

## SDND106 – Patin frottant avec coefficients de frottement statique et dynamique

---

### Résumé :

Ce cas-test a pour but de valider la fonctionnalité de non linéarité de frottement par pénalisation, avec l'utilisation de deux coefficients de frottement, un statique (pour les phases d'adhérence) et un dynamique (pour les phases de glissement).

Le système étudié contient deux degrés de liberté. Son évolution contient une transition adhérence – glissement et une transition glissement – adhérence.  
La solution de référence est analytique.

# 1 Problème de référence

## 1.1 Géométrie

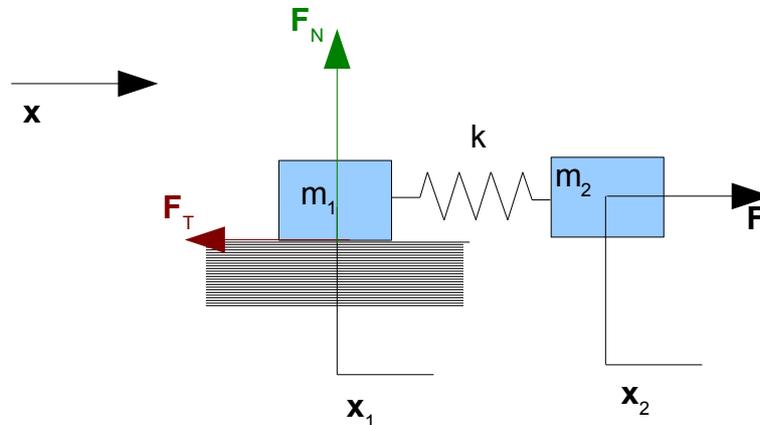


Figure 1.1-a : Schéma du cas-test.

## 1.2 Propriétés du matériau

Les deux masses sont identiques et valent  $m_1 = m_2 = m = 5 \text{ kg}$ . La raideur placée entre ces masses est de  $k = 10^4 \text{ N/m}$ .

## 1.3 Conditions aux limites et chargements

Les masses  $m_1$  et  $m_2$  se déplacent suivant  $\vec{x}$  uniquement.

Le module de la force normale  $F_N$  est constant égal à  $F_N = 10^4 \text{ N}$ .

La masse  $m_1$  est affectée d'une condition de contact – frottement. Les coefficients de frottement 5 sont :

- dans le cas statique :  $\mu_S = 0,3$ ,
- dans le cas dynamique :  $\mu_D = 0,2$ .

Dans cette modélisation, le système passe par trois phases :

- Une phase d'adhérence, pendant laquelle la force exercée sur la masse  $m_2$  est constante :  $F = 3 \cdot 10^3 \text{ N}$ .
- Une phase de glissement, débutant à  $t_1$ , lorsque la force tangentielle ne peut plus compenser la force de traction exercée par le ressort sur  $m_1$ . Au bout d'un temps arbitraire ( $t_2 = 0,2 \text{ s}$ ), la force imposée est mise à 0 et la cinétique du système tend alors vers 0.
- Une seconde phase d'adhérence, débutant à  $t_3$ , lorsque la vitesse de la masse  $m_1$  s'annule.

## 1.4 Conditions initiales

A l'instant  $t=0$ , les deux masses sont au repos (déplacement et une vitesse nuls).

## 2 Solution de référence

### 2.1 Méthode de calcul

La pulsation du système est notée  $\omega_0$  et est telle que  $\omega_0^2 = \frac{k}{m}$ .

