

Comportements non linéaires

1 But

Ce document décrit les comportements non linéaires de *Code_Aster*, introduits par l'intermédiaire du mot-clé `COMPORTEMENT` dans les opérateurs de calcul non linéaire :

`STAT_NON_LINE`, `DYNA_NON_LINE`, `SIMU_POINT_MAT`, etc...

Pour chaque comportement sont précisés les domaines d'application, les mots-clés définissant les paramètres matériau, le contenu des variables internes et les modélisations supportées.

Table des Matières

1 But.....	1
2 Syntaxe.....	7
3 Conventions de notation.....	8
3.1 Nomenclature des modélisations.....	8
3.2 Variables internes.....	8
4 Mot clé COMPORTEMENT.....	10
4.1 Modélisation des contraintes planes par la méthode de Borst.....	10
4.2 Modélisation locale et non locale.....	10
4.3 Opérande RELATION.....	11
4.3.1 Modèles élastiques.....	11
4.3.1.1 'ELAS'.....	11
4.3.1.2 'ELAS_HYPER'.....	11
4.3.1.3 'ELAS_VMIS_LINE'.....	12
4.3.1.4 'ELAS_VMIS_TRAC'.....	12
4.3.1.5 'ELAS_VMIS_PUIS'.....	12
4.3.1.6 'ELAS_POUTRE_GR'.....	12
4.3.1.7 'CABLE'.....	12
4.3.1.8 'ELAS_MEMBRANE_SV'.....	12
4.3.1.9 'ELAS_MEMBRANE_NH'.....	13
4.3.2 Modèles élasto-plastiques.....	13
4.3.2.1 'VMIS_ISOT_TRAC'.....	13
4.3.2.2 'VMIS_ISOT_PUIS'.....	13
4.3.2.3 'VMIS_ISOT_LINE'.....	13
4.3.2.4 'VMIS_JOHN_COOK'.....	14
4.3.2.5 'VMIS_CINE_LINE'.....	14
4.3.2.6 'VMIS_ECMI_TRAC'.....	14
4.3.2.7 'VMIS_ECMI_LINE'.....	15
4.3.2.8 'VMIS_CIN1_CHAB'.....	15
4.3.2.9 'VMIS_CIN2_CHAB'.....	15
4.3.2.10 'VMIS_CIN2_MEMO'.....	15
4.3.2.11 'VMIS_CIN2_NRAD'.....	16
4.3.2.12 'VMIS_MEMO_NRAD'.....	16
4.3.2.13 'DIS_CHOC'.....	16
4.3.2.14 'DIS_ECRO_TRAC'.....	17
4.3.2.15 'ARME'.....	17
4.3.2.16 'ASSE_CORN'.....	18
4.3.2.17 'DIS_GOUJ2E_PLAS'.....	18
4.3.2.18 'DIS_GOUJ2E_ELAS'.....	18

4.3.2.19 'VMIS_ASYM_LINE'	18
4.3.2.20 'DIS_ECRO_CINE'	19
4.3.2.21 'DIS_BILI_ELAS'	19
4.3.2.22 'VMIS_CINE_GC'	19
4.3.3 Modèles élasto-viscoplastiques	20
4.3.3.1 'VISC_ISOT_LINE'	20
4.3.3.2 'VISC_ISOT_TRAC'	20
4.3.3.3 'LEMAITRE'	20
4.3.3.4 'NORTON'	21
4.3.3.5 'DIS_VISC'	21
4.3.3.6 'VISC_CIN1_CHAB'	21
4.3.3.7 'VISC_CIN2_CHAB'	22
4.3.3.8 'VISC_CIN2_MEMO'	22
4.3.3.9 'VISC_CIN2_NRAD'	22
4.3.3.10 'VISC_MEMO_NRAD'	23
4.3.3.11 'VISCOCHAB'	23
4.3.3.12 'NORTON_HOFF'	23
4.3.3.13 'VISC_TAHERI'	24
4.3.3.14 'MONOCRISTAL'	24
4.3.3.15 'POLYCRISTAL'	25
4.3.4 Comportements spécifiques aux crayons combustibles et métaux sous irradiation	26
4.3.4.1 'VISC_IRRA_LOG'	26
4.3.4.2 'GRAN_IRRA_LOG'	26
4.3.4.3 'LEMAITRE_IRRA'	26
4.3.4.4 'LEMA_SEUIL'	26
4.3.4.5 'IRRAD3M'	27
4.3.4.6 'DIS_GRICRA'	27
4.3.5 Modèles mécaniques avec effets des transformations métallurgiques	28
4.3.5.1 Lois en kit de type META_* sauf META_LEMA_ANI	28
4.3.5.2 Loi META_LEMA_ANI	30
4.3.5.3 Loi MetaAcierEPIL_PT	30
4.3.6 Modèles locaux et non locaux d'endommagement	31
4.3.6.1 'ENDO_FRAGILE'	31
4.3.6.2 'ROUSSELIER', 'ROUSS_PR', 'ROUSS_VISC'	31
4.3.6.3 'HAYHURST'	33
4.3.6.4 'VENDOCHAB'	33
4.3.6.5 'VISC_ENDO_LEMA'	33
4.3.6.6 'CZM_EXP_REG'	33
4.3.6.7 'CZM_LIN_REG'	34

4.3.6.8 'CZM_EXP'.....	34
4.3.6.9 'CZM_OUV_MIX'.....	34
4.3.6.10 'CZM_EXP_MIX'.....	35
4.3.6.11 'CZM_EXP_MIX'.....	35
4.3.6.12 'CZM_TAC_MIX'.....	36
4.3.6.13 'CZM_TRA_MIX'.....	36
4.3.6.14 'CZM_FAT_MIX'.....	37
4.3.6.15 'CZM_LAB_MIX'.....	37
4.3.6.16 'RUPT_FRAG'.....	37
4.3.6.17 'RANKINE'.....	38
4.3.6.18 'JOINT_MECA_RUPT'.....	38
4.3.6.19 'JOINT_MECA_FROT'.....	38
4.3.6.20 'ENDO_HETEROGENE'.....	38
4.3.7 Comportements spécifiques à la modélisation du béton et du béton armé.....	39
4.3.7.1 'ENDO_ISOT_BETON'.....	39
4.3.7.2 'ENDO_FISS_EXP'.....	39
4.3.7.3 'ENDO_SCALAIRE'.....	40
4.3.7.4 'ENDO_CARRE'.....	40
4.3.7.5 'ENDO_ORTH_BETON'.....	40
4.3.7.6 'MAZARS'.....	41
4.3.7.7 'MAZARS_GC'.....	41
4.3.7.8 'ENDO_PORO_BETON'.....	42
4.3.7.9 'BETON_DOUBLE_DP'.....	42
4.3.7.10 'GRILLE_ISOT_LINE'.....	42
4.3.7.11 'GRILLE_CINE_LINE'.....	42
4.3.7.12 'GRILLE_PINTO_MEN'.....	43
4.3.7.13 'PINTO_MENEGOTTO'.....	43
4.3.7.14 'GLRC_DAMAGE'.....	43
4.3.7.15 'GLRC_DM'.....	43
4.3.7.16 'DHRC'.....	44
4.3.7.17 'CORR_ACIER'.....	44
4.3.7.18 'BETON_REGLE_PR'.....	45
4.3.7.19 'JOINT_BA'.....	45
4.3.7.20 'BETON_GRANGER'.....	45
4.3.7.21 'BETON_GRANGER_V'.....	46
4.3.7.22 'BETON_UMLV'.....	46
4.3.7.23 'BETON_RAG'.....	46
4.3.7.24 'BETON_BURGER'.....	46
4.3.7.25 'FLUA_PORO_BETON'.....	46

4.3.7.26 'RGI_BETON'.....	47
4.3.8 Comportements mécaniques pour les géo-matériaux.....	47
4.3.8.1 'ELAS_GONF'.....	47
4.3.8.2 'MOHR_COULOMB'.....	47
4.3.8.3 'CJS'.....	48
4.3.8.4 'LAIGLE'.....	48
4.3.8.5 'LETK'.....	48
4.3.8.6 'HOEK_BROWN'.....	49
4.3.8.7 'HOEK_BROWN_EFF'.....	49
4.3.8.8 'HOEK_BROWN_TOT'.....	49
4.3.8.9 'CAM_CLAY'.....	49
4.3.8.10 'BARCELONE'.....	50
4.3.8.11 'DRUCK_PRAGER'.....	50
4.3.8.12 'DRUCK_PRAG_N_A'.....	50
4.3.8.13 'VISC_DRUC_PRAG'.....	50
4.3.8.14 'HUJEUX'.....	51
4.3.8.15 'JOINT_BANDIS'.....	51
4.3.8.16 'LKR'.....	51
4.3.8.17 'Iwan'.....	52
4.3.9 Comportements intégrés par un logiciel externe.....	52
4.3.9.1 'UMAT'.....	52
4.3.9.2 'MFRONT'.....	53
4.3.10 Comportement pour les poutres multifibres.....	53
4.3.10.1 ' MULTIFIBRE '.....	53
4.4 Opérande RELATION_KIT sous COMPORTEMENT.....	54
4.4.1 KIT associé au comportement métallurgique.....	54
4.4.2 KIT associé au comportement du béton : 'KIT_DDI'.....	54
4.4.3 KIT associé au comportement des milieux poreux (modélisations thermo-hydro- mécanique).....	55
4.4.3.1 Mot-clé RELATION.....	55
4.4.3.2 Mot-clé RELATION_KIT.....	56
4.4.3.3 Comportements mécaniques du squelette (s'il y a modélisation mécanique M).....	57
4.4.3.4 Comportements des liquides / gaz.....	57
4.4.3.5 La loi hydraulique.....	58
4.4.3.6 Les combinaisons possibles.....	59
4.4.4 KIT associé à la modélisation des câbles frottants : KIT_CG.....	61
4.5 Opérande DEFORMATION.....	61
4.5.1 DEFORMATION : 'PETIT'.....	61
4.5.2 DEFORMATION : 'GROT_GDEP'.....	62

4.5.3 DEFORMATION : 'PETIT_REAC'.....	62
4.5.4 DEFORMATION : 'SIMO_MIEHE'.....	63
4.5.5 DEFORMATION : 'GDEF_LOG'.....	63
4.6 Opérandes TOUT/GROUP_MA/MAILLE.....	64
4.7 Opérandes RESI_CPLAN_REL, RESI_CPLAN_MAXI, ITER_CPLAN_MAXI.....	64
4.8 Opérande PARM_THETA.....	65
4.9 Opérande PARM_ALPHA.....	65
4.10 Opérandes RESI_INTE_REL/RESI_INTE_MAXI, ITER_INTE_MAXI.....	65
4.11 Opérande RESI_RADI_REL.....	65
4.12 Opérande ITER_INTE_PAS, ALGO_INTE.....	66
4.13 Opérande TYPE_MATR_TANG.....	66
4.14 Opérande POST_ITER.....	67
4.15 Opérande POST_INCR.....	67
5 Liste des variables internes.....	68

2 Syntaxe

```
♦ | COMPORTEMENT = _F (
♦ RELATION = / 'ELAS', [DEFAULT]
/ relations incrémentales décrites dans ce document
♦ RELATION_KIT= / relations kit décrites dans ce document
♦ DEFORMATION = / 'PETIT', [DEFAULT]
/ 'PETIT_REAC',
/ 'SIMO_MIEHE',
/ 'GROT_GDEP',
/ 'GDEF_LOG'

♦ / TOUT = 'OUI', [DEFAULT]
/ | GROUP_MA= lgrma, [l_gr_maille]
| MAILLE = lma, [l_maille]

♦ ITER_CPLAN_MAXI = / 1 [DEFAULT]
/ iter_cplan_maxi
♦ / RESI_CPLAN_RELA = / 1.E-6, [DEFAULT]
/ resi_cplan_rela
/ RESI_CPLAN_MAXI = resi_cplan_maxi

♦ PARM_THETA = / 1. , [DEFAULT]
/ theta, [R]
♦ PARM_ALPHA = / 1. , [DEFAULT]
/ alpha, [R]
♦ RESI_INTE_RELA = / 1.E-6, [DEFAULT]
/ resint, [R]
♦ RESI_INTE_MAXI = / 1.E-8, [DEFAULT]
/ resintmax, [R]
♦ ITER_INTE_MAXI = / 10, [DEFAULT]
/ iteint, [I]
♦ ITER_INTE_PAS = / 0, [DEFAULT]
/ itepas, [I]
♦ ALGO_INTE = / 'ANALYTIQUE', [DEFAULT]
/ 'SECANTE',
/ 'DEKKER',
/ 'NEWTON_1D',
/ 'BRENT',
/ 'NEWTON', / 'NEWTON_RELI', / 'NEWTON_PERT',
/ 'RUNGE_KUTTA',
/ 'SPECIFIQUE'
/ 'SANS_OBJET'

♦ TYPE_MATR_TANG= / 'PERTURBATION',
/ 'VERIFICATION',
♦ VALE_PERT_RELA = / 1.E-5, [DEFAULT]
/ perturb, [R]
),
```

