

T-y

**Exercice n°1 : ( points)**

On cherche à discrétiser le problème aux limites, suivant :

E.D.P. :  $-u''(x) + c(x) u(x) = f(x)$   $0 < x < 1,$

C.L. :  $u(0) = u(1) = 0,$

où  $c$  est une fonction de  $x$ . On se donne un pas du maillage constant  $h = \Delta x = 1/(N)$  (où  $N$  est le nombre d'intervalles et  $x(i) = i \Delta x, i=0..,N$ , avec :  $x_0 = 0 < x_1 < x_2 < \dots < x_{N-1} < x_N = 1$ ). Soit  $u_i$  l'inconnue discrète associée au nœud  $i$  ( $i = 1, N-1$ ). On peut obtenir les équations discrètes en approchant  $u''(x)$  par quotient différentiel par développement de Taylor, (Méthodes des différences finies) résumé dans le tableau ci-dessous.

1/ quel est le type de cette équation.

2/ proposer un schéma aux différences finies du système précédent.

3/ déduire une écriture matricielle de ce système.

**Différence CENTREE** : Dérivées à l'ordre 2 en  $h$  d'une fonction quelconque  $f$

	$f_{i-2}$	$f_{i-1}$	$f_i$	$f_{i+1}$	$f_{i+2}$	
$2h f'_i$		-1	0	1		+ $\theta(h^2)$
$h^2 f''_i$		1	-2	1		
$2h^3 f'''_i$	-1	2	0	-2	1	

**Exercice n°2**

Soit un système d'équations écrit sous forme matricielle suivante :

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 & 4 \\ -4 & -2 & 3 & -7 \\ 4 & 1 & -2 & 8 \\ 0 & -3 & -12 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ -9 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix}$$

Résoudre en utilisant l'algorithme de la méthode d'élimination de Gauss suivant :

**Algorithme :**

Après chaque élimination (s) d'une variable  $x_s$  on a le système :  $[A]^{(s)}(x) = (b)^{(s)}$

$s=1, \dots, 4$

Les termes modifiés de la matrice  $[A]^{(s)}$  sont calculés par :

$$a_{ij}^{(s)} = a_{ij}^{(s-1)} - [a_{is}^{(s-1)} / a_{ss}^{(s-1)}] a_{sj}^{(s-1)} \quad i, j = s+1, \dots, 4$$

$$b_i^{(s)} = b_i^{(s-1)} - [a_{is}^{(s-1)} / a_{ss}^{(s-1)}] b_s^{(s-1)}$$

**Algorithme de la substitution arrière :**

$$x_n = y_n / U_{nn}$$

$$x_i = \frac{1}{U_{ii}} \left[ y_i - \sum_{j=i+1}^n U_{ij} x_j \right]$$

$i=n-1$  à 1

Bonne chance

**NB : Détailler tous les calculs**

**Exercice 1 :** Considérons un point matériel d'un milieu continu de coordonnées  $(X_1, X_2, X_3)$  dans la configuration de référence et le même point occupe la position  $(x_1, x_2, x_3)$  dans la configuration actuelle. La transformation qui lie les coordonnées cartésiennes du point matériel s'écrit :  $x_1 = \lambda_1 X_1 + \gamma \lambda_2 X_2, x_2 = \lambda_2 X_2, x_3 = \lambda_3 X_3$ , où  $\lambda_i (i = 1, 2, 3)$  et  $\gamma$  sont des scalaires positifs.

1.1. Calculer la matrice associée au tenseur gradient de la transformation  $F_{ij} = \frac{\partial x_i}{\partial X_j}$  ;

1.2. Montrer que  $\underline{\underline{F}}$  se décompose de la manière suivante :  $\underline{\underline{F}} = \underline{\underline{F}}^1 \underline{\underline{F}}^2$ , préciser les matrices associées à  $\underline{\underline{F}}^1$  et  $\underline{\underline{F}}^2$  et interpréter physiquement chaque matrice.

