

FDLV102 - Masse ajoutée calculée sur un modèle généralisé

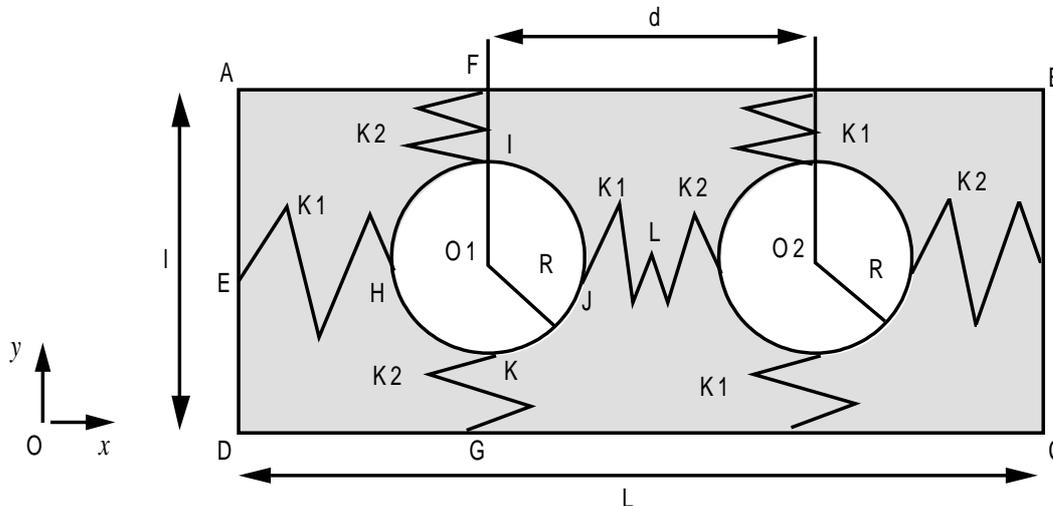
Résumé :

Ce test appartient au domaine de l'interaction fluide/structure, dans son aspect couplage inertiel : il s'agit de calculer une matrice de masse ajoutée, à partir d'un modèle généralisé issu d'un calcul par sous-structuration dynamique. On effectue une analyse modale sur le système couplé fluide/structure à partir d'un calcul par sous-structuration, et l'on compare le résultat avec un calcul modal en fluide direct. On teste ainsi, pour un problème fluide bidimensionnel, la possibilité de calculer les termes d'auto-masse ajoutée et de masse ajoutée de couplage entre sous-structures déduites entre elles par rotation et translation (ces sous-structures "déduites" n'étant pas maillées).

On a actuellement une seule modélisation, qui consiste à affecter au maillage fluide des éléments thermiques plans.

1 Problème de référence

1.1 Géométrie



Rangée de cylindres à section circulaire reliés par des ressorts à un massif fixe :

longueur :	$L = l_x = 2.0 \text{ m}$
largeur	$l = l_y = 1.0 \text{ m}$
rayon des cylindres :	$R = 0.25 \text{ m}$
distance entre centres des tubes :	$d = 1.0 \text{ m}$

Coordonnées des points (en m) :

	O1	O2	A	B	C	D		
x	0.	1.00	-0.50	1.50	1.50	-0.50		
y	0.	0.	0.50	0.50	-0.50	-0.50		
	E	F	G	H	I	J	K	L
x	-0.50	0.	0.	-0.25	0.	0.25	0.	0.50
y	0.	0.50	-0.50	0.	0.25	0.	-0.25	0.

1.2 Propriétés des matériaux

Fluide : Eau

$$\rho_0 = 1000.0 \text{ Kg.m}^{-3}$$

Solide : Acier

$$\rho_s = 7800.0 \text{ Kg.m}^{-3} \quad E = 2.E11 \text{ Pa} \quad \nu = 0.3$$

Ressorts reliant le cylindre (sous-structure n°1 maillée) au massif :

Element discret du type $K_T_D_L$:

$$K_1 = (1.E7 \ 1.1.E7) \text{ N/m}$$

$$K_2 = (1.1.E8 \ 1.E8) \text{ N/m}$$

1.3 Conditions aux limites et chargement

Sans objet pour le calcul de masse ajoutée.

1.4 Conditions initiales

Sans objet pour le calcul de masse ajoutée.

