos \alpha] \underline{e}_y \\ T_z(x) = 0 \end{cases}$$

Efforts normal et tranchant non nuls

Méthodes énergétiques

Rappels:



Équilibre global donne les **efforts de liaison** en fonction de l'inconnue hyperstatique.

$$\begin{cases} \underline{R}_O = \underline{R}_A \sin \alpha \underline{e}_x + (p\ell - \underline{R}_A \cos \alpha)\underline{e}_y \\ \underline{M}_O = \left(\frac{p\ell^2}{2} - \ell \underline{R}_A \cos \alpha\right)\underline{e}_z \\ \underline{R}_A = \underline{R}_A \left(-\sin \alpha \underline{e}_x + \cos \alpha \underline{e}_y\right) \end{cases}$$

Équilibre local donne les efforts de cohésion en fonction de l'inconnue hyperstatique.

$$\underline{\mathcal{R}}(x) \to \begin{cases} N(x) = -R_{A}\sin \alpha \\ T_{y}(x) = [p(x - \ell) + R_{A}\cos \alpha] \underline{e}_{y} \\ T_{z}(x) = 0 \end{cases}$$

Efforts normal et tranchant non nuls

$$\underline{\mathcal{M}}(x) \to \begin{cases} M_t(x) = 0 & \text{Moment de flexion suivant z} \\ M_y(x) = 0 & \text{non nul uniquement.} \\ M_z(x) = \left[-\frac{p}{2} \left(x - \ell \right)^2 - \underline{R_A}(x - \ell) \cos \alpha \right] \end{cases}$$

Efforts de liaison : R_O , R_A

Efforts de cohésion : $N,\ M_z,\ T_y$ Énergie interne de déformation : $U=\frac{1}{2}\int_0^\ell \left(\frac{N^2}{ES}+\frac{{M_z}^2}{EI_{Gz}}+\frac{{T_y}^2}{\mu S}\right)\mathrm{d}x$

Pour une structure élancée, on néglige l'énergie de cisaillement associée à l'effort tranchant

$$U = \frac{1}{2} \int_0^L \left(\frac{N^2}{ES} + \frac{M_z^2}{EI_{Gz}} + \frac{T_y^2}{\mu S} \right) dx$$

Efforts de liaison : R_O , R_A

Efforts de cohésion :
$$N,\ M_z,\ T_y$$
 Énergie interne de déformation : $U=\frac{1}{2}\int_0^\ell \left(\frac{N^2}{ES}+\frac{M_z^2}{EI_{Gz}}+\frac{T_y^2}{\mu S}\right)\mathrm{d}x$ Théorème de Menabrea : $\frac{\partial U}{\partial R_A}=0$

Pour une structure **élancée**, on

Pour une structure élancée, on néglige l'énergie de cisaillement associée à l'effort tranchant
$$U = \frac{1}{2} \int_0^L \left(\frac{N^2}{ES} + \frac{M_z^2}{EI_{Gz}} + \frac{T_y^2}{MS} \right) \mathrm{d}x$$

Pour faciliter les calculs on passe la dérivée dans l'intégrale :

$$\frac{\partial \mathbf{U}}{\partial \mathbf{R_A}} = \frac{1}{ES} \int_0^\ell N \frac{\partial N}{\partial \mathbf{R_A}} dx + \frac{1}{EI_{Gz}} \int_0^\ell M_z \frac{\partial M_z}{\partial \mathbf{R_A}} dx = 0$$

Efforts de liaison :
$$\underline{R_O}$$
, $\underline{R_A}$

Efforts de cohésion : N , M_z , T_y

Énergie interne de déformation : $U=\frac{1}{2}\int_0^\ell \left(\frac{N^2}{ES}+\frac{{M_z}^2}{EI_{Gz}}+\frac{{T_y}^2}{\mu S}\right)\mathrm{d}x$

Théorème de Menabrea : $\frac{\partial U}{\partial P} = 0$

$$\frac{\partial \mathbf{U}}{\partial \mathbf{R_A}} = \frac{1}{ES} \int_0^\ell N \frac{\partial N}{\partial \mathbf{R_A}} dx + \frac{1}{EI_{Gz}} \int_0^\ell M_z \frac{\partial M_z}{\partial \mathbf{R_A}} dx = 0$$

En remplaçant les efforts de cohésion par leurs valeurs :

$$N(x) = -\mathbf{R}_{\mathbf{A}}\sin\alpha \qquad \qquad M_z(x) = \left[-\frac{p}{2}(x-\ell)^2 - \mathbf{R}_{\mathbf{A}}(x-\ell)\cos\alpha\right]$$

$$\frac{\partial \mathbf{U}}{\partial \mathbf{R_A}} = \frac{1}{ES} \int_0^\ell \mathbf{R_A} \sin^2 \alpha \, \mathrm{d}x + \frac{1}{EI_{Gz}} \int_0^\ell -(x-\ell) \cos \alpha \left[-\frac{p}{2} \left(x - \ell \right)^2 - \mathbf{R_A} (x - \ell) \cos \alpha \right] \, \mathrm{d}x$$