3 Conventions de notation

3.1 Nomenclature des modélisations

Pour ne pas surcharger ce document, des regroupements des différentes modélisations sont proposés ici. Nous appellerons par la suite :

Modélisation 3D	= les modélisations 3D, 3D_SI
Modélisation INCO_UPG	= les modélisations 3D_INCO_UPG, AXIS_INCO_UPG et D_PLAN_INCO_UPG
Modélisation INCO_UP	= les modélisations 3D_INCO_UP, AXIS_INCO_UP, D_PLAN_INCO_UP
Modélisation D_PLAN	= les modélisations D_PLAN et D_PLAN_SI
Modélisation AXIS	= les modélisations AXIS et AXIS_SI
Modélisation 2D	= les modélisations D_PLAN, D_PLAN_SI, AXIS, AXIS_SI
Modélisation C_PLAN	= les modélisations C_PLAN et C_PLAN_SI
Modélisation COQUE	= les modélisations COQUE_3D et DKT
Modélisation TUYAU	= les modélisations TUYAU_3M et TUYAU_6M
Modélisation COQUE1D	= les modélisations COQUE_AXIS
Modélisation CONT_PLAN	= les modélisations C_PLAN et COQUE et TUYAU et COQUE1D
Modélisation 3D_DIS	= les modélisations DIS_T et DIS_TR
Modélisation 2D_DIS	= les modélisations 2D_DIS_T et 2D_DIS_TR
Modélisation DISCRET	= les modélisations 3D_DIS et 2D_DIS
Modélisation POU	= les modélisations POU_D_E, POU_D_T, POU_D_TG
Modélisation GRILLE	= les modélisations GRILLE et GRILLE_MEMBRANE
Modélisation PMF	= les modélisations POU_D_EM et POU_D_TGM
Modélisation BARRE	= les modélisations BARRE et 2D_BARRE
Modélisation CONT_1D	= les modélisations BARRE et GRILLE
Modélisation CONT_1D (PMF)	= les modélisations CONT_1D pour les PMF (intégration directe).
Modélisation THM	= les modélisations thermo_hydro_mécaniques
Modélisation GRAD_EPSI	= les modélisations 3D_GRAD_EPSI, D_PLAN_GRAD_EPSI et C_PLAN_GRAD_EPSI
Modélisation GRAD_VARI	= les modélisations 3D_GRAD_VARI, D_PLAN_GRAD_VARI, et AXIS_GRAD_VARI
Modélisation JOINT	= PLAN_JOINT, AXIS_JOINT

3.2 Variables internes

Les variables internes sont décrites succinctement dans ce document pour chaque comportement. Le détail de leur signification est fourni dans les documents de référence spécifiques de ces comportements. Le nom des variables internes est toutefois visible dans le fichier «messages» à l'exécution de STAT_NON_LINE / DYNA_NON_LINE.

Sélectionner le bon numéro de variable interne (V1, V2, V3, etc) est peu pratique à l'usage et devient très difficile lorsque l'on mélange plusieurs comportements. C'est pour cela que certaines commandes permettent d'utiliser leur version nommée à l'aide du mot-clef NOM_VARI : CALC_CHAMP, CREA_TABLE, IMPR_RESU, POST_CHAMP, POST_ELEM, RECU_FONCTION et TEST_RESU.

De plus, lors de l'impression d'un résultat au format MED (IMPR_RESU), un champ nommé (VARI_ELGA_NOMME) est également produit et permet d'afficher aisément ces variables internes.

En fin de ce document (voir page 68), on trouvera la liste exhaustive de toutes les variables internes, leur nom, une description courte et quel(s) comportement(s) les utilisent.

Remarques :

- en particulier, la variable interne nommée « indicateur de plasticité » indique qu'il y a eu de la plasticité créée au cours du pas de calcul et au point de Gauss courant et non pas au cours de tout le transitoire.

- Les lois de comportement (mot-clef `RELATION`) ne sont pas les seuls paramètres qui créent des variables internes. Le choix de la déformation (mot-clef `DEFORMATION='SIMO_MIEHE'` par exemple), mais aussi le mot-clef `POST_ITER` et l'utilisation de l'algorithme de De Borst utilisent aussi des variables internes.
- L'utilisation de logiciels externes (UMAT et MFront) pour programmer des lois de comportement ne permet pas d'utiliser le nommage des variables internes. Néanmoins, pour les lois de comportement MFront officiellement intégrées dans code_aster, ce nommage est utilisable.
- Les lois de comportement de type polycristallines ne nomment pas non plus leurs variables internes.
- Les lois de comportement de type métallurgiques (`META_*`) ont un système de nommage spécifique, expliqué en annexe.

4 Mot clé COMPORTEMENT

Ce mot clé facteur permet de définir les relations de comportement.

La plupart des lois de comportement (en particulier en plasticité) s'écrivent de façon incrémentale, car l'histoire du matériau influe sur son comportement ; si ce n'est pas le cas on a affaire à des comportements élastiques, linéaires ou non. On peut avoir dans le même calcul certaines parties de la structure obéissant à des comportements incrémentaux, et d'autres parties obéissant à divers comportements élastiques.

C'est le comportement qui détermine (par l'intermédiaire de son catalogue) le type d'intégration utilisé. Par exemple, les comportements `CABLE`, `ELAS_HYPER`, `ELAS_POUTRE_GR`, `ELAS_VMIS_LINE`, `ELAS_VMIS_TRAC`, `ELAS_VMIS_PUIS` sont intégrés de façon élastique (non linéaire) et non pas incrémentale. En ce qui concerne le comportement `ELAS`, les deux types d'intégration sont possibles

Pour la signification précise de ces différentes relations on se reportera aux différentes documentations de Référence ainsi qu'à la documentation de `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01].

4.1 Modélisation des contraintes planes par la méthode de Borst

Certains modèles de comportements n'ont pas été développés en contraintes planes. Dans ce cas, on utilise automatiquement l'algorithme de De Borst [R5.03.03] qui permet une prise en compte de l'hypothèse des contraintes planes au niveau de l'algorithme d'équilibre (contrairement aux modèles de comportement développés explicitement en contraintes planes, qui prennent cette hypothèse au niveau de l'intégration des lois de comportement). On peut donc également affecter une loi non linéaire quelconque aux éléments de structure `DKT`, `COQUE_3D` et `TUYAU`). *Là encore, il est nécessaire d'utiliser uniquement la matrice tangente.*

De même, pour les cas utilisant un état de contraintes mono-dimensionnel (`POU_D_EM`, `POU_D_TGM`, `GRILLE`, `GRILLE_MEMBRANE`, `BARRE`), pour pouvoir utiliser les comportements qui n'ont pas été développés spécifiquement en 1D, on utilise automatiquement une méthode similaire à celle de De Borst pour intégrer en 1D les comportements disponibles en 3D [R5.03.09].

La méthode de De Borst n'est disponible ni pour les comportements métallurgiques ni avec `DEFORMATION = 'SIMO_MIEHE'`.

Lorsqu'on utilise MFront, le mode De Borst est déclenché automatiquement si la loi n'a pas été écrite en contraintes planes. Si MFront est utilisé en mode « prototype » (mot-clef `RELATION='MFRONT'`), c'est à l'utilisateur de choisir le mode de fonctionnement (natif contraintes planes dans MFront ou par algorithme de De Borst).

4.2 Modélisation locale et non locale

Dans le cas de comportements adoucissants, la réponse d'un modèle de comportement local avec endommagement est dépendante du maillage. Pour s'affranchir de cette difficulté, certains modèles peuvent être utilisés en non local. Tout modèle écrit en non local entraîne l'introduction d'une caractéristique du matériau supplémentaire, la longueur caractéristique. Pour certains modèles, elle est définie sous le mot clé facteur `NON_LOCAL` de l'opérateur `DEFI_MATERIAU`.

La réponse d'une modélisation non locale est davantage indépendante du maillage. Il existe quatre types de lois en non local, activables dans `AFFE_MODELE` par le mot clé `MODELISATION` :

- '`3D_GRAD_EPSI`', '`D_PLAN_GRAD_EPSI`' ou '`C_PLAN_GRAD_EPSI`'. Il s'agit de lois non locales régularisées sur la déformation. On définit un champ de déformation régularisée, liée à la déformation locale classique par un opérateur régularisant qui a pour objectif de limiter les concentrations de déformations (confer [R5.04.02]).
- '`3D_GRAD_VARI`', '`D_PLAN_GRAD_VARI`' ou '`AXIS_GRAD_VARI`'. Il s'agit ici de lois non locales où intervient le gradient des variables internes du modèle local.

- '3D_GVNO', 'D_PLAN_GVNO', ou 'AXIS_GVNO'. Il s'agit, comme le type précédent, de lois non locales où intervient le gradient d'endommagement. Le traitement de l'endommagement est désormais nodal, comme degré de liberté du système global et non plus comme variable interne du modèle local (confer [R5.04.04]).
- 'D_PLAN_2DG', 'D_PLAN_DIL' en complément du modèle à régulariser (confer [R5.04.03]). Il s'agit d'un modèle régularisé par une approche micro-structurale où intervient soit le champ de déformation soit la déformation volumique.

4.3 Opérande RELATION

4.3.1 Modèles élastiques

Sauf indication contraire, tous les modèles peuvent inclure une dépendance par rapport à la température. De plus, ils sont tous intégrés de façon purement implicite.

4.3.1.1 'ELAS'

Relation de comportement élastique "linéaire", c'est-à-dire que la relation entre les déformations et les contraintes considérées est linéaire. Sous certaines conditions cette relation devient incrémentale : elle permet alors de prendre en compte des déplacements et contraintes initiaux ; le comportement ELAS, est donc par défaut non incrémental, sauf dans les cas suivants : si il existe un état initial (ETAT_INIT, SIGM_INIT) ou si DEFORMATION=PETIT_REAC, ou si la commande est CALCUL. Au besoin, si ces exceptions ne suffisent pas on peut forcer un comportement élastique incrémental en utilisant VMIS_ISOT_LINE par exemple, avec une limite d'élasticité élevée. De même on peut forcer une hyperélasticité en prenant ELAS_VMIS_LINE, avec une limite d'élasticité élevée. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur DEFI_MATERIAU [U4.43.01], sous le mot clé :

- ELAS(_FO), en ce qui concerne l'élasticité isotrope,
- ELAS_ISTR(_FO), en ce qui concerne l'élasticité isotrope transverse,
- ELAS_ORTH(_FO), en ce qui concerne l'élasticité orthotrope.
- ELAS_GLRC(_FO), en ce qui concerne l'élasticité des éléments de plaques DKTG et Q4GG.

Les paramètres matériau définis sous ELAS sont utilisés pour un certain nombre de comportements, et également pour le calcul de la matrice de rigidité élastique (PREDICTION='ELASTIQUE', ou MATRICE='ELASTIQUE' sous le mot-clé NEWTON cf [U4.51.03].

- Modélisations supportées : 3D, 2D, CONT_PLAN, DISCRET, INCO_UPG, INCO_UP, POU_*, CONT_1D, CONT_1D(PMF), SHB, CABLE, CABLE_POULIE, COQUE_3D, DKTG, Q4GG.
- Nombre de variables internes : 1
- Signification : *VI* : vide donc vaut toujours zéro

4.3.1.2 'ELAS_HYPER'

Relation de comportement hyper-élastique "non-linéaire", c'est à dire que la relation entre les contraintes est la dérivée d'un potentiel hyper-élastique par rapport aux déformations de Green. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur DEFI_MATERIAU [U4.43.01], sous les mots clés ELAS_HYPER. Cette relation n'est supportée qu'en grands déplacements, rotations et déformations (DEFORMATION='GROT_GDEP').

- Modélisations supportées: 3D, D_PLAN, C_PLAN
- Exemple : voir test SSNV187

4.3.1.3 'ELAS_VMIS_LINE'

Relation de comportement élastique "non linéaire" (loi de HENCKY) de VON MISES à écrouissage isotrope linéaire. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `VMIS_ISOT_LINE` et `ELAS` (confer [R7.02.03] pour plus de détails). Ce comportement est inutilisable avec un état de contraintes initiales non nulles. Il faut donc pas l'utiliser en reprise.