#### Phase d'adhérence

A l'instant  $t=0$ , la masse  $m_1$  vérifie

$$x_1(t)=0$$

$$\dot{x}_1(t)=0$$

et la masse  $m_2$  vérifie

$$x_2(t)=0$$

$$\dot{x}_2(t)=0.$$

Le principe fondamental de la dynamique appliqué à la masse  $m_2$  permet d'écrire l'équation suivante

$$\ddot{x}_2 + \omega_0^2 x_2 = \frac{F}{m},$$

et sur la masse  $m_1$  l'équation suivante

$$F_T = -k x_2$$

La solution générale de  $x_2$  est de la forme :

$$x_2 = \tilde{A} \cos(\omega_0 t) + \tilde{B} \sin(\omega_0 t) + \frac{F}{(m\omega_0^2)}$$

où  $\tilde{A}$  et  $\tilde{B}$  sont des constantes.

En tenant compte des conditions initiales, le déplacement de la masse  $m_2$  s'écrit donc

$$x_2 = \frac{F}{k} [1 - \cos(\omega_0 t)].$$

Cette expression est valable jusqu'à ce que

$$\|F_T\| = \mu F_N$$

Autrement dit, jusqu'à l'instant  $t_1$  vérifiant l'expression suivante

$$F [1 - \cos(\omega_0 t_1)] = \mu_S F_N$$

La phase de glissement commence donc à  $t_1$  défini par

$$t_1 = \frac{1}{\omega_0} \arccos\left(1 - \mu_S \frac{F_N}{F}\right)$$

#### Phase de glissement

A l'instant  $t=t_1$ , la masse  $m_1$  vérifie

$$x_1(t_1)=0$$

$$\dot{x}_1(t_1)=0$$

Le principe fondamental de la dynamique appliqué à la masse  $m_1$  permet d'écrire l'équation

$$\ddot{x}_1 + \omega_0^2 x_1 = \frac{-\mu_D F_N}{m} + \omega_0^2 x_2,$$

et sur la masse  $m_2$  l'équation

$$\ddot{x}_2 + \omega_0^2 x_2 = \frac{F}{m} + \omega_0^2 x_1 .$$

En faisant le changement de variables

$$\begin{cases} X = x_1 + x_2 \\ Y = x_1 - x_2 \\ \Omega_0 = \sqrt{2} \omega_0 \end{cases}$$

le système précédent s'écrit

$$\begin{aligned} \ddot{X} &= \frac{F - \mu_D F_N}{m} \\ \ddot{Y} + \Omega_0^2 Y &= -\frac{F + \mu_D F_N}{m} \end{aligned}$$

Pour  $t \geq t_1$ , la solution générale de  $X$  est de la forme

$$X = \frac{(F - \mu_D F_N)}{2m} (t - t_1)^2 + \tilde{C} (t - t_1) + \tilde{D} .$$

et celle de  $Y$  est de la forme

$$Y = \tilde{E} \cos(\Omega_0(t - t_1)) + \tilde{F} \sin(\Omega_0(t - t_1)) - \frac{F + \mu_D F_N}{2k} .$$

En tenant compte des conditions initiales, les expressions des constantes  $\tilde{C}$ ,  $\tilde{D}$ ,  $\tilde{E}$  et  $\tilde{F}$  valent :

$$\begin{aligned} \tilde{C} &= \dot{x}_2(t_1) \\ \tilde{D} &= x_2(t_1) \\ \tilde{E} &= \frac{F + \mu_D F_N}{2k} - x_2(t_1) \\ \tilde{F} &= -\frac{\dot{x}_2(t_1)}{\Omega_0} \end{aligned}$$

Les déplacements  $x_1$  et  $x_2$  sont déduits des expressions précédentes.