Efforts de liaison : $\underline{R_O}, \ \underline{R_A}$

Efforts de cohésion : $N,\ M_z,\ T_y$ Énergie interne de déformation : $U=\frac{1}{2}\int_0^\ell \left(\frac{N^2}{ES}+\frac{{M_z}^2}{EI_{Gz}}+\frac{{T_y}^2}{\mu S}\right)\mathrm{d}x$

$$\frac{\partial U}{\partial R_A} = \frac{1}{ES} \int_0^\ell R_A \sin^2 \alpha dx + \frac{1}{EI_{Gz}} \int_0^\ell -(x - \ell) \cos \alpha \left[-\frac{p}{2} (x - \ell)^2 - R_A (x - \ell) \cos \alpha \right] dx$$

$$= \frac{R_A \sin^2 \alpha \ell}{ES} + \frac{1}{EI_{Gz}} \left[\frac{p \cos \alpha}{2} \int_0^\ell (x - \ell)^3 dx + R_A \cos^2 \alpha \int_0^\ell (x - \ell)^2 dx \right]$$

Efforts de liaison : $\underline{R_O}$, $\underline{R_A}$

Efforts de cohésion : $\ N, \ M_z, \ T_y$

Énergie interne de déformation :
$$U = \frac{1}{2} \int_0^\ell \left(\frac{N^2}{ES} + \frac{M_z^2}{EI_{Gz}} + \frac{T_y^2}{\mu S} \right) \mathrm{d}x$$

$$\begin{split} \frac{\partial U}{\partial R_A} &= \frac{1}{ES} \int_0^\ell \frac{R_A \sin^2 \alpha dx}{2} + \frac{1}{EI_{Gz}} \int_0^\ell -(x-\ell) \cos \alpha \left[-\frac{p}{2} (x-\ell)^2 - \frac{R_A (x-\ell) \cos \alpha}{2} \right] dx \\ &= \frac{R_A \sin^2 \alpha \ell}{ES} + \frac{1}{EI_{Gz}} \left[\frac{p \cos \alpha}{2} \int_0^\ell (x-\ell)^3 dx + \frac{R_A \cos^2 \alpha}{3} \int_0^\ell (x-\ell)^2 dx \right] \\ &= \frac{R_A \sin^2 \alpha \ell}{ES} + \frac{1}{EI_{Gz}} \left[-\frac{p\ell^4 \cos \alpha}{8} + \frac{R_A \cos^2 \alpha \ell^3}{3} \right] \end{split}$$

Efforts de liaison : $\underline{R_O}$, $\underline{R_A}$

Efforts de cohésion : $\ N, \ M_z, \ T_y$

Énergie interne de déformation : ${\it U}=rac{1}{2}\int_0^\ell \left(rac{N^2}{ES}+rac{M_z^2}{EI_{Gz}}+rac{T_y^2}{\mu S}
ight){
m d}x$

$$\begin{split} \frac{\partial U}{\partial R_A} &= \frac{1}{ES} \int_0^\ell R_A \sin^2 \alpha \mathrm{d}x + \frac{1}{EI_{Gz}} \int_0^\ell -(x-\ell) \cos \alpha \left[-\frac{p}{2} (x-\ell)^2 - R_A (x-\ell) \cos \alpha \right] \mathrm{d}x \\ &= \frac{R_A \sin^2 \alpha \ell}{ES} + \frac{1}{EI_{Gz}} \left[\frac{p \cos \alpha}{2} \int_0^\ell (x-\ell)^3 \mathrm{d}x + R_A \cos^2 \alpha \int_0^\ell (x-\ell)^2 \mathrm{d}x \right] \\ &= \frac{R_A \sin^2 \alpha \ell}{ES} + \frac{1}{EI_{Gz}} \left[-\frac{p\ell^4 \cos \alpha}{8} + \frac{R_A \cos^2 \alpha \ell^3}{3} \right] \\ &= R_A \left(\frac{\ell \sin^2 \alpha}{ES} + \frac{\ell^3 \cos^2 \alpha}{3EI_{Gz}} \right) - \frac{p\ell^4 \cos \alpha}{8EI_{Gz}} = 0 \end{split}$$

Efforts de liaison : $\underline{R_O}$, $\underline{R_A}$

gamma Efforts de cohésion : $\ N, \ M_z, \ T_y$

Énergie interne de déformation :
$$U = \frac{1}{2} \int_0^\ell \left(\frac{N^2}{ES} + \frac{{M_z}^2}{EI_{Gz}} + \frac{{T_y}^2}{\mu S} \right) \mathrm{d}x$$

$$R_A \left(\frac{\ell \sin^2 \alpha}{ES} + \frac{\ell^3 \cos^2 \alpha}{3EI_{Gz}} \right) - \frac{p\ell^4 \cos \alpha}{8EI_{Gz}} = 0$$

