

## SSNV218 – Calcul du paramètre énergétique $G_p$ en 3D

---

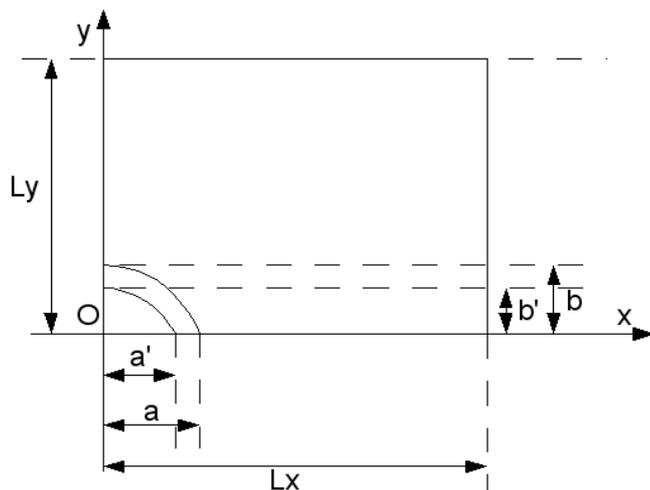
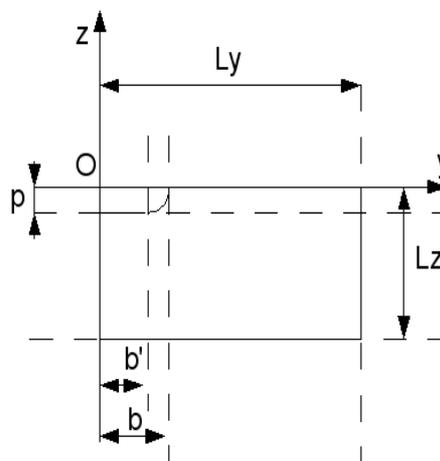
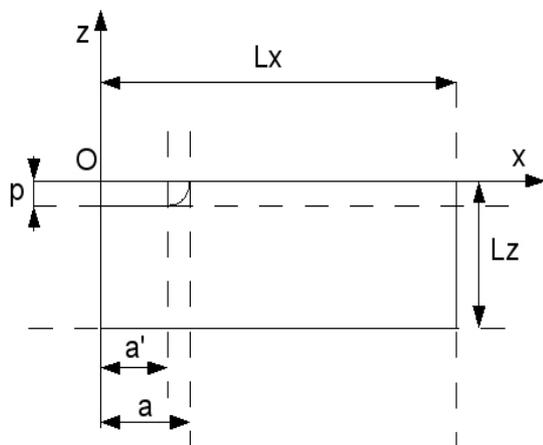
### Résumé

Ce test de mécanique statique non linéaire présente le calcul du paramètre  $G_p$  en 3D pour une structure de forme quart de bloc ellipse à l'aide de la macro de post-traitement `CALC_GP`. La structure est soumise à une traction en mode  $I$  à température constante.

Le calcul réalisé en amont est un calcul non-linéaire à écrouissage isotrope (`VMIS_ISOT_TRAC`) en grandes déformations.

## 1 Problème de référence

### 1.1 Géométrie



Mesures	Valeurs ( mm )
$Lx$	22.2
$Ly$	15
$Lz$	4
$a$	9
$a'$	8.94
$b$	6
$b'$	5.94
$p$	0.1

La structure considérée est un bloc avec une entaille de forme elliptique. Dans le cadre de cette modélisation et pour des raisons de symétrie, seul un quart du bloc est pris en compte.

## 1.2 Propriétés du matériau

Module d'Young : 223 194 MPa .

Coefficient de Poisson :  $\nu=0.3$  .

Courbe de traction (plasticité isotrope de Von Misès):

Déformation appliquée	Seuil de contrainte relevé [MPa]
0.00379042	846
0.00579042	849.2
0.01179042	840.9
0.01479042	842.4
0.01879042	849.7
0.02179042	855.9
0.02979042	894.2
0.04679042	951.2
0.07179042	1012.9
0.10379042	1067.1
0.13479042	1106.6
0.20379042	1165.7
0.30379042	1228.4
0.40379042	1275.3
0.50379042	1313
0.60379042	1344.8
0.70379042	1372.4
0.80379042	1396.8
0.90379042	1418.7
1.0037904	1438.7

Tableau 1.1

## 1.3 Conditions aux limites et chargements

La face située en  $x=0$  a un déplacement imposé suivant l'axe des  $x$  nul.