- Modélisations supportées : 3D, 2D, C_PLAN
- Exemple : voir test `SSNP110`

4.3.1.4 'ELAS_VMIS_TRAC'

Relation de comportement élastique "non linéaire" (loi de HENCKY), de VON MISES à écrouissage isotrope non linéaire. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `VMIS_ISOT_TRAC` et `ELAS` (confer [R7.02.03] pour plus de détails). Ce comportement est inutilisable avec un état de contraintes initiales non nulles.

- Modélisations supportées : 3D, 2D et C_PLAN
- Exemple : voir test `SSNV108`

4.3.1.5 'ELAS_VMIS_PUIS'

Relation de comportement élastique "non linéaire" (loi de HENCKY), de VON MISES à écrouissage isotrope non linéaire défini par une fonction puissance. Les paramètres sont fournis dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `ECRO_PUIS` (confer [R5.03.02] pour plus de détails). On doit également renseigner le mot clé `ELAS(_FO)` dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU`. Ce comportement est inutilisable avec un état de contraintes initiales non nulles.

- Modélisations supportées : 3D, 2D
- Exemple : voir test `COMP001I`

4.3.1.6 'ELAS_POUTRE_GR'

Relation de comportement élastique pour les poutres en grands déplacements et grandes rotations (`DEFORMATION='GROT_GDEP'` est obligatoire). Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `ELAS` ou `ELAS_FO` (Cf. [R5.03.40] pour plus de détail).

- Modélisations supportées : `POU_D_T_GD`
- Variables internes (sans intérêt pour l'utilisateur, mais nécessaire au fonctionnement) : 3
- Exemple : voir test `SSNL103`

4.3.1.7 'CABLE'

Relation de comportement élastique adaptée aux câbles (`DEFORMATION='GROT_GDEP'` obligatoire) : le module d'Young du câble peut être différent en compression et en traction (en particulier il peut être nul en compression). Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `CABLE` (confer [R3.08.02] pour plus de détails).

- Modélisations supportées : `CABLE`
- Exemple : voir test `HSNL100`

4.3.1.8 'ELAS_MEMBRANE_SV',

Relation de comportement hyper-élastique de Saint Venant Kirchhoff adaptée aux membranes (`DEFORMATION='GROT_GDEP'` obligatoire, confer [R3.08.07] pour plus de détails). Les données

nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `ELAS`. Cette relation ne peut pas inclure de dépendance à la température.

- Modélisations supportées : `MEMBRANE`
- Exemple : voir test `SSNS115`

4.3.1.9 'ELAS_MEMBRANE_NH'

Relation de comportement hyper-élastique néo-Hookéenne adaptée aux membranes (`DEFORMATION='GROT_GDEP'` obligatoire, confer [R3.08.07] pour plus de détails). Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `ELAS`. Cette relation ne peut pas inclure de dépendance à la température.

- Modélisations supportées : `MEMBRANE`
- Exemple : voir test `SSNS115`

4.3.2 Modèles élasto-plastiques

4.3.2.1 'VMIS_ISOT_TRAC'

Relation de comportement d'élasto-plasticité de VON MISES à écrouissage isotrope non linéaire. La courbe (σ, ε) en traction simple est fournie dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `TRACTION` (Cf. [R5.03.02] pour plus de détails). On peut éventuellement définir plusieurs courbes de traction suivant la température. On doit également renseigner le mot clé `ELAS(_FO)` dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU`. Dans le cas où on fournit une courbe de traction, le module d'YOUNG utilisé pour la relation de comportement est celui calculé à partir du premier point de la courbe de traction, celui utilisé pour le calcul de la matrice élastique (voir mot clé `NEWTON` [U4.51.03]) est celui donné dans `ELAS(_FO)`. Exemple : voir test `FORMA03`.

- Modélisations locales supportées : `3D`, `2D`, `INCO_UPG`, `INCO_UP`, `CONT_PLAN`, `CONT_1D`, `CONT_1D(PMF)`, `SHB`. Les grandes déformations de type `SIMO_MIEHE` sont disponibles pour ce comportement.
 - Nombre de variables internes : 2
 - $V1$: déformation plastique cumulée,
 - $V2$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (0 pour élastique, 1 pour plastique).

Exemple : test `SSNV501`, `SSNV156`.

4.3.2.2 'VMIS_ISOT_PUIS'

Relation de comportement d'élasto-plasticité de Von Mises à écrouissage isotrope non linéaire défini par une fonction puissance. Les paramètres sont fournis dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `ECRO_PUIS` (confer [R5.03.02] pour plus de détails). On doit également renseigner le mot clé `ELAS(_FO)` dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU`.

- Modélisations supportées : `3D`, `2D`, `CONT_PLAN`, `CONT_1D`, `INCO`.
 - Nombre de variables internes : 2
 - Signification : $V1$: déformation plastique cumulée, $V2$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (0 pour élastique, 1 pour plastique).
 - Les grandes déformations de type `SIMO_MIEHE` sont disponibles pour ce comportement.

Exemple : voir test `COMP002`.

4.3.2.3 'VMIS_ISOT_LINE'

Relation de comportement d'élasto-plasticité de VON MISES à écrouissage isotrope linéaire. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01] sous les mots clés `ECRO_LINE(_FO)` et `ELAS(_FO)` (Cf. [R5.03.02]).

- Modélisations locales supportées : `3D`, `2D`, `CONT_PLAN`, `CONT_1D`, `CONT_1D(PMF)`, `INCO_UPG`, `INCO_UP`.
 - Nombre de variables internes : 2

- Signification (hormis modélisation `BARRE`) : $V1$: déformation plastique cumulée, $V2$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (0 pour élastique, 1 pour plastique).

Exemple : voir test `SSNP156`.

Les grandes déformations de type `SIMO_MIEHE` sont disponibles pour ce comportement.

- Supporte la méthode `IMPL_EX`; dans ce cas, la variable $V2$ représente l'incrément de déformation plastique cumulée divisé par l'incrément de temps (soit une approximation de $\dot{\epsilon}$)

4.3.2.4 'VMIS_JOHN_COOK'

Relation de comportement d'élasto-plasticité de Von Mises à écrouissage isotrope non linéaire défini par la loi de Johnson-Cook. Les paramètres sont fournis dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `ECRO_COOK` (Cf. [R5.03.02] pour plus de détails). On doit également renseigner le mot clé `ELAS(_FO)` dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU`.

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `CONT_PLAN`, `CONT_1D`, `INCO_UPG`, `INCO_UP`.
 - Nombre de variables internes : 5
 - Signification : $V1$: déformation plastique cumulée, $V2$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (0 pour élastique, nombre d'itérations internes pour plastique), $V3$: incrément de déformation anélastique, $V4$: incrément de temps, $V5$: vitesse de dissipation mécanique.

Exemple : voir test `COMP002`.

4.3.2.5 'VMIS_CINE_LINE'

Relation de comportement d'élasto-plasticité de VON MISES à écrouissage cinématique linéaire. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `ECRO_LINE(_FO)` et `ELAS(_FO)` (confer [R5.03.02] pour plus de détails).

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `INCO_UPG`, `INCO_UP`, `CONT_PLAN` (méthode 'DEBORST'), `CONT_1D`, `CONT_1D(PMF)`
- Nombre de variables internes : 7
- Signification : $V1$ à $V6$: 6 composantes du tenseur d'écrouissage cinématique X , $V7$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (0 pour élastique, 1 pour plastique).
- Nombre de variables internes pour les modélisations `BARRE`, `PMF` : 2
- Exemple : voir test `SSNP14`.
- Pour les modélisations `BARRE` et `PMF`, le comportement est alors 1D : 2 variables internes suffisent : $V1$ représente l'unique composante du tenseur de rappel, et $V2$ l'indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) ; les 5 autres sont nulles.

4.3.2.6 'VMIS_ECMI_TRAC'

Relation de comportement d'élasto-plasticité de VON MISES à écrouissage combiné, cinématique linéaire et isotrope non linéaire (Cf. [R5.03.16] pour plus de détails). L'écrouissage isotrope est donné par une courbe de traction (σ, ϵ) ou éventuellement par plusieurs courbes si celles-ci dépendent de la température. Les caractéristiques du matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `PRAGER(_FO)` (pour l'écrouissage cinématique), `TRACTION` (pour l'écrouissage isotrope) et `ELAS(_FO)`.

- Signification : $V1$ à $V6$: 6 composantes du tenseur d'écrouissage cinématique X , $V7$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (0 pour élastique, 1 pour plastique).
- Nombre de variables internes : 8
- Signification : $V1$: déformation plastique cumulée, $V2$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (0 pour élastique, 1 pour plastique), $V3$ à $V8$: 6 composantes du tenseur d'écrouissage cinématique α .
- Exemple : voir test `SSNP102`.

4.3.2.7 ' VMIS_ECMI_LINE '

Relation de comportement d'élasto-plasticité de VON MISES à écrouissage combiné, cinématique linéaire et isotrope linéaire (confer [R5.03.16] pour plus de détails). Les caractéristiques du matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `PRAGER(_FO)` (pour l'écrouissage cinématique), `ECRO_LINE(_FO)` (pour l'écrouissage isotrope) et `ELAS(_FO)`.

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `INCO_UPG`, `INCO_UP`, `CONT_PLAN`, `CONT_1D` (par `DE BORST`), `CONT_1D(PMF)`.
- Nombre de variables internes : 8
- Signification : $V1$: déformation plastique cumulée, $V2$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (0 pour élastique, 1 pour plastique), $V3$ à $V8$: 6 composantes du tenseur d'écrouissage cinématique α .
- Exemple : voir test `SSNP102`

4.3.2.8 ' VMIS_CIN1_CHAB '

Relation de comportement qui rend compte du comportement cyclique du matériau en élasto-plasticité avec un tenseur d'écrouissage cinématique non linéaire, un écrouissage isotrope non linéaire, un effet d'écrouissage sur la variable tensorielle de rappel. Toutes les constantes du matériau peuvent éventuellement dépendre de la température. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `CIN1_CHAB(_FO)`, `ELAS(_FO)` (confer [R5.03.04] pour plus de détails).

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `CONT_PLAN` (par `DE BORST`), `CONT_1D` (par `DE BORST`).
- Nombre de variables internes : 8
- $V1$: déformation plastique cumulée, $V2$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (0 pour élastique, nombre d'itérations internes pour plastique), $V3$ à $V8$: 6 composantes du tenseur d'écrouissage cinématique α .

4.3.2.9 ' VMIS_CIN2_CHAB '

Relation de comportement qui rend compte du comportement cyclique du matériau en élasto-plasticité avec 2 tenseurs d'écrouissage cinématique non linéaire, un écrouissage isotrope non linéaire, un effet d'écrouissage sur la variable tensorielle de rappel. Toutes les constantes du matériau peuvent éventuellement dépendre de la température. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `CIN2_CHAB(_FO)`, `ELAS(_FO)` (confer [R5.03.04] pour plus de détails).

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `CONT_PLAN` (par `DE BORST`), `CONT_1D` (par `DE BORST`).
- Nombre de variables internes : 14
- Signification : $V1$: déformation plastique cumulée, $V2$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (0 pour élastique, nombre d'itérations internes pour plastique), $V3$ à $V8$: 6 composantes du 1^{er} tenseur de la variable cinématique α_1 , $V9$ à $V14$: 6 composantes du 2^{ème} tenseur de la variable cinématique α_2 .
- Exemple : voir test `SSNV101A`

4.3.2.10 ' VMIS_CIN2_MEMO '

Relation de comportement élasto-plastique de J.L.Chaboche à 2 variables cinématiques qui rend compte du comportement cyclique en élasto-plasticité avec 2 tenseurs d'écrouissage cinématique non linéaire, un écrouissage isotrope non linéaire, un effet d'écrouissage sur les variables tensorielles de rappel et un effet de mémoire du plus grand écrouissage. Toutes les constantes du matériau peuvent éventuellement dépendre de la température. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `CIN2_CHAB(_FO)`, `ELAS(_FO)`, `MEMO_ECRO(_FO)` (Cf. [R5.03.04] pour plus de détails).