Efforts de liaison : $\underline{R_O}$, $\underline{R_A}$

 $egthinspace
egthinspace
egthinspace Efforts de cohésion : <math>N, \; M_z, \; T_y$

Énergie interne de déformation :
$$U = \frac{1}{2} \int_0^\ell \left(\frac{N^2}{ES} + \frac{M_z^2}{EI_{Gz}} + \frac{T_y^2}{\mu S} \right) \mathrm{d}x$$

$$R_A \left(\frac{\ell \sin^2 \alpha}{ES} + \frac{\ell^3 \cos^2 \alpha}{3EI_{Gz}} \right) - \frac{p\ell^4 \cos \alpha}{8EI_{Gz}} = 0$$

$$R_A \left(\frac{3I_{Gz}\ell \sin^2 \alpha + S\ell^3 \cos^2 \alpha}{3SE\ell_{Gz}^7} \right) = \frac{p\ell^4 \cos \alpha}{8E\ell_{Gz}^7}$$

Efforts de liaison : $\underline{R_O}$, $\underline{R_A}$

 $egthinspace \gegin{aligned}

ightharpoonup Efforts de cohésion : <math>N, \ M_z, \ T_y \end{aligned}$

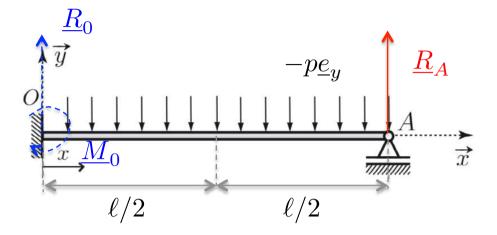
Énergie interne de déformation :
$$U = \frac{1}{2} \int_0^\ell \left(\frac{N^2}{ES} + \frac{M_z^2}{EI_{Gz}} + \frac{T_y^2}{\mu S} \right) \mathrm{d}x$$

$$R_A \left(\frac{\ell \sin^2 \alpha}{ES} + \frac{\ell^3 \cos^2 \alpha}{3EI_{Gz}} \right) - \frac{p\ell^4 \cos \alpha}{8EI_{Gz}} = 0$$

$$R_A \left(\frac{3I_{Gz}\ell \sin^2 \alpha + S\ell^3 \cos^2 \alpha}{3SE\ell_{Gz}^7} \right) = \frac{p\ell^4 \cos \alpha}{8E\ell_{Gz}^7}$$

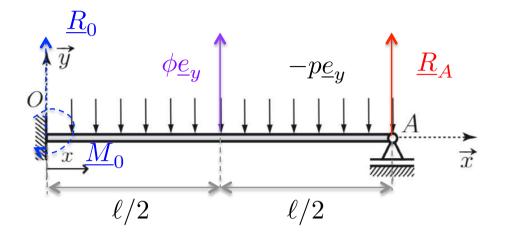
$$\rightarrow R_A = \frac{3p\ell^3 S \cos \alpha}{24I \sin^2 \alpha + 8\ell^2 S \cos^2 \alpha}$$

Flèche au milieu de la poutre pour $\,\alpha=0\,$ (cas traité en cours)



$$\alpha = 0 \to \left| \frac{R_A}{8} \right| = \frac{3p\ell}{8}$$

Flèche au milieu de la poutre pour $\,\alpha=0\,$ (cas traité en cours)



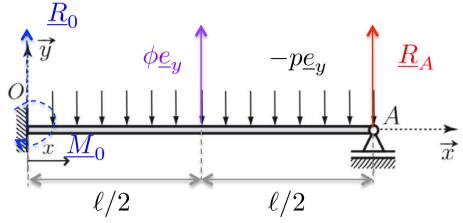
$$\alpha = 0 \to \boxed{\frac{R_A}{8} = \frac{3p\ell}{8}}$$

Utilisation du **théorème de la charge fictive** (de Bertrand de Fontviolant)

→ On rajoute une force fictive Φ en I/2, dirigée suivant y

Flèche au milieu de la poutre pour $\alpha = 0$ (cas traité en cours)

$$\alpha = 0 \to \boxed{R_A = \frac{3p\ell}{8}}$$



Utilisation du théorème de la charge fictive (de Bertrand de Fontviolant)

 \rightarrow On rajoute une force fictive Φ en 1/2, dirigée suivant y

Équilibre global :

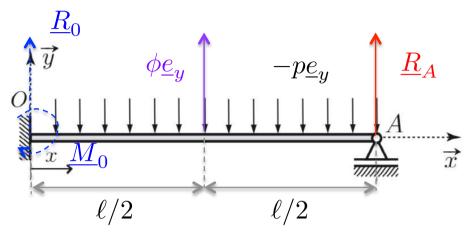
• En efforts:
$$\underline{R}_O + \phi \underline{e}_y + R_A \underline{e}_y + \int_0^\ell (-p\underline{e}_y) dx = \underline{0}$$

$$\operatorname{Sur} \underline{e}_y \to R_O + \phi + R_A - p\ell = 0$$

$$R_O = p\ell - R_A - \phi \to \boxed{R_O = \frac{5p\ell}{8} - \phi}$$

Flèche au milieu de la poutre pour $\alpha = 0$ (cas traité en cours)

$$\alpha = 0 \to \boxed{\frac{R_A}{8} = \frac{3p\ell}{8}}$$



Utilisation du théorème de la charge fictive (de Bertrand de Fontviolant)