2 Solution de référence

2.1 Méthode de calcul utilisée pour la solution de référence

Calcul modal direct (sans sous-structuration dynamique)

Calcul des modes propres en air :

On calcule avec l'option 'BANDE' de l'opérateur CALC_MODES les 4 premières fréquences propres du système en air (système masse-ressort) :

mode 1 : vibration des deux cylindres en phase selon O_x
mode 2 : vibration du cylindre n°2 selon O_y (à droite)
mode 3 : vibration des deux cylindres en opposition de phase selon O_x
mode 4 : vibration du cylindre n°1 selon O_y (à gauche)

Ces modes peuvent être déterminés analytiquement [bib1].

Le calcul Code_Aster fournit pour les fréquences propres en air :

mode 1 : $f_1 = 17.3555 \text{ Hz}$ mode 2 : $f_2 = 18.2034 \text{ Hz}$
mode 3 : $f_3 = 42.6760 \text{ Hz}$ mode 4 : $f_4 = 57.5418 \text{ Hz}$

Calcul de la matrice de masse ajoutée sur base modale :

Sur cette base modale, on calcule la matrice de masse ajoutée d'ordre 4 avec l'opérateur CALC_MATR_AJOU [U4.55.10] option 'MASS_AJOU' mot-clé MODE_MECA (termes de la triangulaire inférieurs) :

$m_{11} = 300.67 \text{ kg/m}$ $m_{12} = 0.001 \text{ kg/m}$
 $m_{13} = 269.98 \text{ kg/m}$ $m_{14} = 0.009 \text{ kg/m}$
 $m_{22} = 269.98 \text{ kg/m}$ $m_{23} = 0.009 \text{ kg/m}$
 $m_{24} = 31.05 \text{ kg/m}$ $m_{33} = 301.71 \text{ kg/m}$
 $m_{34} = -0.011 \text{ kg/m}$ $m_{44} = 269.86 \text{ kg/m}$

Ajout de cette matrice à la matrice de masse généralisée :

On ajoute la matrice ainsi déterminée à la matrice de masse généralisée (opérateur COMB_MATR_ASSE [U4.53.01]) puis on calcule les fréquences propres de la structure immergée avec l'opérateur CALC_MODES option 'PLUS_PETITE' [U4.52.02].

Le calcul trouve les fréquences propres suivantes :

mode 1 : $f'_1 = 15.8782 \text{ Hz}$ mode 2 : $f'_2 = 16.7811 \text{ Hz}$
mode 3 : $f'_3 = 39.0389 \text{ Hz}$ mode 4 : $f'_4 = 53.0488 \text{ Hz}$

2.2 Résultats de référence

Fréquences propres déterminées par Code_Aster dans un calcul direct.

2.3 Références bibliographiques

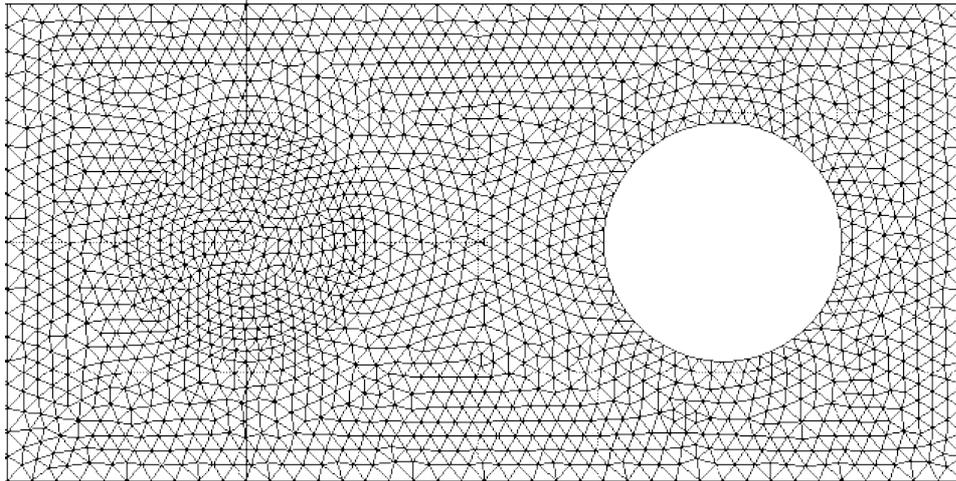
1.R. J GIBERT - Vibrations des Structures . Interactions avec des fluides. Eyrolles (1988).