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `CONT_PLAN` (par `DE BORST`), `CONT_1D` (par `DE BORST`).
- Nombre de variables internes : 28

- Signification : $V1$: déformation plastique cumulée, $V2$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (0 pour élastique, nombre d'itérations internes pour plastique), $V3$ à $V8$: 6 composantes du 1^{er} tenseur de la variable cinématique α_1 , $V9$ à $V14$: 6 composantes du 2^{ème} tenseur de la variable cinématique α_2 , $V15$: Fonction d'écrouissage $R(p)$, $V16$: variable relative à la mémoire d'écrouissage q , $V17$ à $V22$: 6 composantes du tenseur relatif à la mémoire d'écrouissage ξ , $V23$ à $V28$: 6 composantes du tenseur déformation plastique.
- Exemple : voir test SSND105, COMP002H

4.3.2.11 'VMIS_CIN2_NRAD'

- Relation de comportement élasto-plastique de Chaboche à 2 variables cinématiques qui rend compte du comportement cyclique en élasto-plasticité avec 2 tenseurs d'écrouissage cinématique non linéaire, un écrouissage isotrope non linéaire, un effet d'écrouissage sur les variables tensorielles de rappel, et un effet de non proportionnalité du chargement. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `CIN2_CHAB(_FO)`, `ELAS(_FO)`, `CIN2_NRAD` (confer [R5.03.04] pour plus de détails).
- Modélisations supportées : 3D, 2D, `CONT_PLAN` (par `DE BORST`), `CONT_1D` (par `DE BORST`).
- Nombre de variables internes : 14
- Signification : $V1$: déformation plastique cumulée, $V2$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (0 pour élastique, nombre d'itérations internes pour plastique), $V3$ à $V8$: 6 composantes du 1^{er} tenseur de la variable cinématique α_1 , $V9$ à $V14$: 6 composantes du 2^{ème} tenseur de la variable cinématique α_2 ,
- Exemple : voir test SSND105D

4.3.2.12 'VMIS_MEMO_NRAD'

- Relation de comportement élastoplastique de Chaboche à 2 variables cinématiques qui rend compte du comportement cyclique en élasto-plasticité avec 2 tenseurs d'écrouissage cinématique non linéaire, un écrouissage isotrope non linéaire, un effet d'écrouissage sur les variables tensorielles de rappel, et un effet de non proportionnalité du chargement et un effet de mémoire du plus grand écrouissage. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `CIN2_CHAB(_FO)`, `ELAS(_FO)`, `MEMO_ECRO(_FO)`, `CIN2_NRAD` (Cf. [R5.03.04] pour plus de détails).
- Modélisations supportées : 3D, 2D, `CONT_PLAN` (par `DE BORST`), `CONT_1D` (par `DE BORST`).
- Nombre de variables internes : 28
- Signification : $V1$: déformation plastique cumulée, $V2$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (0 pour élastique, nombre d'itérations internes pour plastique), $V3$ à $V8$: 6 composantes du 1^{er} tenseur de la variable cinématique α_1 , $V9$ à $V14$: 6 composantes du 2^{ème} tenseur de la variable cinématique α_2 , $V15$: Fonction d'écrouissage $R(p)$, $V16$: variable relative à la mémoire d'écrouissage q , $V17$ à $V22$: 6 composantes du tenseur relatif à la mémoire d'écrouissage ξ , $V23$ à $V28$: 6 composantes du tenseur déformation plastique.
- Exemple : voir test SSND115

4.3.2.13 'DIS_CHOC'

Modèle isotherme de contact et choc avec frottement de Coulomb s'appuyant sur un élément discret à 1 ou 2 nœuds, traité par pénalisation (donc de type élasto-plastique). Les paramètres caractérisant le choc et le frottement sont fournis dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `DIS_CONTACT` [R5.03.17].

- Modélisations supportées : `3D_DIS`, `2D_DIS`
- Nombre de variables internes : 8

- Les variables internes décrivent le comportement dans le plan tangentiel défini par les directions locales y et z , qui sont définies par rapport à la direction normale de choc x .
 - Si le calcul est statique :
 - $V1$: déplacement suivant y_{local} (déplacement différentiel des nœuds si $SEG2$).
 - $V2$: déplacement suivant z_{local} (déplacement différentiel des nœuds si $SEG2$).
 - $V3$: si le seuil de frottement est atteint =1 sinon =0.
 - Si le calcul est dynamique :
 - $V1$: déplacement suivant y_{local} (déplacement différentiel des nœuds si $SEG2$).
 - $V2$: déplacement suivant z_{local} (déplacement différentiel des nœuds si $SEG2$).
 - $V3$: vitesse suivant y_{local} (vitesse différentielle des nœuds si $SEG2$).
 - $V4$: vitesse suivant z_{local} (vitesse différentielle des nœuds si $SEG2$).
 - $V5$: force suivant y_{local} .
 - $V6$: force suivant z_{local} .
 - $V7$: si le seuil de frottement est atteint =1 sinon =0
 - $V8$: jeu entre les nœuds suivant x_{local} .

4.3.2.14 'DIS_ECRO_TRAC'

Le comportement `DIS_ECRO_TRAC` est un comportement non linéaire, permettant de schématiser le comportement d'un dispositif uniaxial, seulement suivant le degré de liberté DX local des éléments discrets à deux nœuds (maille $SEG2$) ou et des éléments discrets à un nœud (maille $POI1$).

Le comportement non-linéaire est donné par une courbe $F_x = fonction(\Delta U_x)$:

- pour un $SEG2$, Δu_x représente le déplacement relatif des 2 nœuds dans le repère local de l'élément.
- pour un $POI1$, Δu_x représente le déplacement absolu du nœud dans le repère local de l'élément.
- pour un $SEG2$ ou un $POI1$, F_x représente l'effort exprimé dans le repère local de l'élément.

La seule donnée nécessaire est la fonction décrivant le comportement non-linéaire. Cette fonction doit respecter les critères suivant :

- C'est une fonction au sens de *Code_Aster* : définie avec l'opérateur `DEFI_FONCTION`,
- Les interpolations sur les axes des abscisses et des ordonnées sont linéaires,
- Le nom de l'abscisse lors de la définition de la fonction est DX ,
- Les prolongements à gauche et à droite de la fonction sont exclus,
- La fonction doit être définie par au moins 3 points,
- Le premier point est (0.0,0.0) et doit être donné,
- La fonction doit être strictement croissante.
- La dérivée de la fonction doit être inférieure ou égale à sa dérivée au point (0.0,0.0).

Le comportement `DIS_ECRO_TRAC` possède 6 variables internes :

	Nom de la variable	
V1	FORCE	Force axiale dans le repère local
V2	DEPLX	Déplacement axial dans le repère local
V3	DISSTHER	Dissipation
V4	DEPLANEX	Déplacement anélastique
V5	DEPLCUMX	Déplacement anélastique cumulé
V6	RAIDEUR	Tangente au comportement

4.3.2.15 'ARME'

Relation de comportement élasto-plastique isotherme pour les armements de lignes. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `ARME` [R5.03.17].

- Modélisations supportées : `3D_DIS`

- Nombre de variables internes : 1
- Signification : $V1$: valeur maximale atteinte de la quantité en valeur absolue ($uy - ule$) où uy est le déplacement dans la direction locale y de la maille SEG2 et ule le déplacement limite du domaine élastique.
- Exemple : voir test SSNL101.

4.3.2.16 'ASSE_CORN'

Relation de comportement élasto-plastique isotherme pour les assemblages boulonnés de cornières de pylônes. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `ASSE_CORN` [R5.03.32].

- Modélisations supportées : 3D_DIS
- Nombre de variables internes : 7
- Exemple : voir test SSNL102.

4.3.2.17 'DIS_GOUJ2E_PLAS'

Modèle pour représenter le comportement local d'un filet de goujon d'assemblage fileté (élément discret). Le comportement est élastique partout sauf suivant l'axe local Y . Dans cette direction, il s'agit d'une loi d'élastoplasticité isotherme de VON-MISES à écrouissage isotrope non linéaire (voir [R5.03.17] pour plus de détails). Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `TRACTION` (pour la direction locale Y) et `ELAS`. La courbe renseignée dans `TRACTION` représente en réalité la courbe effort de cisaillement-saut de déplacement Y d'un calcul local d'un filet et `ELAS` définit la rigidité affectée au discret pour les autres directions (en fait X local)).

- Modélisations supportées : 2D_DIS_T
- Nombre de variables internes : 2
- Signification : $V1$: déplacement plastique cumulée, $V2$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (0 si élastique, 1 si plastique).
- Exemple : voir test ZZZZ120

4.3.2.18 'DIS_GOUJ2E_ELAS'

Modèle pour représenter le comportement élastique local d'un filet de goujon d'assemblage fileté (élément discret). Le comportement est élastique partout (voir [R5.03.17] pour plus de détails). Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `ELAS`.

- Modélisations supportées : 2D_DIS_T
- Nombre de variables internes : 1
- Signification : $V1$: vide (donc vaut 0).

4.3.2.19 'VMIS_ASYM_LINE'

Relation de comportement isotherme uni-axiale d'élasto-plasticité de VON-MISES à écrouissage isotrope avec des limites d'élasticité différentes en traction et compression. Ce modèle asymétrique d'éléments de barre permet de modéliser l'interaction entre une conduite ou un câble enterré et le sol. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `ECRO_ASYM_LINE` (Cf. [R5.03.09] pour plus de détails).

- Modélisation supportée : BARRE
- Nombre de variables internes : 4
- Signification : $V1$: déformation plastique cumulée en traction, $V2$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) en traction, $V3$: déformation plastique cumulée en compression, $V4$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) en compression.

- Exemple : voir test SSNL112.

4.3.2.20 'DIS_ECRO_CINE'

Modèle à écrouissage cinématique non linéaire s'appuyant sur un élément discret à 1 ou 2 nœuds, défini indépendamment sur chaque degré de liberté (forces, moments), du type $F = K_e(U - U_{an})$. Les paramètres caractérisant la limite élastique F_y , le plateau ductile F_u , la constante d'écrouissage cinématique k_x et la puissance n définissant la partie curviligne de la courbe de traction, sont fournis dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `DIS_ECRO_CINE`, voir aussi [R5.03.17] ; de plus, la raideur élastique K_e est donnée via la commande `AFFE_CARA_ELEM` [U4.42.01].

- Modélisations supportées : `DIS_T`, `DIS_TR`, `2D_DIS_T`, `2D_DIS_TR`.
- Nombre de variables internes : 3.
- Signification : $V1$: déplacement anélastique U_{an} , $V2$: variable d'écrouissage cinématique $\tilde{\alpha}$, $V3$: énergie dissipée.
- Exemple : voir test SSND102 [V6.08.102].

4.3.2.21 'DIS_BILI_ELAS'

Le comportement `DIS_BILI_ELAS` est utilisé pour modéliser un comportement élastique bilinéaire en translation. La loi de comportement a été conçue pour être utilisée avec tous les éléments discrets. Le comportement est caractérisé par 2 pentes et par un effort qui définit la rupture de pente. Pour chaque degré de liberté considéré, le comportement du discret est soit élastique soit élastique-bilinéaire. Si dans une des directions le comportement bilinéaire n'est pas défini, le comportement dans cette direction est alors élastique et ce sont les valeurs données dans la commande `AFFE_CARA_ELEM` qui sont prises. La loi `DIS_BILI_ELAS` ne concerne que les degrés de liberté de translation, cela implique donc que le comportement est élastique pour les degrés de liberté de rotation qui existent pour ce discret. Pour chaque direction, les 3 caractéristiques (`KDEB`, `KFIN`, `FPRE`) sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `DIS_BILI_ELAS`, voir aussi [R5.03.17] ; elles sont obligatoirement données dans le repère local de l'élément, il est donc nécessaire dans la commande `AFFE_CARA_ELEM` sous le mot clé facteur `DISCRET` de préciser `REPERE='LOCAL'`. Les grandeurs `KDEB` et `KFIN` sont des fonctions qui dépendent de la température et peuvent être définies sous forme de fonction, de nappe ou de formule. Le repère local est défini de façon classique dans la commande `AFFE_CARA_ELEM` sous le mot clé facteur `ORIENTATION`.

Il y a une variable interne par degré de liberté de translation. Elle peut prendre 3 valeurs :

- $V1=0$, le discret n'a jamais été sollicité dans cette direction.
- $V1=1$, on est dans le cas où $|F| \leq F_{PREC}$
- $V1=2$, on est dans le cas où $|F| > F_{PREC}$

4.3.2.22 'VMIS_CINE_GC'

Relation de comportement d'élasto-plasticité de Von Mises à écrouissage cinématique linéaire écrite en 1D, basée sur `ECRO_LINE`. Les caractéristiques du matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `ECRO_LINE` (pour l'écrouissage linéaire).

La modélisation supportée est 1D, le nombre de variables internes est 6 (confer [R5.03.02] « Intégration des relations de comportement élasto-plastique de Von Mises », pour plus de détails).

- $V1$: Critère limite en contrainte,
- $V2$: Critère limite en déformation,
- $V3$: Écrouissage cinématique,
- $V4$: Indicateur plastique,
- $V5$: dissipation non récupérable,
- $V6$: dissipation thermodynamique.

4.3.3 Modèles élasto-viscoplastiques

Sauf indication contraire, tous les modèles peuvent inclure une dépendance par rapport à la température. Il est précisé pour chaque modèle si l'intégration est implicite ou semi-implicite.