 \rightarrow On rajoute une force fictive Φ en 1/2, dirigée suivant y

Équilibre global :

• En efforts:
$$\underline{R}_O + \phi \underline{e}_y + R_A \underline{e}_y + \int_0^\ell (-p\underline{e}_y) dx = \underline{0}$$
 Sur $\underline{e}_y \to R_O + \phi + R_A - p\ell = 0$ $R_O = p\ell - R_A - \phi \to \boxed{R_O = \frac{5p\ell}{8} - \phi}$

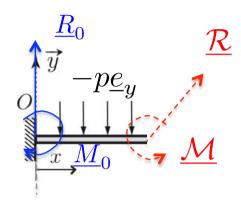
En moments en O:

$$\underline{M}_{O} + \frac{\ell}{2}\underline{e}_{x} \wedge \phi\underline{e}_{y} + \ell\underline{e}_{x} \wedge \underline{R}_{A} + \int_{0}^{\ell} s\underline{e}_{x} \wedge (-p\underline{e}_{y})ds = \underline{0}$$

$$M_{Oz} = p\frac{\ell^{2}}{2} - \frac{\ell}{2}\phi - \ell\underline{R}_{A} \rightarrow \boxed{M_{Oz} = p\frac{\ell^{2}}{8} - \frac{\ell}{2}\phi}$$

Flèche au milieu de la poutre pour $\alpha=0$ (cas traité en cours)

Efforts de cohésion par la méthode des coupures :



$$\bullet \ 0 < x < \frac{\ell}{2}$$

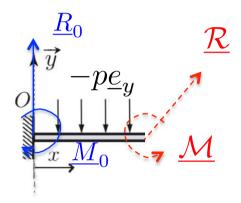
$$rac{\mathcal{R}}{}$$
 • $0 < x < rac{\ell}{2}$ • En efforts : $rac{\mathcal{R}}{} + rac{R}{O} + \int_0^x (-p e_y) ds = 0$

$$\underline{\mathcal{R}} = px\underline{e}_y - R_O\underline{e}_y = px\underline{e}_y - \left(\frac{5p\ell}{8} - \phi\right)\underline{e}_y$$

$$\boxed{\underline{\mathcal{R}}^{(1)}(x) = \left[p\left(x - \frac{5\ell}{8}\right) + \phi\right]\underline{e}_y}$$

Flèche au milieu de la poutre pour $\alpha=0$ (cas traité en cours)

Efforts de cohésion par la méthode des coupures :



$$\bullet \ 0 < x < \frac{\ell}{2}$$

• En efforts :
$$\underline{\mathcal{R}} + \underline{R}_O + \int_0^x (-p\underline{e}_y) ds = \underline{0}$$

$$\underline{\mathcal{R}} = px\underline{e}_y - R_O\underline{e}_y = px\underline{e}_y - \left(\frac{5p\ell}{8} - \phi\right)\underline{e}_y$$

$$\boxed{\underline{\mathcal{R}}^{(1)}(x) = \left[p\left(x - \frac{5\ell}{8}\right) + \phi\right]\underline{e}_y}$$

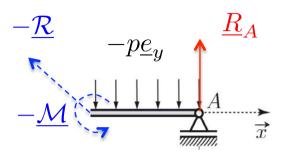
• En moments :

$$\underline{\mathcal{M}} + M_{Oz}\underline{e}_z + (-x)\underline{e}_x \wedge \underline{R}_O + \int_0^x -(x-s)\underline{e}_x \wedge (-p\underline{e}_y)ds = \underline{0}$$

$$\underline{\mathcal{M}} = -M_{Oz}\underline{e}_z + p\left[\frac{(x-s)^2}{2}\right]_0^x \underline{e}_z + xR_O\underline{e}_z = \left[-p\frac{\ell^2}{8} + \frac{\ell}{2}\phi - p\frac{x^2}{2} + x\left(\frac{5p\ell}{8} - \phi\right)\right]\underline{e}_z$$

$$\boxed{ \underline{\mathcal{M}}^{(1)}(x) = \left[\frac{p}{8} \left(-4x^2 + 5\ell x - \ell^2 \right) + \frac{\phi}{2} \left(\ell - 2x \right) \right] \underline{e}_z}$$

Flèche au milieu de la poutre pour $\alpha=0$ (cas traité en cours)



Efforts de cohésion par la méthode des coupures :