**Phase de glissement avec un chargement  $F=0$  à partir de  $t_2$  (arbitraire mais supérieur à  $t_1$ ) jusqu'à l'instant  $t_3$  (instant de retour à la phase l'adhérence)**

Le principe fondamental de la dynamique présenté précédemment est toujours valable. Pour la masse  $m_1$ , l'équation vérifiée est la même :

$$\ddot{x}_1 + \omega_0^2 x_1 = \frac{-(\mu_D F_N)}{m} + \omega_0^2 x_2 ,$$

et pour la masse  $m_2$

$$\ddot{x}_2 + \omega_0^2 x_2 = \omega_0^2 x_1$$

Avec le même changement de variable que précédemment, le système s'écrit

$$\begin{aligned} \ddot{X} &= -\frac{\mu_D F_N}{m} \\ \ddot{Y} + \Omega_0^2 Y &= -\frac{\mu_D F_N}{m} \end{aligned}$$

Pour  $t > t_2$ , la solution générale de  $X$  est de la forme

$$X = -\frac{\mu_D F_N}{2m} (t-t_2)^2 + \tilde{G} (t-t_2) + \tilde{H}$$

La solution générale de  $Y$  est de la forme

$$Y = \tilde{I} \cos(\Omega_0(t-t_2)) + \tilde{J} \sin(\Omega_0(t-t_2)) - \frac{\mu_D F_N}{2k}$$

En tenant compte des conditions initiales, les expressions des constantes  $\tilde{G}$ ,  $\tilde{H}$ ,  $\tilde{I}$  et  $\tilde{J}$  valent :

$$\tilde{G} = \dot{x}_1(t_2) + \dot{x}_2(t_2)$$

$$\tilde{H} = x_1(t_2) + x_2(t_2)$$

$$\tilde{J} = \frac{\mu_D F_N}{2k} + x_1(t_2) - x_2(t_2)$$

$$\tilde{I} = \frac{\dot{x}_1(t_2) - \dot{x}_2(t_2)}{\Omega_0}$$

Les déplacements  $x_1$  et  $x_2$  sont déduits des expressions précédentes.

## 2.2 Grandeurs et résultats de référence

Les grandeurs testées sont la cinématique des masses  $m_1$  et  $m_2$  à différents instants dans les différentes phases de la modélisation. Sont également testés les instants de transition suivants :

- passage de la phase d'adhérence à la phase de glissement (instant  $t_1$  ) ;
- passage de la phase de glissement à la phase d'adhérence (instant  $t_3$  ).

## 2.3 Incertitudes sur la solution

Solution analytique exacte.

## 2.4 Références bibliographiques

[1] E. BOYERE : Modélisation des chocs et du frottement en analyse transitoire par recombinaison modale. Documentation de référence de Code\_Aster R5.06.03. Septembre 2009.

## 3 Modélisation A

---

### 3.1 Caractéristiques de la modélisation

Dans cette modélisation, la force exercée sur la masse  $m_2$  s'annule en  $t_2=0,2\text{ s}$ .

### 3.2 Caractéristiques du maillage

Le maillage contient 2 mailles discrètes à un nœud (une pour chaque masse) et 1 maille discrète pour le ressort.

### 3.3 Grandeurs testées et résultats

Type	Instant ( s )	Grandeur	Référence	Aster	Différence (%)
Analytique	0.02	$x_1$	0.	2.0621E-05	
Analytique	0.02	$x_2$	0.11221	0.11221	0
Analytique	0.15	$x_1$	1.35332	1.35329	-0.002
Analytique	0.15	$x_2$	1.80751	1.80751	0
Analytique	0.34	$\dot{x}_1$	0.	-3.3802E-5	
Analytique	0.34	$x_2$	3.96813	3.97012	0.05

Type	Grandeur (s)	Référence	Aster	% différence
Analytique	$t_1$	0.03512	0.03520	0.23
Analytique	$t_3$	0.31492	0.31500	0.03

### 3.4 Remarques

La différence en % n'est pas donnée pour les cas où la valeur de référence vaut 0, mais on observe que la différence absolue est de l'ordre de  $10^{-5}$ .

## 4 Synthèse des résultats

---

Ce cas-test montre que les transitions adhérence – glissement et glissement – adhérence sont bien captées. Il valide par ailleurs la capacité de l'opérateur DYNVIBRA à intégrer des problèmes en grands déplacements en translation.