4.3.3.1 ' VISC_ISOT_LINE '

Relation de comportement visco-élastoplastique en grandes déformations (formulation SIMO_MIEHE uniquement). Le modèle plastique est VMIS_ISOT_LINE c'est-à-dire à écrouissage isotrope linéaire. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur DEFI_MATERIAU [U4.43.01] sous les mots-clés ECRO_LINE(_FO), ELAS(_FO).

La loi de viscosité est une loi en sinus hyperbolique (confer [R5.03.21]). Les paramètres visqueux sont à renseigner sous le mot-clé VISC_SINH dans l'opérateur DEFI_MATERIAU.

- Modélisations supportées : 3D, 2D, INCO_UPG et INCO_UP
- Intégration : implicite
- Nombre de variables internes : 3
- Signification : $V1$: déformation plastique cumulée, $V2$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (0 pour élastique, 1 pour plastique).
- Exemple : voir test SSNL129D

4.3.3.2 ' VISC_ISOT_TRAC '

Relation de comportement visco-élastoplastique en grandes déformations (formulation SIMO_MIEHE uniquement). Le modèle plastique est VMIS_ISOT_TRAC c'est-à-dire à écrouissage isotrope non linéaire. La courbe (σ, ε) en traction simple est fournie dans l'opérateur DEFI_MATERIAU [U4.43.01], sous le mot-clé TRACTION (confer [R5.03.02] pour plus de détails). On peut éventuellement définir plusieurs courbes de traction suivant la température. On doit également renseigner le mot-clé ELAS(_FO) dans l'opérateur DEFI_MATERIAU.

La loi de viscosité est une loi en sinus hyperbolique (confer [R5.03.21]). Les paramètres visqueux sont à renseigner sous le mot-clé VISC_SINH dans l'opérateur DEFI_MATERIAU.

- Modélisations supportées : 3D, 2D, CONT_1D(PMF), INCO_UPG et INCO_UP
- Intégration : implicite
- Nombre de variables internes : 3
- Signification : $V1$: déformation plastique cumulée, $V2$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (0 pour élastique, 1 pour plastique),
- Exemple : voir test SSNL129A

4.3.3.3 ' LEMAITRE '

Relation de comportement visco-plastique non linéaire de Lemaitre (sans seuil). Un cas particulier de cette relation (en annulant le paramètre UN_SUR_M) donne une relation de NORTON. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur DEFI_MATERIAU [U4.43.01], sous les mots clés LEMAITRE(_FO) et ELAS(_FO) (confer [R5.03.08] pour plus de détails). La correspondance des variables internes permet le chaînage avec un calcul utilisant un comportement élasto-plastique avec écrouissage isotrope ('VMIS_ISOT_LINE' ou 'VMIS_ISOT_TRAC'). L'intégration de ce modèle est réalisée par une méthode semi-implicite (PARAM_THETA=0.5) ou implicite (PARAM_THETA=1).

- Modélisations supportées : 3D, 2D, CONT_PLAN (par DE BORST), INCO_UPG, INCO_UP, CONT_1D (par DE BORST)
- Nombre de variables internes : 2
- Signification : $V1$: déformation plastique cumulée, $V2$: vide donc vaut toujours 0.
- Exemple : voir test SSNA104

4.3.3.4 ' NORTON '

Relation de comportement visco-plastique de Norton (sans seuil). Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `LEMAITRE(_FO)` et `ELAS(_FO)` (avec `UN_SUR_M=0`). L'intégration de ce modèle est réalisée par une theta-méthode avec `ALGO_INTE='NEWTON_PERT'` (`PARM_THETA`) ou par une méthode explicite (`ALGO_INTE=RUNGE_KUTTA`)

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `CONT_PLAN` (par `DE BORST`), `INCO_UPG`, `INCO_UP`, `CONT_1D` (par `DE BORST`)
- Nombre de variables internes : 7
- Signification : $V1$ à $V6$: 6 composantes de la déformation plastique, $V7$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (0 pour élastique, nombre d'itérations internes pour plastique).
- Exemple : voir tests `SSNP02E`, `SSNP02D`

4.3.3.5 ' DIS_VISC '

Le comportement `DIS_VISC` est un comportement rhéologique viscoélastique non linéaire, de type `ZENER` étendu, permettant de schématiser le comportement d'un amortisseur uniaxial, applicable au degré de liberté local dx des éléments discrets à deux nœuds (maille `SEG2`) ou et des éléments discrets à un nœud (maille `POI1`), dans le cas d'une liaison avec un bâti fixe non maillé (voir des exemples statiques et dynamiques dans le cas test `SSND101`). L'agencement des composants élastiques linéaires permet de prendre en compte une large gamme de situations d'environnement de la partie amortissante de l'appareil et de ses fixations.

La vitesse est estimée via l'incrément de déplacement (et pas par le schéma). Les paramètres caractérisant le modèle sont fournis dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `DIS_VISC`, voir aussi [R5.03.17]. Les raideurs élastiques K_e , qui servent à la phase de prédiction de l'algorithme non linéaire, sont données via la commande `AFFE_CARA_ELEM` [U4.42.01].

- Modélisations supportées : `DIS_T`, `DIS_TR`, `2D_DIS_T`, `2D_DIS_TR`.
- Nombre de variables internes : 4.
 - $V1$: `FORCE` : contient l'effort σ à chaque instant dans le modèle rhéologique.
 - $V2$: `UVISQ` : déplacement visqueux de l'amortisseur ε_v
 - $V3$: `UVISQ` : contient l'énergie dissipée réactualisée à chaque instant : $V2 = - \sum F \cdot \Delta U$
 - $V4$: `RAIDEUR` : raideur tangente au comportement dF/dU
- Exemple : voir test `SSND101` [V6.08.101].

4.3.3.6 ' VISC_CIN1_CHAB '

Relation de comportement de Chaboche (rend compte du comportement cyclique du matériau) en élasto-viscoplasticité avec un tenseur d'écrouissage cinématique non linéaire, un écrouissage isotrope non linéaire, un effet d'écrouissage sur la variable tensorielle de rappel et prise en compte de la viscosité. Toutes les constantes du matériau peuvent éventuellement dépendre de la température. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `CIN1_CHAB(_FO)`, `ELAS(_FO)` (voir [R5.03.04] pour plus de détails) et `LEMAITRE` pour la viscosité. L'intégration est totalement implicite.

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `CONT_PLAN` (par `DE BORST`), `INCO_UPG`, `INCO_UP`, `CONT_1D` (par `DE BORST`)
- Nombre de variables internes : 8
- Signification : $V1$: déformation visco-plastique cumulée, $V2$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (0 pour élastique, nombre d'itérations internes pour plastique), $V3$ à $V8$: 6 composantes du tenseur d'écrouissage cinématique α .
- Exemple : voir test `HSNV124`

4.3.3.7 ' VISC_CIN2_CHAB '

Relation de comportement de Chaboche (rend compte du comportement cyclique du matériau) en élasto-viscoplasticité avec 2 tenseurs d'écouissage cinématique non linéaire, un écouissage isotrope non linéaire, un effet d'écouissage sur la variable tensorielle de rappel et prise en compte de la viscosité. Toutes les constantes du matériau peuvent éventuellement dépendre de la température. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `CIN2_CHAB(_FO)`, `ELAS(_FO)` (voir [R5.03.04] pour plus de détails) et `LEMAITRE` pour la viscosité. L'intégration est totalement implicite.

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `CONT_PLAN` (par `DE BORST`), `INCO_UPG`, `INCO_UP`, `CONT_1D` (par `DE BORST`)
- Nombre de variables internes : 14
- Signification : $V1$: déformation visco-plastique cumulée, $V2$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (0 pour élastique, nombre d'itérations internes pour plastique), $V3$ à $V8$: 6 composantes du 1^{er} tenseur de la variable cinématique α_1 , $V9$ à $V14$: 6 composantes du 2^{ème} tenseur de la variable cinématique α_2 .
- Exemple : voir test `HSNV124`

4.3.3.8 ' VISC_CIN2_MEMO '

Relation de comportement élastoviscoplasticité de Chaboche à 2 variables cinématiques qui rend compte du comportement cyclique en élasto-viscoplasticité avec 2 tenseurs d'écouissage cinématique non linéaire, un écouissage isotrope non linéaire, un effet d'écouissage sur les variables tensorielles de rappel et une effet de mémoire du plus grand écouissage. Toutes les constantes du matériau peuvent éventuellement dépendre de la température. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `CIN2_CHAB(_FO)`, `ELAS(_FO)`, `MEMO_ECRO(_FO)`, `LEMAITRE` pour la viscosité. L'intégration est totalement implicite. (voir [R5.03.04] pour plus de détails).

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `CONT_PLAN` (par `DE BORST`), `CONT_1D` (par `DE BORST`).
- Nombre de variables internes : 28
- Signification : $V1$: déformation plastique cumulée, $V2$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (0 pour élastique, nombre d'itérations internes pour plastique), $V3$ à $V8$: 6 composantes du 1^{er} tenseur de la variable cinématique α_1 , $V9$ à $V14$: 6 composantes du 2^{ème} tenseur de la variable cinématique α_2 , $V15$: Fonction d'écouissage $R(p)$, $V16$: variable relative à la mémoire d'écouissage q , $V17$ à $V22$: 6 composantes du tenseur relatif à la mémoire d'écouissage ξ , $V23$ à $V28$: 6 composantes du tenseur déformation plastique.
- Exemple : voir test `SSND105`, `COMP002H`, `SSNV118`

4.3.3.9 ' VISC_CIN2_NRAD '

- Relation de comportement élastoviscoplasticité de Chaboche à 2 variables cinématiques qui rend compte du comportement cyclique en élasto-viscoplasticité avec 2 tenseurs d'écouissage cinématique non linéaire, un écouissage isotrope non linéaire, un effet d'écouissage sur les variables tensorielles de rappel, et un effet de non proportionnalité du chargement. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `CIN2_CHAB(_FO)`, `ELAS(_FO)`, `CIN2_NRAD` (confer [R5.03.04] pour plus de détails).
- Modélisations supportées : 3D, 2D, `CONT_PLAN` (par `DE BORST`), `CONT_1D` (par `DE BORST`).
- Nombre de variables internes : 14
- Signification : $V1$: déformation plastique cumulée, $V2$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (0 pour élastique, nombre d'itérations internes pour plastique), $V3$ à $V8$: 6 composantes du 1^{er} tenseur de la variable cinématique α_1 , $V9$ à $V14$: 6 composantes du 2^{ème} tenseur de la variable cinématique α_2 ,
- Exemple : voir test `SSND105D`

4.3.3.10 'VISC_MEMO_NRAD'

- Relation de comportement élastoplastique de Chaboche à 2 variables cinématiques qui rend compte du comportement cyclique en élasto-viscoplasticité avec 2 tenseurs d'écrouissage cinématique non linéaire, un écrouissage isotrope non linéaire, un effet d'écrouissage sur les variables tensorielles de rappel, et un effet de non proportionnalité du chargement et un effet de mémoire du plus grand écrouissage. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `CIN2_CHAB(_FO)`, `ELAS(_FO)`, `MEMO_ECRO(_FO)`, `CIN2_NRAD` (confer [R5.03.04] pour plus de détails).
- Modélisations supportées : 3D, 2D, `CONT_PLAN` (par `DE BORST`), `CONT_1D` (par `DE BORST`).
- Nombre de variables internes : 28
- Signification : $V1$: déformation plastique cumulée, $V2$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (0 pour élastique, nombre d'itérations internes pour plastique), $V3$ à $V8$: 6 composantes du 1^{er} tenseur de la variable cinématique α_1 , $V9$ à $V14$: 6 composantes du 2^{ème} tenseur de la variable cinématique α_2 , $V15$: Fonction d'écrouissage $R(p)$, $V16$: variable relative à la mémoire d'écrouissage q , $V17$ à $V22$: 6 composantes du tenseur relatif à la mémoire d'écrouissage ξ , $V23$ à $V28$: 6 composantes du tenseur déformation plastique.
- Exemple : voir test `SSND115`

4.3.3.11 'VISCOCHAB'

Relation de comportement élastoviscoplastique de Chaboche à 2 variables cinématiques qui rend compte du comportement cyclique en élasto-plasticité avec 2 tenseurs d'écrouissage cinématique non linéaire, un écrouissage isotrope non linéaire, un effet d'écrouissage sur les variables tensorielles de rappel, un effet de mémoire du plus grand écrouissage, et de effets de restauration. Toutes les constantes du matériau peuvent éventuellement dépendre de la température. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `VISCOCHAB(_FO)`, `ELAS(_FO)`. L'intégration est soit implicite, soit explicite (`RUNGE_KUTTA`) (Cf. [R5.03.12] pour plus de détails).