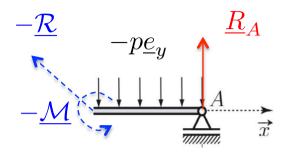
$$\bullet \ \frac{\ell}{2} < x < \ell$$

• En efforts :
$$-\underline{\mathcal{R}}+\underline{R}_A+\int_x^\ell(-p\underline{e}_y)ds=\underline{0}$$

$$\underline{\mathcal{R}}=\frac{3p\ell}{8}\underline{e}_y+p(x-\ell)\underline{e}_y$$

$$\left| \underline{\mathcal{R}}^{(2)}(x) = p \left[(x - \ell) + \frac{3\ell}{8} \right] \underline{e}_y$$

Flèche au milieu de la poutre pour $\alpha=0$ (cas traité en cours)



Efforts de cohésion par la méthode des coupures :

$$\bullet \ \frac{\ell}{2} < x < \ell$$

• En efforts :
$$-\underline{\mathcal{R}}+\underline{R}_A+\int_x^\ell(-p\underline{e}_y)ds=\underline{0}$$

$$\underline{\mathcal{R}}=\frac{3p\ell}{8}\underline{e}_y+p(x-\ell)\underline{e}_y$$

$$\boxed{\underline{\mathcal{R}}^{(2)}(x) = p\left[(x-\ell) + \frac{3\ell}{8}\right]\underline{e}_y}$$

• En moments en O :

$$-\underline{\mathcal{M}} + \int_{x}^{\ell} s\underline{e}_{x} \wedge (-p\underline{e}_{y})ds + (\ell - x)\underline{e}_{x} \wedge R_{A}\underline{e}y = \underline{0}$$

$$\underline{\mathcal{M}} = -\int_{x}^{\ell} ps\underline{e}_{z}ds + (\ell - x)\frac{3p\ell}{8}\underline{e}_{z}$$

$$\underline{\mathcal{M}}^{(2)} = \frac{p}{2} \left[\left(x^{2} - \ell^{2} \right) + \frac{3\ell}{4}(\ell - x) \right] \underline{e}_{z} \rightarrow \underline{\mathcal{M}}^{(2)} = \frac{p}{2} \left[x^{2} - \frac{3\ell}{4}x - \frac{\ell^{2}}{4} \right] \underline{e}_{z}$$

$$u_{y}\left(\frac{\ell}{2}\right) = \frac{\partial \mathbf{U}}{\partial \phi}_{|\phi=0} = \frac{1}{2} \frac{\partial}{\partial \phi} \int_{0}^{\ell} \left(\frac{\mathbf{N}^{2}}{ES} + \frac{\mathbf{M}_{z}^{2}}{EI_{Gz}} + \frac{\mathbf{T}_{y}^{2}}{\mu S} \right) dx_{|\phi=0} \simeq \frac{1}{EI_{Gz}} \int_{0}^{\ell} \mathbf{M}_{z} \frac{\partial \mathbf{M}_{z}}{\partial \phi} dx_{|\phi=0}$$

$$u_y\left(\frac{\ell}{2}\right) = \frac{\partial \mathbf{U}}{\partial \phi}_{|\phi=0} = \frac{1}{2} \frac{\partial}{\partial \phi} \int_0^\ell \left(\frac{\mathbf{N}^2}{ES} + \frac{\mathbf{M_z}^2}{EI_{Gz}} + \frac{\mathbf{T_z}^2}{\mu S}\right) dx_{|\phi=0} \simeq \frac{1}{EI_{Gz}} \int_0^\ell \mathbf{M_z} \frac{\partial \mathbf{M_z}}{\partial \phi} dx_{|\phi=0}$$

$$\underline{\mathcal{M}}^{(1)}(x) = \left[\frac{p}{8}\left(-4x^2 + 5\ell x - \ell^2\right) + \frac{\phi}{2}\left(\ell - 2x\right)\right]\underline{e}_z$$

$$\underline{M}_z^{(1)}|_{\phi=0} = \frac{p}{8}\left(-4x^2 + 5\ell x - \ell^2\right)$$

$$\partial \underline{M}_z^{(1)} \qquad (\ell - 2x)$$

$$\frac{\partial M_z^{(1)}}{\partial \phi}\Big|_{\phi=0} = \frac{(\ell - 2x)}{2}$$

$$u_y\left(\frac{\ell}{2}\right) = \frac{\partial U}{\partial \phi}_{|\phi=0} = \frac{1}{2} \frac{\partial}{\partial \phi} \int_0^\ell \left(\frac{N^2}{ES} + \frac{M_z^2}{EI_{Gz}} + \frac{T_y^2}{\mu S}\right) dx_{|\phi=0} \simeq \frac{1}{EI_{Gz}} \int_0^\ell \frac{M_z}{\partial \phi} \frac{\partial M_z}{\partial \phi} dx_{|\phi=0}$$