2. Supposons que le milieu continu est homogène, isotrope et incompressible ; l'énergie libre massique d'Helmholtz dans sa description lagrangienne est définie par :  $\rho_0 \psi = \frac{\mu_0}{2} (I_1 - 3)$  où  $\mu_0$  est le module de cisaillement aux petites déformations,  $\rho_0$  est la masse volumique lagrangienne du matériau et  $I_1$  est le 1<sup>er</sup> invariant du tenseur des dilatations de Cauchy gauche défini par :

$$I_1 = tr(\underline{\underline{F}}' \underline{\underline{F}}) ; \text{ les symboles } tr \text{ et } t \text{ désignent respectivement la trace et la transposée d'un tenseur d'ordre deux.}$$

2.1. Calculer les composantes du 1<sup>er</sup> tenseur de Piola-Kirchhoff  $\pi_{ij} = \frac{\partial(\rho_0 \psi)}{\partial F_{ij}}$ .

2.2. La condition d'incompressibilité impose l'introduction d'une pression hydrostatique (ou multiplicateur de Lagrange)  $p$  dans la loi de comportement. Ainsi, le 1<sup>er</sup> tenseur de Piola-Kirchhoff  $\underline{\underline{P}}$  s'écrit :  $\underline{\underline{P}} = \underline{\underline{\pi}} - p(\underline{\underline{F}}^{-1})'$  ; en déduire l'expression de la loi de comportement en termes de tenseur des contraintes de Cauchy, c'est-à-dire  $J \underline{\underline{\sigma}} = \underline{\underline{P}} \underline{\underline{F}}'$  avec  $J = \det \underline{\underline{F}}$ .

3.1. En utilisant la réponse de 1.1., calculer la matrice associée à  $\underline{\underline{\sigma}}$  et en déduire la relation qui lie  $(\sigma_{11} - \sigma_{22})$  et  $\sigma_{12}$ .

3.1.1. Calculer  $(\sigma_{11} - \sigma_{22})$  pour  $\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = 1$  ; quel est le chargement correspondant ;

3.1.2. Calculer  $(\sigma_{11} - \sigma_{22})$  pour  $\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda$  quel est le chargement correspondant ;

3.1.3. Calculer  $(\sigma_{11} - \sigma_{22})$  pour  $\lambda_1 = \lambda$  et  $\lambda_2 = \lambda_3 = \lambda^{-1/2}$  quel est le chargement correspondant.

**Exercice 2 :** L'inégalité de Clausius - Duhem pour un milieu continu s'écrit :  $\underline{\underline{\sigma}} \cdot \underline{\underline{\varepsilon}} - \rho_0 \dot{\psi} - \rho_0 s \dot{T} - \frac{\bar{q} \text{ grad } T}{T} \geq 0$  où

$\psi = e - Ts$  : énergie massique libre d'Helmholtz ;  $e$  : énergie interne ;  $s$  : entropie massique ;  $T$  : la température absolue ;  $\bar{q}$  : vecteur courant de chaleur ;  $\underline{\underline{\varepsilon}}$  : tenseur des déformations en HPP ;  $\dot{X} = dX/dt$ . On suppose que  $\psi(T, \underline{\underline{\varepsilon}})$  dépend de deux variables

d'états la température, i.e.  $T$  et les déformations, i.e.  $\underline{\underline{\varepsilon}}$ .

1. Etablir les relations classiques suivantes :  $\underline{\underline{\sigma}} = \partial(\rho_0 \psi) / \partial \underline{\underline{\varepsilon}}$  et  $s = -\partial \psi / \partial T$ .