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `CONT_1D` (par `DE BORST`).
- Nombre de variables internes : 28
- Signification : $V1$ à $V12$: 12 composantes des 2 tenseurs cinématique X_1 , X_2 , $V13$: déformation plastique cumulée, $V14$: Fonction d'écrouissage $R(p)$, $V15$: variable relative à la mémoire d'écrouissage q , variable relative à la mémoire d'écrouissage q , $V16$ à $V21$: 6 composantes du tenseur relatif à la mémoire d'écrouissage ξ , $V22$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (0 pour élastique, 1 pour plastique), $V23$ à $V28$: 6 composantes du tenseur déformation plastique (uniquement dans le cas explicite).
- Exemple : voir test `HSNV125D`, `COMP002I`, `SSNV118`

4.3.3.12 'NORTON_HOFF'

Relation de comportement de viscosité indépendante de la température, à utiliser pour le calcul de charges limites de structures, à seuil de VON MISES. Le seul paramètre matériau est la limite d'élasticité à renseigner dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01] sous le mot-clé `ECRO_LINE` (confer [R7.07.01] et [R5.03.12] pour plus de détails). Pour le calcul de la charge limite, il existe un mot clé spécifique sous `PILOTAGE` pour ce modèle (voir mot clé `PILOTAGE` : 'ANA_LIM' de `STAT_NON_LINE` [U4.51.03]). Il est fortement conseillé d'employer de la recherche linéaire (voir mot clé `RECH_LINEAIRE` de `STAT_NON_LINE` [U4.51.03]). En effet, le calcul de la charge limite requiert beaucoup d'itérations de recherche linéaire (de l'ordre de 50) et d'itérations de Newton (de l'ordre de 50).

- Modélisation supportée : `INCO_UPG`, `INCO_UP`
- Nombre de variables internes : 1
- Signification : $V1$: vide donc vaut 0.
- Exemple : voir test `SSNV124`

4.3.3.13 'VISC_TAHERI'

Relation de comportement (visco)-plastique modélisant la réponse de matériaux sous chargement plastique cyclique, et en particulier permettant de représenter les effets de rochet. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `TAHERI(_FO)` pour la description de l'écrouissage, `LEMAITRE(_FO)` pour la viscosité et `ELAS(_FO)` (confer [R5.03.05] pour plus de détails). En l'absence de `LEMAITRE`, la loi est purement élasto-plastique.

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `CONT_PLAN` (par `DE BORST`), `INCO_UPG`, `INCO_UP`, `CONT_1D` (par `DE BORST`).
- Nombre de variables internes : 9
- Signification : $V1$: déformation plastique cumulée, $V2$: contrainte de pic, $V3$ à $V8$: 6 composantes du tenseur de déformations plastiques à la dernière décharge, $V9$: indicateur de charge/décharge (0 pour décharge élastique, 1 si charge plastique classique, 2 si charge plastique à deux surfaces, 3 si pseudo-décharge).
- Exemple : voir tests `SSNV102` (sans viscosité) et `SSNV170` (avec viscosité).

4.3.3.14 'MONOCRISTAL'

♦ `COMPOR = comp` [compor]

Ce modèle permet de décrire le comportement d'un monocristal dont les relations de comportement sont fournies via le concept `compor`, issu de `DEFI_COMPOR`.

Le nombre de variables internes est fonction des choix effectués dans `DEFI_COMPOR` :

Les six premières sont les 6 composantes de la déformation visco-plastique : E_{ij}^{vp} :

$$E^{vp} = \sum_t (\Delta E^{vp}) \text{ avec } \Delta E^{vp} = \sum_s \mu_s \Delta \gamma_s$$

$$V_1 = E_{xx}^{vp}, V_2 = E_{yy}^{vp}, V_3 = E_{zz}^{vp}, V_4 = \sqrt{(2)} E_{xy}^{vp}, V_5 = \sqrt{(2)} E_{xz}^{vp}, V_6 = \sqrt{(2)} E_{yz}^{vp}$$

V_7, V_8, V_9 sont les valeurs de α_1, γ_1, p_1 pour le système de glissement $s=1$

V_{10}, V_{11}, V_{12} correspondent au système $s=2$, et ainsi de suite, où :

- α_s représente la variable cinématique du système s dans le cas des modèles phénoménologiques, et la densité de dislocations dans un modèle issu de la DD ;
- γ_s représente le glissement plastique du système s
- p_1 représente le glissement plastique cumulé du système s

Prise en compte de l'irradiation :

- dans le cas `DD_CC_IRRA`, il faut ajouter $n_{irra}=12$ variables internes : V_{6+3n_s+1} à V_{6+3n_s+12} contiennent pour chaque système de glissement la densité de dislocations liée à l'irradiation ρ_s^{irr}
- dans le cas `DD_CFC_IRRA`, il faut ajouter $n_{irra}=24$ variables internes : V_{6+3n_s+1} à V_{6+3n_s+12} contiennent pour chaque système de glissement ρ_s^{loops} , V_{6+3n_s+13} à V_{6+3n_s+24} contiennent pour chaque système de glissement ϕ_s^{voids}

On stocke ensuite les cisssions pour chaque système de glissement : $\tau_1, \dots, \tau_{n_s}$

Dans le cas où on prend en compte la rotation du réseau cristallin, il faut ajouter $n_{rota}=16$ variables internes :

- V_{6+3n_s+1} à V_{6+3n_s+9} sont les 9 composantes de la matrice de rotation Q ,

- V_{6+3n_s+10} à V_{6+3n_s+12} sont les 3 composantes de $\Delta \omega^p$,
- V_{6+3n_s+13} à V_{6+3n_s+15} sont les 3 composantes de $\Delta \omega^e$,
- V_{6+3n_s+16} représente Θ

L'antépénultième variable interne est la contrainte de clivage : $\max_s (\Sigma \cdot n) : n$

L'avant dernière variable interne contient la déformation plastique cumulée globale, définie par :

$$V_{p-1} = \sum \Delta E_{eq}^{vp} \text{ avec } \Delta E_{eq}^{vp} = \sqrt{\frac{2}{3}} (\Delta \mathbf{E}^{vp} : \Delta \mathbf{E}^{vp})$$

La dernière variable interne, V_p , ($p = 6 + 3n_s + n_{rota} + 3$, n_s étant le nombre total de systèmes de glissement) est un indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (seuil dépassé en au moins un système de glissement au pas de temps courant). S'il est nul, il n'y a pas eu d'accroissement de variables internes à l'instant courant. Sinon, il contient le nombre d'itérations de Newton local (pour une résolution implicite) qui ont été nécessaires pour obtenir la convergence.

Pour plus de précisions consulter [R5.03.11].

- Modélisations supportées : 3D, 2D, CONT_PLAN (par DE BORST).
- Exemple : voir test SSNV194

4.3.3.15 'POLYCRISTAL'

◆ COMPOR = comp [compor]

Ce modèle permet de décrire le comportement d'un polycristal dont les relations de comportement sont fournies via le concept compor, issu de DEFI_COMPOR.

Le nombre de variables internes est $p = 7 + 6m + \sum_{g=1, m} (3n_s(g)) + 6m + 1$, m étant le nombre de phases et $n_s(g)$ étant le nombre de systèmes de glissement de la phase g

- Les six premières variables internes sont les composantes de la déformation viscoplastique macroscopique \mathbf{E}^{vp} :

$$V_1 = E_{xx}^{vp}, V_2 = E_{yy}^{vp}, V_3 = E_{zz}^{vp}, V_4 = \sqrt{(2)} E_{xy}^{vp}, V_5 = \sqrt{(2)} E_{xz}^{vp}, V_6 = \sqrt{(2)} E_{yz}^{vp};$$

- la septième est la déformation viscoplastique équivalente cumulée macroscopique P :

$$V_7 = \sum \Delta E_{eq}^{vp} \text{ avec } \Delta E_{eq}^{vp} = \sqrt{\frac{2}{3}} (\Delta \mathbf{E}^{vp} : \Delta \mathbf{E}^{vp});$$

- puis, pour chaque phase, on trouve les 6 composantes des déformations viscoplastiques ou du tenseur β de la phase : $\left\{ \varepsilon_{xx}^{vp}(g), \varepsilon_{yy}^{vp}(g), \varepsilon_{zz}^{vp}(g), \sqrt{(2)} \varepsilon_{xy}^{vp}(g), \sqrt{(2)} \varepsilon_{xz}^{vp}(g), \sqrt{(2)} \varepsilon_{yz}^{vp}(g) \right\}_{g=1, m};$

- ensuite, pour chaque phase :

- pour chaque système de glissement de la phase, on trouve les valeurs de $\alpha_s \gamma_s p_s$;
- dans le cas où le comportement prend en compte l'irradiation (actuellement MONO_DD_CC_IRRA), il faut ensuite ajouter 12 variables internes : les densités de dislocations dues à l'irradiation.

- puis, pour chaque phase, on trouve les 6 composantes des contraintes de la phase : $\left\{ \sigma_{xx}(g), \sigma_{yy}(g), \sigma_{zz}(g), \sqrt{(2)} \sigma_{xy}(g), \sqrt{(2)} \sigma_{xz}(g), \sqrt{(2)} \sigma_{yz}(g) \right\}_{g=1, m};$

- la dernière variable interne est un indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (seuil dépassé en au moins un système de glissement au pas de temps courant).

Pour plus de précisions consulter [R5.03.11].

- Modélisations supportées : 3D
- Exemple : voir test SSNV171

4.3.4 Comportements spécifiques aux crayons combustibles et métaux sous irradiation

4.3.4.1 'VISC_IRRA_LOG'

Loi de fluage axial sous irradiation des assemblages combustibles. Elle permet de modéliser le fluage primaire et secondaire, paramétré par la fluence neutronique (cf. [R5.03.09]). Les paramètres sont fournis dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `VISC_IRRA_LOG`. Le champ de fluence est défini par le mot-clé `AFFE_VARC` de la commande `AFFE_MATERIAU`.

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `CONT_PLAN` (par `DE BORST`), `CONT_1D`, `CONT_1D(PMF)`.
- Nombre de variables internes : 2. *V1* : déformation visco-plastique équivalente cumulée, *V2* : mémorisation de l'historique d'irradiation (fluence).
- Exemple : voir test SSNV113

4.3.4.2 'GRAN_IRRA_LOG'

Relation de comportement de fluage et de grandissement sous irradiation pour les assemblages combustibles, similaire à la loi `VISC_IRRA_LOG` pour la déformation viscoplastique, et intégrant en plus une déformation de grandissement sous irradiation (cf. [R5.03.09]). Le champ de fluence est défini par le mot-clé `AFFE_VARC` de la commande `AFFE_MATERIAU`. Les caractéristiques du comportement sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot-clé `GRAN_IRRA_LOG`. Le grandissement ne se faisant que selon une direction, il est nécessaire dans les cas 3D et 2D de donner la direction du grandissement par l'opérande `ANGL_REP` du mot clé `MASSIF` de l'opérateur `AFFE_CARA_ELEM`.

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `CONT_PLAN` (par `DE BORST`), `CONT_1D`, `CONT_1D(PMF)`.
- Nombre de variables internes : 3. *V1* : déformation visco-plastique équivalente cumulée, *V2* : mémorisation de l'historique d'irradiation (fluence), *V3* : déformation de grandissement.
- Exemple : voir test SSNL128

4.3.4.3 'LEMAITRE_IRRA'

Relation de comportement de fluage et de grandissement sous irradiation pour les assemblages combustibles. Le champ de fluence est défini par le mot-clé `AFFE_VARC` de la commande `AFFE_MATERIAU`. Les caractéristiques du comportement sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot-clé `LEMAITRE_IRRA`. Le grandissement ne se faisant que selon une direction, il est nécessaire dans les cas 3D et 2D de donner la direction du grandissement par l'opérande `ANGL_REP` du mot clé `MASSIF` de l'opérateur `AFFE_CARA_ELEM`. Le schéma d'intégration est implicite ou semi-implicite, mais on conseille d'utiliser une intégration semi-implicite c'est-à-dire `PARM_THETA= 0.5`.

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `CONT_PLAN` (par `DE BORST`).
- Nombre de variables internes : 3. *V1* : déformation plastique cumulée, *V2* : nulle, *V3* : déformation de grandissement.
- Exemple : voir test SSNL121.

4.3.4.4 'LEMA_SEUIL'

Relation de comportement viscoplastique avec seuil sous irradiation pour les assemblages combustibles (cf. [R5.03.08]). Le champ de fluence est défini par le mot-clé `AFFE_VARC` de la

commande `AFFE_MATERIAU` . Les caractéristiques du grandissement sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot-clé `LEMA_SEUIL` . L'intégration du modèle est réalisée par une méthode semi-implicite ou implicite.

