

## Département Génie Civil et Bâtiment

Voie d'approfondissement Génie Civil  
 Cours de Méthodes Numériques  
 Examen Final – Lundi 20 Novembre 2006  
 Troisième partie : Éléments Distincts  
 Durée conseillée : 1/2 heure

*Remarques préliminaires : Chaque des trois parties de l'examen doit faire l'objet d'une rédaction séparée. Toute partie de l'examen non traitée se traduira par la remise d'une copie blanc le prélevant l'absence de cette partie.*

Sujet

Feuille 1 (10 pts)

On s'intéresse à une méthode élémentaire susceptible d'être intégrée à un modèle à éléments distincts (MED). On considère le modèle de Prandtl décrit par la figure (1).  $k, k_0$  désignent les raideurs des ressorts,  $m$  la masse,  $\sigma$  le seuil du patin.  $F$  la force extérieure appliquée sur  $m$ .  $x$  est le déplacement de la masse dont on s'intéresse que le mouvement de translation horizontale. On note  $u$  le déplacement du patin (la variation de longueur entre les points A et B de la figure) et  $w$  celui du ressort de raideur  $k$ , de sorte que  $w = u + x$ . On appelle  $y$  la vitesse :  $y = \dot{x} = dx/dt$ .

1) En appliquant la relation fondamentale de la dynamique, écrire au système de 2 équations différentielles ordinaires d'ordre 1 sous la forme :

$$\begin{pmatrix} \dot{x} \\ \dot{y} \end{pmatrix} = \text{fonction de } (x, y, u, k, k_0, F, m) \quad \begin{cases} \dot{x} = y \\ \dot{y} = \frac{1}{m} (F - F(u) - k_0 x) \end{cases}$$

2) On rappelle la loi de comportement du patin: si  $f$  désigne la force exercée par A sur B, elle s'écrit

$$f = -\sigma |u|.$$

où  $u$  désigne le graphe de la fonction signe. Exprimer  $f$  en fonction de  $w$ , puis  $\dot{w}$  en fonction de  $x$  et  $\dot{x}$ . Écrire l'inclusion différentielle correspondante. Si  $\mathcal{D}$

$f = -\sigma \text{sgn}(u)$

$f = -\sigma \text{sgn}(w - x)$

$\dot{w} = \dot{u} + \dot{x} = \dot{u} + y$

$\dot{w} = \dot{u} + y$

$\dot{w} = \dot{u} + y$

$\dot{w} = \dot{u} + y$

$\dot{w} = \dot{u} + y$

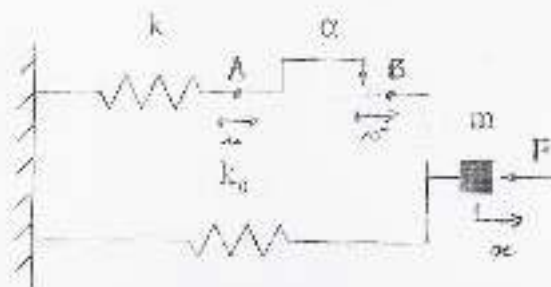


Figure 1: Modèle de Proust.

définir le graphique inverse de  $\alpha$  à partir d'un système différentiel d'ordre 1 sous la forme

$$\begin{cases} \dot{x} - \frac{1}{\tau} x = \frac{1}{\tau} F - \frac{1}{\tau} k_0 x \\ \dot{\alpha} - \frac{1}{\tau} \alpha = \frac{1}{\tau} \frac{F}{l} - \frac{1}{\tau} \frac{k_0}{l} x \end{cases}$$

2) Proposer un schéma bloc équivalent sur le modèle de ce qui introduit en votre pour le traitement.

$$F_1^2 = \frac{1}{\tau} \left( x - \frac{l}{\alpha} \right) = -\frac{4}{\tau} \left( x - \frac{l}{\alpha} \right) + 1$$

$$= -\frac{4}{\tau} x + \frac{4}{\tau} \frac{l}{\alpha} + 1$$

$$F_1^2 = \frac{1}{\tau} \left( -\frac{4}{\tau} x + \frac{4}{\tau} \frac{l}{\alpha} + 1 \right) = \frac{1}{\tau} \left( -\frac{4}{\tau} x + \frac{4}{\tau} \frac{l}{\alpha} + 1 \right)$$

$$= \frac{1}{\tau} \left( -\frac{4}{\tau} \frac{l^2}{\alpha^2} + 1 + \frac{4}{\tau} \frac{l}{\alpha} \right) = \frac{1}{\tau} \left( -\frac{4}{\tau} \frac{l^2}{\alpha^2} + 1 + \frac{4}{\tau} \frac{l}{\alpha} \right)$$

$$= \frac{1}{\tau} \left( -\frac{4}{\tau} \frac{l^2}{\alpha^2} + 1 + \frac{4}{\tau} \frac{l}{\alpha} \right) = \frac{1}{\tau} \left( -\frac{4}{\tau} \frac{l^2}{\alpha^2} + 1 + \frac{4}{\tau} \frac{l}{\alpha} \right)$$

$$F_1^2 = \frac{1}{\tau} \left( -\frac{4}{\tau} \frac{l^2}{\alpha^2} + 1 + \frac{4}{\tau} \frac{l}{\alpha} \right) = \frac{1}{\tau} \left( -\frac{4}{\tau} \frac{l^2}{\alpha^2} + 1 + \frac{4}{\tau} \frac{l}{\alpha} \right)$$