

E.N.T.P.E
Département Mathématiques, Informatique et Physique

Cours de Mécanique des Milieux Continus (1^{ère} année)
Devoir de rattrapage
Durée 2 heures

Mardi 6 Février 2007

Documents autorisés : Polycopié de cours et notes manuscrites personnelles.
Les archives (i.e. les documents antérieurs au début du cours) ne sont pas autorisées.

Problème : Sollicitation thermomécanique d'une sphère creuse Une sphère creuse de rayon intérieur R_0 et de rayon extérieur R_1 (figure 1) est constituée d'un matériau métallique au comportement thermoélastique linéaire isotrope, de module d'Young E , de coefficient de Poisson $\nu = \frac{1}{3}$ et de coefficient de dilatation thermique linéaire β . La température de cette sphère est initialement uniforme et égale à T_0 et l'on admettra que dans cet état initial, sous l'action des forces gravifiques et de la pression ambiante, les champs tensoriels des petites déformations ε et des contraintes de Cauchy σ sont nuls. La paroi intérieure de la sphère ($r = R_0$) restant libre de toute autre action mécanique et sa température étant maintenue égale à T_0 , la paroi extérieure ($r = R_1$), mise au contact d'un fluide, se trouve portée à la température uniforme T_1 tout en étant soumise à une pression p_1 également uniforme (voir la figure 1). On suppose alors, compte tenu des symétries du problème, que le champ des déplacements exprimé dans le repère local $(\vec{e}_r, \vec{e}_\theta, \vec{e}_\varphi)$ associé au système de coordonnées sphériques (r, θ, φ) adopte la forme $\mathbf{u} = u(r)\vec{e}_r$, où u est une fonction inconnue de la variable d'espace r que l'on se propose de déterminer, tandis que la température T est une fonction également inconnue de cette même variable d'espace.

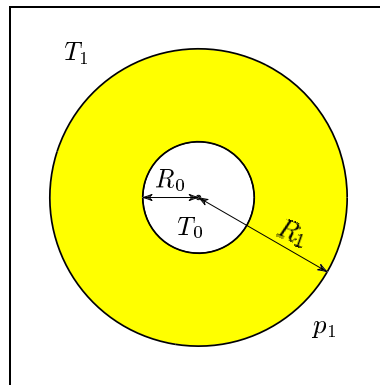


FIG. 1 – Sollicitation thermomécanique d'une sphère creuse

1. Montrer que les modules de Lamé λ et μ satisfont la relation $\lambda = 2\mu$ et donner l'expression de λ en fonction de E .
2. En régime stationnaire, en l'absence de sources internes de chaleur et pour un matériau aux propriétés thermiques homogènes, l'équation de la chaleur se réduit à $\Delta T = 0$, où Δ désigne ici l'opérateur scalaire laplacien. En déduire alors, en fonction de r et de deux constantes d'intégration A et B , l'expression de la température T .
3. Donner, après avoir tiré parti des conditions aux limites thermiques en $r = R_0$ et $r = R_1$, l'expression finale de $T(r)$.
4. Dans tout ce qui suit on désigne à présent par ΔT le champ des écarts entre les températures finale et initiale aux points de la sphère. En d'autres termes on a $\Delta T(r) = T(r) - T_0, \forall r \in [R_0, R_1]$. Montrer alors, après avoir calculé $\Delta T(r)$, que les dilatations thermiques $\beta\Delta T(r)$ adoptent la forme $\beta\Delta T(r) = C(\frac{1}{R_0} - \frac{1}{r})$ où C est une constante dont on donnera l'expression en fonction de β, T_0, T_1, R_0 et R_1 .
5. Par un raisonnement simple montrer que même lorsque $p_1 = 0$ le champ tensoriel des contraintes de Cauchy σ ne peut être nul en tout point de la sphère dès lors que $T_1 \neq T_0$.
6. Donner, en fonction de r et du déplacement radial inconnu u , l'expression des composantes non nulles du tenseur linéarisé des petites déformations ε , puis, en fonction cette fois de r, u, λ, C et R_0 , celles du tenseur des contraintes de Cauchy σ .

7. Montrer, en tirant parti de la seule équation indéfinie de l'équilibre non trivialement satisfaite ainsi que des résultats de la question 6, que u est solution de l'équation différentielle ordinaire

$$u''(r) + 2\frac{u'(r)}{r} - 2\frac{u(r)}{r^2} = 2\frac{C}{r^2} \quad r \in]R_0, R_1[\quad (1)$$