$$\underline{\mathcal{M}}^{(1)}(x) = \left[\frac{p}{8}\left(-4x^2 + 5\ell x - \ell^2\right) + \frac{\phi}{2}\left(\ell - 2x\right)\right] \underline{e}_z \quad \underline{\mathcal{M}}^{(2)} = \frac{p}{2}\left[x^2 - \frac{3\ell}{4}x - \frac{\ell^2}{4}\right] \underline{e}_z$$

$$\underline{\mathcal{M}}^{(1)}_{z}|_{\phi=0} = \frac{p}{8}\left(-4x^2 + 5\ell x - \ell^2\right)$$

$$\underline{\mathcal{M}}^{(2)}_{z}|_{\phi=0} = \frac{p}{2}\left[x^2 - \frac{3\ell}{4}x - \frac{\ell^2}{4}\right]$$

$$\underline{\mathcal{M}}^{(2)}_{z}|_{\phi=0} = \frac{p}{2}\left[x^2 - \frac{3\ell}{4}x - \frac{\ell^2}{4}\right]$$

$$\underline{\mathcal{M}}^{(2)}_{z}|_{\phi=0} = 0$$

$$\underline{\mathcal{M}}^{(2)}_{z}|_{\phi=0} = 0$$

$$u_{y}\left(\frac{\ell}{2}\right) = \frac{\partial \mathbf{U}}{\partial \phi}_{|\phi=0} = \frac{1}{2} \frac{\partial}{\partial \phi} \int_{0}^{\ell} \left(\frac{\mathbf{N}^{2}}{ES} + \frac{\mathbf{M}_{z}^{2}}{EI_{Gz}} + \frac{\mathbf{T}_{y}^{2}}{\mu S} \right) dx_{|\phi=0} \simeq \frac{1}{EI_{Gz}} \int_{0}^{\ell} \mathbf{M}_{z} \frac{\partial \mathbf{M}_{z}}{\partial \phi} dx_{|\phi=0}$$

$$\underline{\mathcal{M}}^{(1)}(x) = \left[\frac{p}{8} \left(-4x^2 + 5\ell x - \ell^2 \right) + \frac{\phi}{2} \left(\ell - 2x \right) \right] \underline{e}_z \quad \underline{\mathcal{M}}^{(2)} = \frac{p}{2} \left[x^2 - \frac{3\ell}{4} x - \frac{\ell^2}{4} \right] \underline{e}_z$$

$$\underline{\mathcal{M}}^{(1)}_{z}|_{\phi=0} = \frac{p}{8} \left(-4x^2 + 5\ell x - \ell^2 \right)$$

$$\underline{\mathcal{M}}^{(1)}_{z}|_{\phi=0} = \frac{p}{2} \left[x^2 - \frac{3\ell}{4} x - \frac{\ell^2}{4} \right]$$

$$\underline{\mathcal{M}}^{(2)}_{z}|_{\phi=0} = \frac{p}{2} \left[x^2 - \frac{3\ell}{4} x - \frac{\ell^2}{4} \right]$$

$$\underline{\mathcal{M}}^{(2)}_{z}|_{\phi=0} = 0$$

$$\underline{\mathcal{M}}^{(2)}_{z}|_{\phi=0} = 0$$

$$u_y\left(\frac{\ell}{2}\right) = \frac{1}{EI_{Gz}} \int_0^{\ell/2} \frac{p}{8} \left(-4x^2 + 5\ell x - \ell^2\right) \times \frac{(\ell - 2x)}{2} dx$$
$$= \frac{p}{16EI_{Gz}} \int_0^{\ell/2} (8x^3 - 14\ell x^2 + 7\ell^2 x - \ell^3) dx$$
$$= \frac{p\ell^4}{16EI_{Gz}} \left(\frac{1}{8} - \frac{7}{12} + \frac{7}{8} - \frac{1}{2}\right)$$

$$u_{y}\left(\frac{\ell}{2}\right) = \frac{\partial \mathbf{U}}{\partial \phi}_{|\phi=0} = \frac{1}{2} \frac{\partial}{\partial \phi} \int_{0}^{\ell} \left(\frac{\mathbf{N}^{2}}{ES} + \frac{\mathbf{M}_{z}^{2}}{EI_{Gz}} + \frac{\mathbf{T}_{z}^{2}}{\mu S} \right) dx_{|\phi=0} \simeq \frac{1}{EI_{Gz}} \int_{0}^{\ell} \mathbf{M}_{z} \frac{\partial \mathbf{M}_{z}}{\partial \phi} dx_{|\phi=0}$$

$$\underline{\mathcal{M}}^{(1)}(x) = \left[\frac{p}{8} \left(-4x^2 + 5\ell x - \ell^2 \right) + \frac{\phi}{2} \left(\ell - 2x \right) \right] \underline{e}_z \quad \underline{\mathcal{M}}^{(2)} = \frac{p}{2} \left[x^2 - \frac{3\ell}{4} x - \frac{\ell^2}{4} \right] \underline{e}_z$$