- Modélisations supportées : 3D , 2D , `CONT_PLAN` (par `DE BORST`), `CONT_1D` (par `DE BORST`).
- Nombre de variables internes : 2
- $V1$: déformation plastique cumulée,
- $V2$: représente le seuil actuel
- Exemple : voir test `SSNA104`

4.3.4.5 'IRRAD3M'

Relation de comportement élasto-plastique sous irradiation des aciers inoxydables 304 et 316, matériaux dont sont constitués les structures internes de cuve des réacteurs nucléaires. Le champ de fluence est défini par le mot-clé `AFFE_VARC` de la commande `AFFE_MATERIAU`. Le modèle prend en compte la plasticité, le fluage sous irradiation, le gonflement sous flux neutronique. Les caractéristiques sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot-clé `IRRAD3M`. L'intégration du modèle est réalisée par un schéma implicite en temps (cf. [R5.03.13]).

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `CONT_PLAN` (par `DE BORST`)
- Nombre de variables internes : 5
 - $V1$: déformation plastique équivalente cumulée,
 - $V2$: seuil pour le fluage d'irradiation
 - $V3$: déformation plastique équivalente d'irradiation
 - $V4$: gonflement
 - $V5$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1)
- Exemple : voir test `SSNA118`

4.3.4.6 'DIS_GRICRA'

Le comportement `DIS_GRICRA` permet de modéliser les liaisons entre grilles et crayons des assemblages combustibles. Il s'appuie sur des éléments discrets à 2 nœuds, avec 6 ddl par nœud (translation+rotation). La loi de comportement sur chaque sous-système (glissement -frottement axial, rotation dans le plan, et rotation hors plan) est du type plasticité avec écrouissage positif dans les directions tangentielles au discret pour modéliser le glissement, et du type élastique unilatéral dans la direction du discret pour modéliser le contact. Les paramètres de `DIS_GRICRA`, caractérisant le contact et le frottement, sont directement des rigidités en rotation et des seuils en rotation (type angles critiques). Ces paramètres sont fournis dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `DIS_GRICRA`. Contrairement aux autres discrets, on ne prend pas en compte les caractéristiques de rigidité de `AFFE_CARA_ELEM`. La matrice de rigidité du discret doit donc être prise nulle dans `AFFE_CARA_ELEM`. La rigidité est seulement issue des paramètres dans `DEFI_MATERIAU`.

Le contact unilatéral a lieu dans la direction X donnée par la maille `SEG2` de l'élément discret, et le glissement a lieu dans la direction Y donnée par le mot clé `ORIENTATION` de `AFFE_CARA_ELEM` (confer [R5.03.17] pour plus de détails). La matrice tangente est symétrique.

- Modélisations supportées : `DIS_TR`
- Nombre de variables internes : 6
 - $V1$: déplacement plastique cumulée
 - $V2$: indicateur de contact/frottement (1 si glissement, 0 si non glissement)
 - $V3$: indicateur de décollement en rotation
 - $V4$: angle plastique (glissement)
 - $V5$: angle plastique cumulé
 - $V6$: mémorisation de l'historique d'irradiation (fluence)
- Exemple : voir test `SSNL131`

4.3.5 Modèles mécaniques avec effets des transformations métallurgiques

Les relations de comportement suivantes s'appliquent à un matériau qui subit des changements de phases métallurgiques (confer [R4.04.02] pour plus de détail). Les calculs mécaniques prenant en compte la métallurgie s'appuient sur un calcul d'évolution des phases métallurgiques (voir la commande `CALC_META [U4.85.01]`).

4.3.5.1 Lois en kit de type `META_*` sauf `META_LEMA_ANI`

On peut activer par le mot clé `RELATION_KIT` deux types de matériau, soit `ACIER` qui comporte au plus cinq phases métallurgiques différentes, soit `ZIRC` qui comporte au plus trois phases métallurgiques différentes.

De plus, le nom de la relation de comportement est de la forme `META_x_yy_zzz`, avec les possibilités suivantes

x	=	P	ou	V	
yy	=	IL	ou	INL	ou CL
zzz	=	PT	ou	RE	ou PT_RE

La signification des lettres définies ci-dessus est la suivante :

P	=	comportement plastique
V	=	comportement viscoplastique
IL	=	écrouissage isotrope linéaire
IN	=	écrouissage isotrope non linéaire
L		
CL	=	écrouissage cinématique linéaire
PT	=	plasticité de transformation
RE	=	restauration d'écrouissage d'origine métallurgique

Exemples :

```
COMPORTEMENT = (RELATION      = 'META_P_INL'
                  RELATION_KIT = 'ZIRC' )

COMPORTEMENT = ( RELATION      = 'META_V_CL_PT_RE'
                  RELATION_KIT = 'ACIER' )
```

Voir aussi les tests : HSNV101, HSNV1202, HSNV103, HSNV104, HSNV105, HTNA100.

Remarque : pour toutes les lois métallurgiques, les contraintes planes sont impossibles même avec la méthode DE BORST.

Les données matériau nécessaires au calcul mécanique sont à définir pour chaque phase métallurgique en présence dans le matériau. Elles sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU [U4.43.01]` :

Type de comportement	Mot-clés de <code>DEFI_MATERIAU</code>
P = comportement élastoplastique	<code>ELAS_META(_FO)</code> suivi d'un écrouissage...
V = comportement viscoplastique	<code>META_VISC_FO</code> et les données élastoplastiques
IL = écrouissage isotrope linéaire	<code>ELAS_META(_FO)</code> et <code>META_ECRO_LINE</code>
INL = écrouissage isotrope non linéaire	<code>ELAS_META(_FO)</code> et <code>META_TRACTION (*)</code>
CL = écrouissage cinématique linéaire	<code>ELAS_META(_FO)</code> et <code>META_ECRO_LINE</code>
PT = plasticité de transformation	<code>META_PT</code>
RE = restauration d'écrouissage d'origine métallurgique	<code>META_RE</code>

Remarque : Attention, sous META_TRACTION, il faut renseigner non pas la courbe contrainte – déformation mais la courbe écrouissage isotrope en fonction de la déformation plastique cumulée

Nombre de variables internes et significations

On regroupe ici les renseignements sur les variables internes car leur nombre varie en fonction du type d'écrouissage (isotrope ou cinématique), du type de matériau (ACIER ou ZIRC) et du type de déformations (PETIT, PETIT_REAC, GROT_GDEP ou SIMO_MIEHE).

Les phases de l'acier sont les suivantes :

Phase	Type	Nom
Ferrite	Froide	FERRITE
Perlite	Froide	PERLITE
Bainite	Froide	BAINITE
Martensite	Froide	MARTENSITE
Austénite	Chaude	AUSTENITE

Les phases du zircaloy sont les suivantes :

Phase	Type	Nom
Alpha	Froide	ZIRCALPH
Alpha+Bêta	Froide	ZIRCALBE
Bêta	Chaude	ZIRCBETA

Les variables internes dépendent du type de déformation et du type d'écrouissage :

Déformation	Écrouissage isotrope		Écrouissage cinématique	
	ACIER	ZIRC	ACIER	ZIRC
PETIT, PETIT_REAC et GROT_GDEP	V1 à V5 : variables liées à l'écrouissage isotrope pour les 5 phases	V1 à V3 : variables liées à l'écrouissage isotrope pour les 3 phases	V1 à V30 : variables liées à l'écrouissage cinématique α pour les 5 phases	V1 à V18 : variables liées à l'écrouissage cinématique α pour les 3 phases
	V6 : écrouissage isotrope moyen	V4 : écrouissage isotrope moyen	V31 à V36 : écrouissage cinématique moyen X	V19 à V24 : écrouissage cinématique moyen X
	V7 : indicateur de plasticité (0 si élastique, 1 si plastique)	V5 : indicateur de plasticité (0 si élastique, 1 si plastique)	V37 : indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (0 si élastique, 1 si plastique)	V25 : indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (0 si élastique, 1 si plastique)
SIMO_MIEHE	V8 : trace des déformations élastiques divisée par 3 utilisée en grandes déformations	V6 : trace des déformations élastiques divisée par 3 utilisée en grandes déformations	N'existe pas	N'existe pas

La première ligne du tableau donne les variables internes classiques de la plasticité (voir §4.3.2), par phase. Elles sont donc nommées également par phase. Par exemple, pour un écrouissage isotrope

d'un alliage d'acier, on a : FERRITE#EPSPEQ, PERLITE#EPSPEQ, BAINITE#EPSPEQ, MARTENSITE#EPSPEQ et AUSTENITE#EPSPEQ.

Les lignes suivantes sont des quantités *globales*. Par exemple, on applique la loi des mélanges sur les variables internes par phase.

4.3.5.2 Loi META_LEMA_ANI

META_LEMA_ANI est une loi de comportement viscoplastique anisotrope prenant en compte la métallurgie, pour le Zirconium uniquement [R4.04.05] (et les tests HSNV134 et HSNV135).

Les caractéristiques sont :

- prise en compte des trois phases métallurgiques du Zircaloy.
- viscosité de type Lemaitre, sans seuil
- anisotropie avec critère de Hill

Remarque sur la matrice de Hill : l'utilisateur peut la donner soit dans le repère (R, T, Z) (en 3D, on fait un changement de variable et on considère que l'axe Z du 3D est l'axe du tube), soit en coordonnées cartésiennes dans le repère global (Ox,Oy,Oz).

Les modélisations supportées sont : 3D, 2D, INCO.

Les coefficients matériau sont définis dans l'opérateur DEFI_MATERIAU sous 'ELAS_META', 'META_LEMA_ANI'.

Les deux variables internes par phase sont :

- $V1$: la déformation visqueuse cumulée,
- $V2$: l'indicateur de plasticité (0 ou 1)

4.3.5.3 Loi MetaAcierEPIL_PT

La loi MetaAcierEPIL_PT est une loi spécifique aux alliages de type ACIER (cinq phases métallurgiques) qui subissent des changements de phases métallurgiques. Cette loi est caractérisée par un écrouissage isotrope linéaire et permet de prendre en compte la plasticité de transformation.

L'ensemble des paramètres matériaux sont renseignés dans le mot clé facteur MetaAcierEPIL_PT (_FO) de la commande DEFI_MATERIAU .

Les variables internes dépendent du type de modélisation, 2D ou 3D :

Type de modélisation	
2D	3D
$V1$ à $V4$: composantes du tenseur des déformations élastiques	$V1$ à $V6$: composantes du tenseur des déformations élastiques
$V5$ à $V9$: variables liées à l'écrouissage isotrope pour les 5 phases	$V7$ à $V11$: variables liées à l'écrouissage isotrope pour les 5 phases
$V10$: écrouissage isotrope moyen	$V12$: écrouissage isotrope moyen
$V11$: indicateur de plasticité (0 si élastique, 1 si plastique)	$V13$: indicateur de plasticité (0 si élastique, 1 si plastique)

Les modélisations supportées sont 3D, AXIS et D_PLAN. Ces modélisations peuvent être employées avec les mots clés DEFORMATION = 'PETIT', 'PETIT_REAC' ou 'GROT_GDEP'.

La mise en œuvre de la loi MetaAcierEPIL_PT est illustrée dans le cas test mfron06.

4.3.6 Modèles locaux et non locaux d'endommagement

4.3.6.1 'ENDO_FRAGILE'

Relation de comportement élastique fragile. Il s'agit d'une modélisation à endommagement scalaire et à écrouissage isotrope linéaire négatif (voir [R5.03.18] pour plus de détails). Les caractéristiques du matériau sont définies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01] sous les mots clés `ECRO_LINE(_FO)` (DSDE négative) et `ELAS(_FO)`.

Modélisations locales supportées : 3D, 2D, `CONT_PLAN`, `INCO_UPG`, `INCO_UP`.

- Nombre de variables internes : 2
- Signification : $V1$: valeur de l'endommagement, $V2$: indicateur d'endommagement (0 si l'endommagement vaut 0, 1 si l'endommagement est supérieur à 0).
- Exemple : voir test `SSNV147`

Supporte la méthode `IMPL_EX`; dans ce cas, la variable représente l'incrément de d'endommagement divisé par l'incrément de temps (soit une approximation de \dot{d})

4.3.6.2 'ROUSSELIER', 'ROUSS_PR', 'ROUSS_VISC'

Remarque :

Les trois modèles suivants 'ROUSSELIER' (modèle élastoplastique), 'ROUSS_PR' (modèle élastoplastique) et 'ROUSS_VISC' (modèle élastoviscoplastique) sont trois versions différentes du modèle de Rousselier. Ce modèle est une relation de comportement élasto(visco)plastique qui permet de rendre compte de la croissance des cavités et de décrire la rupture ductile dans les aciers. En dehors du côté plastique/visqueux, la différence essentielle réside dans la manière dont sont traitées les grandes déformations. Pour le modèle 'ROUSSELIER' il s'agit d'une formulation type `Simo_Miehe` (`DEFORMATION : 'SIMO_MIEHE'`) et pour les deux autres d'une formulation type 'PETIT_REAC' (`DEFORMATION : 'PETIT_REAC'`). Sur différents exemples traités en plasticité, on a constaté que le modèle 'ROUSS_PR' a besoin de beaucoup plus d'itérations de Newton pour converger par rapport au modèle 'ROUSSELIER'.