8. Montrer que l'équation différentielle ordinaire (1) admet une solution particulière $u^{(1)}(r)$ de la forme $u^{(1)}(r) = a$ et donner, en fonction de C , l'expression de la constante a . Chercher ensuite des solutions $u^{(0)}(r)$ de l'équation homogène associée sous la forme $u^{(0)}(r) = r^\alpha$, $\alpha \in \mathbb{R}^*$. En déduire alors, en fonction de C , r et de deux constantes d'intégration A et B , l'expression générale de $u(r)$.
9. Des résultats obtenus aux questions 6 et 8 déduire, en fonction de λ , C , r , R_0 et des deux constantes d'intégration A et B , l'expression des composantes non nulles de σ .
10. Des résultats de la question 9 ainsi que des conditions aux limites en contrainte en $r = R_0$ et $r = R_1$ déduire qu'il est possible d'ajuster la pression extérieure p_1 de telle sorte que u soit une fonction affine de r . Donner alors, en fonction de λ , β , T_0 et T_1 , l'expression de p_1 .
11. Dans tout ce qui suit on suppose que la pression p_1 satisfait la relation trouvée à la question 10. Achever alors la détermination du déplacement radial u que l'on exprimera en fonction de r et des constantes β , T_0 , T_1 , R_0 et R_1 .
12. On souhaite que le déplacement soit nul en $r = R_1$. Quelle valeur doit on alors donner au rayon extérieur R_1 de la sphère?
13. Le rayon extérieur R_1 de la sphère ayant la valeur trouvée à la question 12, on suppose enfin que le matériau obéit au critère de limite élastique de Tresca. Quelle est alors, en fonction de λ , β et de la limite élastique en traction simple σ_0 , la valeur maximale de l'élévation $T_1 - T_0$ de la température de la paroi extérieure de la sphère?

Application numérique : $E = 200000 \text{ MPa}$, $\sigma_0 = 300 \text{ Mpa}$ et $\beta = 10^{-5} \text{ }^\circ\text{C}^{-1}$.

Exercice : Poutre soumise à un champ axial d'actions mécaniques à distance Une poutre de longueur l et de sections droites rectangulaires de mêmes dimensions et d'aire S (figure 2) est constituée d'un matériau homogène de masse volumique ρ au comportement élastique linéaire et isotrope, de module d'Young E et de coefficient de Poisson $\nu = 0$. La poutre, encastée à son extrémité gauche $x = 0$ et libre à son extrémité droite $x = l$, est soumise à la densité massique d'actions mécaniques à distance $\mathbf{b} = ax^2 \vec{e}_x$, où a est une constante strictement positive donnée de dimension $\text{L}^{-1}\text{T}^{-2}$. On suppose alors, compte tenu des hypothèses précédentes et de la géométrie du problème, que le champ des déplacements adopte la forme $\mathbf{u} = u(x) \vec{e}_x$, où \vec{e}_x est le vecteur directeur de l'axe Ox et où u est une fonction de x que l'on se propose de déterminer.

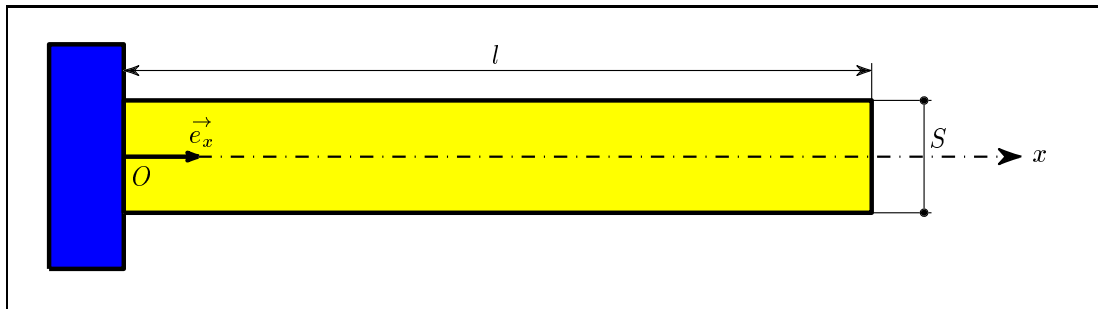


FIG. 2 – Poutre soumise à un champ axial d'actions mécaniques à distance

1. De l'équation indéfinie de l'équilibre en projection sur \vec{e}_x ainsi que des conditions aux limites cinématique en $x = 0$ et statique en $x = l$ déduire l'expression du déplacement axial $u(x)$.

On se propose, dans ce qui suit, d'exhiber une solution (a priori approchée) grâce au théorème de l'énergie potentielle.

2. On pose $u(x) = \alpha x$. Donner l'expression de l'énergie potentielle $J(\alpha)$ et dire quelle valeur de α la minimise. Quel est alors le déplacement en $x = l$? (on comparera ce dernier avec la valeur exacte trouvée à la question 1). En quoi cette solution n'est pas satisfaisante?
3. On pose à présent $u(x) = \alpha x + \beta x^4$. Calculer $J(\alpha, \beta)$ et montrer que l'on obtient alors la solution trouvée à la question 1.
4. Soit $n \in \mathbb{N}$, $n \geq 4$. Dire, sans faire de calculs mais en le justifiant, ce que l'on obtiendrait en posant $u(x) = \sum_{k=1}^{k=n} \alpha_k x^k$.