$$\underline{\mathcal{M}}^{(1)}_{z}|_{\phi=0} = \frac{p}{8} \left(-4x^2 + 5\ell x - \ell^2 \right)$$

$$\underline{\partial \mathcal{M}_z^{(1)}}_{\phi=0} = \frac{p}{2} \left[x^2 - \frac{3\ell}{4} x - \frac{\ell^2}{4} \right]$$

$$\underline{\partial \mathcal{M}_z^{(2)}}_{\phi=0} = 0$$

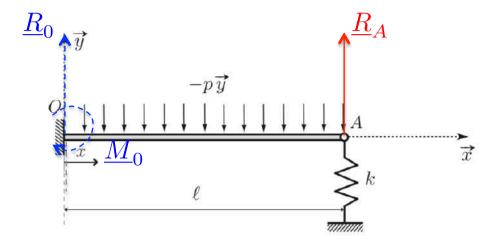
$$\underline{\partial \mathcal{M}_z^{(2)}}_{\phi=0} = 0$$

$$u_{y}\left(\frac{\ell}{2}\right) = \frac{1}{EI_{Gz}} \int_{0}^{\ell/2} \frac{p}{8} \left(-4x^{2} + 5\ell x - \ell^{2}\right) \times \frac{(\ell - 2x)}{2} dx$$

$$= \frac{p}{16EI_{Gz}} \int_{0}^{\ell/2} (8x^{3} - 14\ell x^{2} + 7\ell^{2}x - \ell^{3}) dx$$

$$= \frac{p\ell^{4}}{16EI_{Gz}} \left(\frac{1}{8} - \frac{7}{12} + \frac{7}{8} - \frac{1}{2}\right) \longrightarrow u_{y}\left(\frac{\ell}{2}\right) = -\frac{p\ell^{4}}{192EI_{Gz}}$$

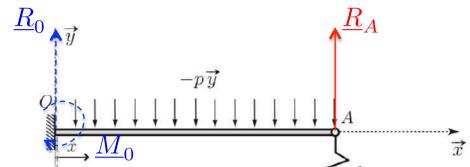
Si changement de CL :



 R_A - Inconnue hyperstatique telle que :

$$\underline{R_A} = \underline{R_A}\underline{e_y}$$

Si changement de CL:



 R_{A} - Inconnue hyperstatique telle que :

$$\underline{R_A} = \underline{R_A}\underline{e_y}$$

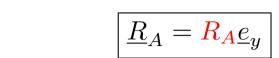
Équilibre global (efforts de liaison) :

• En efforts :
$$\underline{R}_O+R_A\underline{e}_y+\int_0^\ell(-p\underline{e}_y)dx=\underline{0}$$
 Sur $\underline{e}_y\to R_O+R_A-p\ell=0$
$$\underline{R}_O=(p\ell-R_A)\,\underline{e}_y$$

Si changement de CL:

 \underline{R}_0

 R_A - Inconnue hyperstatique telle que :



Équilibre global (efforts de liaison) :

• En efforts :
$$\underline{R}_O + R_A \underline{e}_y + \int_0^\ell (-p \underline{e}_y) dx = \underline{0}$$

$$\mathrm{Sur}\ \underline{e}_y \to R_O + R_A - p\ell = 0$$

$$\underline{R}_O = (p\ell - \underline{R}_A)\,\underline{e}_y$$

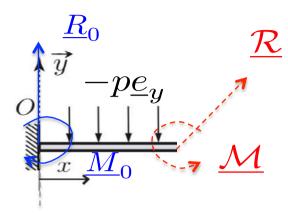
• En moments en O :

$$\underline{M}_{O} + \ell \underline{e}_{x} \wedge \underline{R}_{A} + \int_{0}^{\ell} s \underline{e}_{x} \wedge (-p \underline{e}_{y}) ds = \underline{0}$$

$$\operatorname{Sur} \underline{e}_{z} \to M_{Oz} + \ell R_{A} - \int_{0}^{\ell} p s ds = 0$$

$$M_{Oz} = \left[p \frac{s^{2}}{2} \right]_{0}^{\ell} - \ell R_{A} \qquad \boxed{\underline{M}_{O} = \left[\frac{p \ell^{2}}{2} - \ell R_{A} \right] \underline{e}_{z}}$$

Efforts de liaison exprimés en fonction de l'inconnue hyperstatique



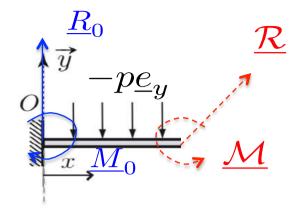
Méthode des coupures (efforts de cohésion) :

• En efforts:

$$\underline{\mathcal{R}} + \underline{R}_O + \int_0^x (-p\underline{e}_y) ds = \underline{0}$$

$$\underline{\mathcal{R}} = px\underline{e}_y - R_O\underline{e}_y = px\underline{e}_y - (p\ell - R_A)\underline{e}_y$$

$$\underline{\mathcal{R}}(x) = [p(x - \ell) - R_A]\underline{e}_y$$



Méthode des coupures (efforts de cohésion) :