La face située en  $y=L_y$  a un déplacement imposé suivant l'axe des  $y$  nul.

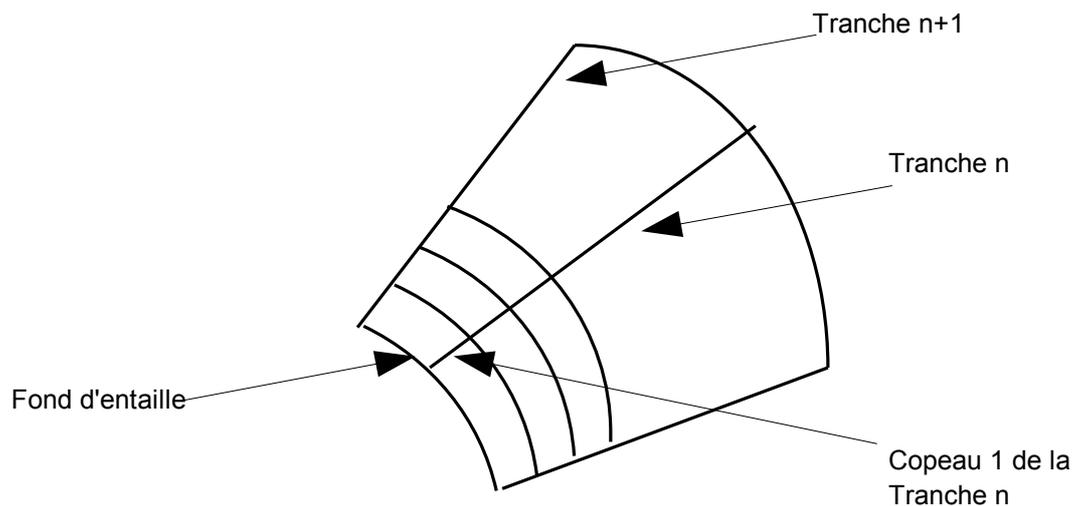
La face située en  $z=0$  a un déplacement imposé suivant l'axe des  $z$  nul.

Une force à croissance linéaire en temps est appliquée sur la face située à une altitude de  $L_z$  .  
Cette force vaut 2000N à l'instant INST= 20s .

## 2 Solution de référence

Ce cas test est un cas de non régression. La solution à laquelle on se compare ici est obtenue en utilisant une version de développement python de la commande, qui a permis de mettre au point l'approche  $G_p$ .

Le fond d'entaille est de forme elliptique. Celui-ci est décrit par des tranches. Chaque tranche est constituée de copeaux. Cette zone totale de copeaux correspond à la propagation virtuelle de l'entaille.



On détermine dans chaque copeau et à chaque instant l'évolution de la quantité  $G_p(\Delta S)$  définie par :

$$G_p(\Delta S) = 2[W_{elas}(\Delta S)] / \Delta S$$

où  $W_{elas}(\Delta S)$  est l'énergie élastique calculée sur la zone cumulée de copeau selon une tranche.

## 3 Modélisation A

---

### 3.1 Caractéristiques de la modélisation

La fissure est modélisée par une entaille de rayon 100 microns. La zone  $Z_e$  de 2 mm de longueur est divisée en zones de 20 microns d'épaisseur (appelés aussi « copeaux »). La modélisation choisie est 3D.

### 3.2 Caractéristiques du maillage

Nombre de noeuds : 7598

Nombre de mailles et types : 2 POI1, 231 SEG3, 185 TRIA6, 532 QUAD8, 1368 PENTA15, 704 HEXA20

### 3.3 Grandeurs testées et résultats

On teste les valeurs de  $G_p$  déterminées par la macro CALC\_GP.

#### 3.3.1 Valeurs testées de $G_p$

Instant	Tranche	Copeau	$G_p$	Tolérance (%)
1.0	1	1	0.438815	2.0E-03
1.0	1	2	0.780974	2.0E-03
1.0	4	1	0.445910	2.0E-03
1.0	4	2	0.495423	2.0E-03
3.0	1	1	0.678008	2.0E-03
3.0	1	2	0.732731	2.0E-03
3.0	4	1	0.729344	2.0E-03
3.0	4	2	0.816681	2.0E-03

Tableau 3.1

Dans tous les cas, l'écart entre les valeurs calculées par les deux versions de CALC\_GP est minimal, ce qui les valide mutuellement.

## 4 Synthèse des résultats

---

Pour l'ensemble des données testées, l'écart est inférieur à 2E-04 % .