2. L'équation de conservation de l'énergie (1<sup>er</sup> principe) s'écrit :  $\rho_0 \dot{e} = \underline{\underline{\sigma}} \cdot \underline{\underline{\varepsilon}} + r - \text{div} \bar{q}$ , où  $r$  est le terme qui représente la densité volumique du taux de chaleur reçue par le milieu continu de la part des sources extérieures. Montrer que :

$$\rho_0 C \dot{T} = k \Delta T + T \frac{\partial \underline{\underline{\sigma}}}{\partial T} \cdot \underline{\underline{\varepsilon}} + r \text{ où } C = T \frac{\partial s}{\partial T} \text{ la chaleur spécifique et } k \text{ est la conductivité thermique du matériau}$$

qui est lié au flux de chaleur par la loi de Fourier :  $\bar{q} = -k \text{ grad } T$  (N.B.:  $\text{div}(\text{grad } f) = \Delta f$ ).

3. Considérons le cas particulier de la thermo-élasticité linéaire :  $\rho_0 \psi = (1/2)(4\mu_0 \varepsilon_{ij} \varepsilon_{ij} + \lambda_0 \varepsilon_{kk}^2) - (3\lambda_0 + 2\mu_0) \alpha \theta \varepsilon_{kk} - (\rho_0 C / 2T_0) \theta^2$  où  $\mu_0$  et  $\lambda_0$  sont les constantes de Lamé ;  $\theta = T - T_0$ ,  $T_0$  est la température de référence et  $\alpha$  le coefficient de dilatation isotherme. Calculer

$$\underline{\underline{\sigma}} = \partial(\rho_0 \psi) / \partial \underline{\underline{\varepsilon}} \text{ et } s = -\partial \psi / \partial T . \quad \text{- FIN -}$$

### A milling machine

A milling machine is an important piece of equipment, used in the manufacture of specially shaped items. It is often used alongside other similar machines, such as a lathe. Figure 1 shows, in simplified form, a side-view of knee-type horizontal milling machine.

Here are listed fourteen parts. Not all the parts are shown on the diagram.

Arbor

Arbor bearing

Column

Cutter

Guideway

Knee

Motor compartment

Overarm

Saddle

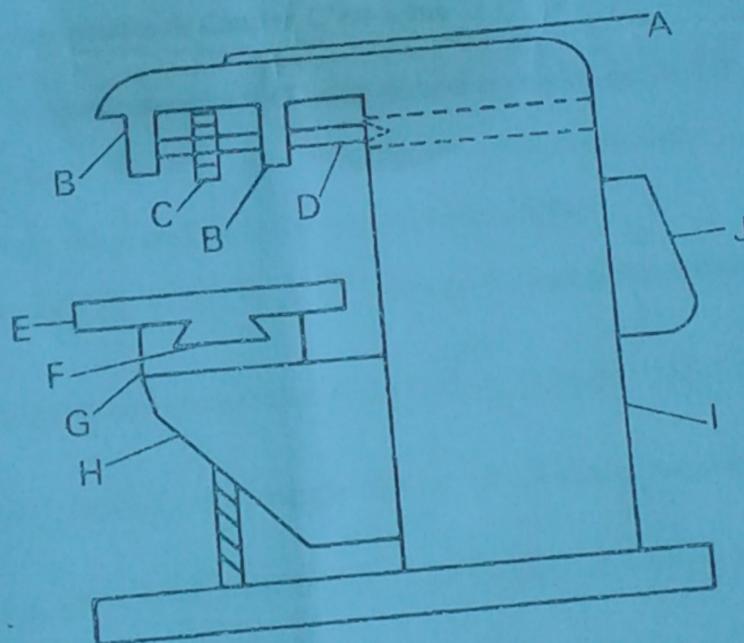
Spindle

Spindle motor

Workpiece

Worktable

Figure 1.  
Side view of a milling  
machine



- 5 pts → 1) Identify the ten parts which correspond to items A-J on Figure 1.  
5 pts → 2) Translate only the text into French.  
2 x 5 pts → 3) Write in about hundred words what will be your future doctorate project in both English and French.
- 20 pts