• En efforts :

$$\underline{\mathcal{R}} + \underline{R}_O + \int_0^x (-p\underline{e}_y) ds = \underline{0}$$

$$\underline{\mathcal{R}} = px\underline{e}_y - R_O\underline{e}_y = px\underline{e}_y - (p\ell - R_A)\underline{e}_y$$

$$\underline{\mathcal{R}}(x) = [p(x - \ell) - R_A]\underline{e}_y$$

• En moments :

$$\underline{\mathcal{M}} + M_{Oz}\underline{e}_z + (-x)\underline{e}_x \wedge \underline{R}_O + \int_0^x -(x-s)\underline{e}_x \wedge (-p\underline{e}_y)ds = \underline{0}$$

$$\underline{\mathcal{M}} = -M_{Oz}\underline{e}_z + xR_O\underline{e}_z + p\left[\frac{(x-s)^2}{2}\right]_0^x \underline{e}_z = \left[\ell R_A - \frac{p\ell^2}{2} + x(p\ell - R_A) - \frac{px^2}{2}\right]\underline{e}_z$$

$$\underline{\mathcal{M}}(x) = \left[-\frac{p(\ell-x)^2}{2} + R_A(\ell-x)\right]\underline{e}_z$$

Efforts de cohésion exprimés en fonction de l'inconnue hyperstatique

Efforts de liaison : R_O, R_A

Système {poutre+ressort}

Énergie interne de déformation : $\frac{1}{U} = \frac{1}{2} \int_0^\ell \left(\frac{N^2}{ES} + \frac{M_z^2}{EI_{Gz}} + \frac{T_y^2}{\mu S}\right) \mathrm{d}x + \frac{1}{2} k u_y(\ell)^2$ Théorème de Menabrea : $\frac{\partial U}{\partial R_A} = 0$

$$\underline{\mathcal{M}}(x) = \left[-\frac{p(\ell - x)^2}{2} + \mathbf{R}_{\mathbf{A}}(\ell - x) \right] \underline{e}_z \qquad \mathbf{R}_{\mathbf{A}} = -ku_y(\ell)$$

$$\longrightarrow \mathbf{U} = \frac{1}{2} \int_0^\ell \frac{\mathbf{M}_z^2}{EI_{Gz}} dx + \frac{\mathbf{R}_{\mathbf{A}}^2}{2k}$$

Efforts de liaison : R_O , R_A

Système {poutre+ressort}

 $egthinspace
egthinspace >
egthinspace Efforts de cohésion : <math>N, \; M_z, \; T_y$

Énergie interne de déformation : $U = \frac{1}{2} \int_0^\ell \left(\frac{N^2}{ES} + \frac{M_z^2}{EI_{Gz}} + \frac{T_y^2}{\mu S} \right) \mathrm{d}x + \frac{1}{2} k u_y(\ell)^2$

Théorème de Menabrea : $\frac{\partial oldsymbol{U}}{\partial oldsymbol{B}_A}=0$

$$\underline{\mathcal{M}}(x) = \left[-\frac{p(\ell - x)^2}{2} + R_A(\ell - x) \right] \underline{e}_z \qquad R_A = -ku_y(\ell)$$

$$\longrightarrow U = \frac{1}{2} \int_0^\ell \frac{M_z^2}{EI_{Gz}} dx + \frac{R_A^2}{2k}$$

$$\frac{\partial \mathbf{U}}{\partial \mathbf{R}_{A}} = \frac{\mathbf{R}_{A}}{k} + \frac{1}{EI_{Gz}} \int_{0}^{\ell} \mathbf{M}_{z} \frac{\partial \mathbf{M}_{z}}{\partial R_{A}} dx$$

$$= \frac{\mathbf{R}_{A}}{k} + \frac{1}{EI_{Gz}} \int_{0}^{\ell} (\ell - x) \times \left[-\frac{p(\ell - x)^{2}}{2} + R_{A}(\ell - x) \right] dx$$

$$= \frac{\mathbf{R}_{A}}{k} + \frac{1}{EI_{Gz}} \left[-\frac{p\ell^{4}}{8} + \frac{R_{A}\ell^{3}}{3} \right] = 0$$

$$R_A = \frac{3p\ell}{8} \frac{1}{1 + \frac{3EI_{Gz}}{k\ell^3}}$$

$$k \to \infty$$
 On retrouve le cas précédent pour lequel $\alpha = 0$

$$k
ightarrow 0$$
 On retrouve le cas d'une extrémité libre $R_A = 0$

La flèche à l'extrémité est obtenue grâce à la loi de comportement du ressort :

$$R_A = -ku_y(\ell)$$

$$u_y(\ell) = -\frac{R_A}{k} = -\frac{3p\ell}{8k} \frac{1}{1 + \frac{3EI_{Gz}}{k\ell^3}}$$