3 Modélisation A

3.1 Caractéristiques de la modélisation

Formulation thermique plane pour le fluide (TRIA3 et SEG2)

Formulation déformation plane et discrète pour le solide (TRIA3 et SEG2)



Découpage = 40 mailles TRIA3 selon l'axe des x
20 mailles TRIA3 selon l'axe des y
120 mailles SEG2 sur le contour des deux cylindres
4 mailles SEG2 sur le contour des deux cylindres représentant les mailles des ressorts

Conditions aux limites :
DDL_IMPO: (GROUP_NO: PBLOC1 DX: 0. DY: 0. DZ: 0.)
DDL_IMPO: (GROUP_NO: PBLOC2 DX: 0. DY: 0. DZ: 0.)
DDL_IMPO: (GROUP_NO: PBLOC3 DX: 0. DY: 0. DZ: 0.)
DDL_IMPO: (GROUP_NO: PBLOC4 DX: 0. DY: 0. DZ: 0.)

Nom des nœuds : $E = PBLOC1$ $L = PBLOC2$
 $F = PBLOC3$ $G = PBLOC4$

3.2 Caractéristiques du maillage

Nombre de nœuds : 1 881
Nombre de mailles et types : 3 580 TRIA3, 124 SEG2

3.3 Valeurs testées

Identification	Référence calcul direct	Aster calcul avec sous-structuration	% différence
Ordre du mode propre i : 1	15.8782	15.8782	+0.0000
Ordre du mode propre i : 2	16.7811	16.7815	+0.00002
Ordre du mode propre i : 3	39.0389	39.0289	-0.0002
Ordre du mode propre i : 4	53.0488	53.0586	-0.0002

3.4 Remarques

Calculs de modes effectués par :

```
CALC_MODES  
OPTION='BANDE',  
CALC_FREQ=_F(FREQ=(2.,70.))
```

4 Rappel

Déroulement du calcul de masse ajoutée par synthèse modale

Calcul des modes propres de la sous-structure 1 (cylindre de gauche maillé) avec interfaces bloquées par `CALC_MODES`

Définition de deux interfaces dynamiques type CRAIG-BAMPTON (déplacement unitaire imposé) :

'EST' : correspond au point $PBLOC2=L$

'SUD' : correspond au point $PBLOC4=G$

Définitions de 2 bases modales associées à ces interfaces : opérateur `DEFI_INTERF_DYNA` [U4.55.03] :

BAMO1 : deux modes dynamiques et un mode contraint : déplacement unitaire sur $PBLOC2=L$

BAMO2 : deux modes dynamiques et un mode contraint : déplacement unitaire sur $PBLOC4=G$

Définitions de 2 macro-éléments associés à ces bases modales : opérateur `MACR_ELEM_DYNA` [U4.55.05]

Définition du modèle généralisé : opérateur `DEFI_MODELE_GENE` [U4.55.06] :

Sous_structure_1 : *CYLINDRO* : correspond au cylindre de gauche (maillé)

Sous_structure_2 : *CYLINDRI* : correspond au cylindre de droite (non maillé)

Cette deuxième sous-structure est déduite de la première par rotation de -90° .

`ANGL_NAUT` : (-90., 0., 0.)

Liaison : *EST* et *SUD*

Cette définition des deux sous-structures permet à `DEFI_MODELE_GENE` de calculer la translation entre les deux sous-structures.

Création d'un profil ligne de ciel plein à partir du modèle généralisé défini : opérateur `NUME_DDL_GENE` [U4.55.07]

Assemblage des matrices de raideur et de masse généralisées : opérateur `ASSE_MATR_GENE` [U4.55.08]

Calcul de la matrice de masse ajoutée à partir du Modèle Généralisé défini :

Les bases modales attachées à chacune des deux sous-structures définissent des champs aux nœuds de déplacement à l'emplacement de la 1ère sous-structure dans le maillage. L'opérateur `CALC_MATR_AJOU` [U4.55.10] transporte le champ aux nœuds correspondant à la base modale de la deuxième sous-structure via la translation et la rotation définies plus haut pour l'affecter à l'emplacement de la deuxième sous-structure dans le maillage. Le calcul de la masse ajoutée s'effectue donc suite à ce déplacement de champ aux nœuds : on peut ainsi calculer la masse ajoutée sur la 1ère sous-structure, la masse ajoutée sur la seconde sous-structure ainsi que le terme de couplage entre les deux sous-structures, compte tenu de l'environnement fluide de chacune des sous-structures.

Sommation de la matrice de masse assemblée généralisée à la matrice de masse ajoutée : `COMB_MATR_ASSE` [U4.53.01]

Calcul des modes propres de la structure globale immergée : `CALC_MODES` [U4.52.02].