

Bases de la MMC

Exercice 1 *Elasticité*

On considère un tube cylindrique creux d'axe \vec{e}_z , de longueur L , de rayon intérieur R_i et de rayon extérieur R_e . Dans un repère cylindrique $(O, \vec{e}_r, \vec{e}_\theta, \vec{e}_z)$, on se donne le champs de déplacement $\vec{u}(r, \theta, z) = u_r \vec{e}_r + u_\theta \vec{e}_\theta + u_z \vec{e}_z$ pour les points de coordonnées (r, θ, z) avec :

$$u_r = -\alpha \left((1 + \nu) \frac{R_i^2}{r} + (1 - 2\nu)r \right) \quad ; \quad u_\theta = 0 \quad ; \quad u_z = -\alpha(1 - 2\nu)z + d \quad \text{avec} \quad \alpha = \frac{p}{E} \frac{R_e^2}{R_e^2 - R_i^2}$$

où E est le module d'Young du matériau, ν le coefficient de Poisson, p un scalaire donnée et d une constante indéterminée.

1. Exprimer le tenseur linéarisé des déformations $\underline{\underline{\varepsilon}}$ associé dans le référentiel cylindrique.
2. En déduire l'expression du tenseur des contraintes de Cauchy $\underline{\underline{\sigma}}$, en fonction de R_i , R_e et p .
3. En déduire la valeur du vecteur contrainte sur le bord du tube, en fonction de R_i , R_e et p .

Formulaire

$$\underline{\underline{\text{grad}}} U = \begin{pmatrix} \frac{\partial u_r}{\partial r} & \frac{1}{r} \left(\frac{\partial u_r}{\partial \theta} - u_\theta \right) & \frac{\partial u_r}{\partial z} \\ \frac{\partial u_\theta}{\partial r} & \frac{1}{r} \left(\frac{\partial u_\theta}{\partial \theta} + u_r \right) & \frac{\partial u_\theta}{\partial z} \\ \frac{\partial u_z}{\partial r} & \frac{1}{r} \frac{\partial u_z}{\partial \theta} & \frac{\partial u_z}{\partial z} \end{pmatrix} \quad ; \quad \lambda = \frac{E\nu}{(1 + \nu)(1 - 2\nu)} \quad ; \quad \mu = \frac{E}{2(1 + \nu)}$$

Eléments de Corrections : Exercice 1

1. Déformations :

$$\varepsilon_{rr} = -\alpha \left(-(1 + \nu) \frac{R_i^2}{r^2} + (1 - 2\nu) \right) \quad ; \quad \varepsilon_{\theta\theta} = -\alpha \left((1 + \nu) \frac{R_i^2}{r} + (1 - 2\nu) \right) \quad ; \quad \varepsilon_{zz} = -\alpha(1 - 2\nu)$$

2. Contraintes

$$\sigma_{rr} = -\frac{R_e^2}{R_e^2 - R_i^2} \left(1 - \frac{R_i^2}{r^2} \right) p \quad ; \quad \sigma_{\theta\theta} = -\frac{R_e^2}{R_e^2 - R_i^2} \left(1 + \frac{R_i^2}{r^2} \right) p \quad ; \quad \sigma_{zz} = -\frac{R_e^2}{R_e^2 - R_i^2} p$$

3. Vecteur contrainte :

$$\text{Surface intérieure } (r = R_i) : \vec{T} = 0 \quad ; \quad \text{Surface extérieure } (r = R_e) : \vec{T} = -p\vec{e}_r$$

$$\text{Extrémités : } \vec{T} = -\frac{R_e^2}{R_e^2 - R_i^2} p$$