Il faut noter également que ces trois modèles traitent de manière différente le matériau rompu. Dans les modèles 'ROUSS_PR' et 'ROUSS_VISC', lorsque la porosité atteint une porosité limite, on considère le matériau rompu. Le comportement est alors remplacé par une chute imposée des contraintes. Pour activer cette modélisation du matériau rompu, il faut alors renseigner dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `ROUSSELIER(_FO)`, les deux coefficients 'PORO_LIMI' et 'D_SIGM_EPSI_NORM'. Pour 'ROUSSELIER', on ne fait rien de particulier car la contrainte tend naturellement vers zéro lorsque la porosité tend vers un. Les deux paramètres précédents peuvent être renseignés mais n'ont pas d'impact sur le modèle.

'ROUSSELIER'

Relation de comportement élasto-plastique. Elle permet de rendre compte de la croissance des cavités et de décrire la rupture ductile. Ce modèle s'emploie exclusivement avec le mot clé `DEFORMATION = 'SIMO_MIEHE'`). Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `ROUSSELIER(_FO)` et `ELAS(_FO)` (Cf. [R5.03.06] pour plus de détails). Pour faciliter l'intégration de ce modèle, il est conseillé d'utiliser systématiquement le redécoupage global du pas de temps (voir `STAT_NON_LINE` [U4.51.03], mot clé `INCREMENT`). Ce modèle n'est pas développé en contrainte plane. De plus, avec le mot clé `SIMO_MIEHE`, on ne peut pas utiliser les contraintes planes par la méthode `DE BORST`.

Modélisations locales supportées : 3D, 2D, INCO_UPG (si `DEFORMATION='PETIT'` ou `'SIMO_MIEHE'`)

- Nombre de variables internes : 9
- Signification : $V1$: déformation plastique cumulée, $V2$: valeur de la porosité, $V3$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (0 si élastique, 1 si plastique avec solution régulière, 2 si plastique avec solution singulière). $V4$ à $V9$: 6 composantes d'un tenseur eulérien en grandes déformations de déformations élastiques,
- Exemple : voir test SSNV147.

Modélisation non locale supportée : utiliser les modélisations INCO avec longueur interne

- Nombre de variables internes : 12
- Signification :
 - $V1$: déformation plastique cumulée,
 - $V2$ à $V4$: gradient de la déformation plastique cumulée suivant les axes x, y, z , respectivement,
 - $V5$: porosité,
 - $V6$ à $V11$: déformations élastiques utilisées pour SIMO_MIEHE,
 - $V12$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) (0 si élastique, 1 si plastique et solution régulière, 2 si plastique et solution singulière).
- Exemple : voir test SSNP122

'ROUSS_PR'

Relation de comportement élasto-plastique. Elle permet de rendre compte de la croissance des cavités et de décrire la rupture ductile. Ce modèle s'emploie exclusivement avec les mots clés `DEFORMATION : 'PETIT_REAC'` ou `'PETIT'`, (utiliser de préférence la modélisation `'PETIT_REAC'` car c'est un modèle grandes déformations). Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU [U4.43.01]`, sous les mots clés `ROUSSELIER(_FO)` et `ELAS(_FO)` (Cf. [R5.03.06] pour plus de détails). On peut également prendre en compte la nucléation des cavités. Il faut alors renseigner le paramètre `AN` (mot clé non activé pour le modèle `ROUSSELIER` et `ROUSS_VISC`) sous `ROUSSELIER(_FO)`. Pour faciliter l'intégration de ce modèle, il est conseillé d'utiliser le redécoupage automatique local du pas de temps (mot clé `ITER_INTE_PAS`).

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `CONT_PLAN` (par `DE BORST`), `INCO_UPG`, `INCO_UP`.
- Nombre de variables internes : 5
- Signification : $V1$: déformation plastique cumulée, $V2$: valeur de la porosité, $V3$: indicateur de dissipation, $V4$ = énergie stockée, $V5$ = indicateur de plasticité (cf. Remarque 1)
- Exemple : test SSNV103

'ROUSS_VISC'

Relation de comportement élasto-visco-plastique. Elle permet de rendre compte de la croissance des cavités et de décrire la rupture ductile. Ce modèle s'emploie exclusivement avec les mots clés `DEFORMATION = 'PETIT_REAC'` ou `'PETIT'`, (prendre la modélisation `'PETIT_REAC'` car c'est un modèle grandes déformations). Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU [U4.43.01]`, sous les mots clés `VISC_SINH`, `ROUSSELIER(_FO)` et `ELAS(_FO)` (Cf. [R5.03.06] pour plus de détails). Pour faciliter l'intégration de ce modèle, il est conseillé d'utiliser le redécoupage automatique local du pas de temps, mot clé `ITER_INTE_PAS`. Pour l'intégration de cette loi, une θ -méthode est disponible et on conseille d'utiliser une intégration semi-implicite c'est-à-dire : `PARM_THETA = 0.5`

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `CONT_PLAN` (par `DE BORST`), `INCO`.
- Nombre de variables internes : 5
- Signification : $V1$: déformation plastique cumulée, $V2$: valeur de la porosité, $V3$: indicateur de dissipation, $V4$ = énergie stockée, $V5$ = indicateur de plasticité (cf. Remarque 1)
- Exemple : test SSNP117.

4.3.6.3 'HAYHURST'

Modèle élasto-viscoplastique de Hayhurst, pour décrire le comportement des aciers austénitiques, avec un endommagement scalaire en sinus hyperbolique, fonction de la contrainte principale maximale ou de la trace des contraintes, un écrouissage isotrope et une loi visqueuse en sinus hyperbolique. Ce modèle s'emploie avec les mots clés `DEFORMATION = PETIT` ou `PETIT_REAC.` ou `GDEF_LOG.` Les données nécessaires sont définies dans `DEFI_MATERIAU` sous les mots clés `HAYHURST` et `ELAS.`

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `INCO_UPG`, `INCO_UP`.
- Nombre de variables internes : 12
- Signification : $V1$ à $V6$: 6 composantes de la déformation viscoplastique, $V7$: déformation plastique cumulée, $V8$ et $V9$: variables d'écrouissage H_1 et H_2 , $V10$: variable ϕ , $V11$: endommagement, $V12$: indicateur.
- Exemple : test `SSNV222`

4.3.6.4 'VENDOCHAB'

Modèle viscoplastique couplé à l'endommagement isotrope de Lemaitre-Chaboche [R5.03.15]. Ce modèle s'emploie avec les mots clés `DEFORMATION = PETIT` ou `PETIT_REAC.` Les données nécessaires sont définies dans `DEFI_MATERIAU` sous les mots clés `VENDOCHAB (_FO)`, `LEMAITRE (_FO)` et `ELAS (_FO)`.

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `INCO_UPG`, `INCO_UP`.
- Nombre de variables internes : 9
- Signification : $V1$ à $V6$: déformation viscoplastique, $V7$: déformation plastique cumulée, $V8$: écrouissage isotrope, $V9$: endommagement.
- Exemple : test `SSNV183`

4.3.6.5 'VISC_ENDO_LEMA'

Modèle viscoplastique couplé à l'endommagement isotrope de Lemaitre-Chaboche, correspondant à une version simplifiée du modèle `VENDOCHAB` dans le cas où les coefficients `ALPHA_D` et `BETA_D` sont nuls et `K_D = R_D`. cf. [R5.03.15]. Ce modèle s'emploie avec les mots clés `DEFORMATION = PETIT` ou `PETIT_REAC.` Les données nécessaires sont définies dans `DEFI_MATERIAU` sous les mots clés `VISC_ENDO (_FO)`, `LEMAITRE (_FO)` et `ELAS (_FO)`.

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `INCO_UPG`, `INCO_UP`.
- Nombre de variables internes : 9
- Signification : $V1$ à $V6$: déformation viscoplastique, $V7$: déformation plastique cumulée, $V8$: écrouissage isotrope, $V9$: endommagement.
- Exemple : test `SSND108`

4.3.6.6 'CZM_EXP_REG'

Relation de comportement cohésive (Cohesive Zone Model EXPonentielle REGularisée) (Cf. [R7.02.11] pour plus de détail) modélisant l'ouverture d'une fissure. Cette loi est utilisable avec l'élément fini linéaire de type joint (Cf. [R3.06.09] pour plus de détail) ou avec sa version THM (cf. [R7.02.15]) et permet d'introduire une force de cohésion entre les lèvres de la fissure. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `RUPT_FRAG`. L'utilisation de ce modèle requiert souvent la présence du pilotage par `PRED_ELAS` (cf. [U4.51.03]).

- Modélisation supportée : PLAN_JOINT, AXIS_JOINT, 3D_JOINT, AXIS_JHMS, PLAN_JHMS.
- Nombre de variables internes : 9
- Signification : $V1$: seuil correspondant au plus grand saut de déplacement (en norme) jamais atteint, $V2$: indicateur de dissipation (0 : non, 1 : oui), $V3$ indicateur d'endommagement (0 : sain, 1 : endommagé), $V4$: indicateur du pourcentage d'énergie dissipée, $V5$: valeur de l'énergie dissipée, $V7$ à $V9$: valeurs du saut, ($V9=0$ en 2D)
- Exemple : voir test SSNP118, SSNP133, SSNV199

4.3.6.7 'CZM_LIN_REG'

Relation de comportement cohésive (Cohesive Zone Model LINéaire REGularisée) (Cf. [R7.02.11] pour plus de détail) modélisant l'ouverture d'une fissure. L'intérêt d'une telle loi, comparée à CZM_EXP_REG, est de pouvoir représenter un vrai front de rupture. Ce dernier est visible grâce à la variable interne $V3$ ($V3=2$ correspond à un élément totalement cassé). Cette loi est utilisable avec l'élément fini linéaire de type joint (Cf. [R3.06.09] pour plus de détail) ou avec sa version THM (cf. [R7.02.15]) et permet d'introduire une force de cohésion entre les lèvres de la fissure. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur DEFINI_MATERIAU [U4.43.01], sous le mot clé RUPT_FRAG. L'utilisation de ce modèle requiert souvent la présence du pilotage par PRED_ELAS (voir [U4.51.03]).

- Modélisation supportée : PLAN_JOINT, AXIS_JOINT, 3D_JOINT, AXIS_JHMS, PLAN_JHMS.
- Nombre de variables internes : 9
- Signification : $V1$: seuil correspondant au plus grand saut de déplacement (en norme) jamais atteint, $V2$: indicateur de dissipation (0 : non, 1 : oui), $V3$ indicateur d'endommagement (0 : sain, 1 : endommagé, 2 : rompu), $V4$: indicateur du pourcentage d'énergie dissipée, $V5$: valeur de l'énergie dissipée, $V7$ à $V9$: valeurs du saut, ($V9=0$ en 2D)
- Exemple : voir test SSNP118, SSNV199

4.3.6.8 'CZM_EXP'

Relation de comportement cohésive (Cohesive Zone Model EXPonentielle) (voir [R7.02.12] pour plus de détail) modélisant l'ouverture d'une fissure. Cette loi est utilisable avec l'élément fini à discontinuité interne (voir [R7.02.12] pour plus de détail) et permet d'introduire une force de cohésion entre les lèvres de la fissure. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur DEFINI_MATERIAU [U4.43.01], sous le mot clé RUPT_FRAG. L'utilisation de ce modèle requiert la présence du pilotage par PRED_ELAS (cf. [U4.51.03]).

- Modélisation supportée : PLAN_ELDI, AXIS_ELDI.
- Nombre de variables internes : 7
- Signification : $V1$: saut normal, $V2$: saut tangentiel, $V3$: variable seuil, $V4$: indicateur de fissuration (0 pour régime linéaire, 1 pour régime adoucissant), $V5$: indicateur du pourcentage d'énergie dissipée, $V6$: contrainte normale, $V7$: contrainte tangentielle.
- Exemple : voir test SSNP118.

4.3.6.9 'CZM_OUV_MIX'

•

- Relation de comportement cohésive (Cohesive Zone Model OUVerture MIXte) (Cf. [R7.02.11]) modélisant l'ouverture et la propagation d'une fissure. Cette loi est utilisable avec l'élément fini d'interface basé sur une formulation mixte lagrangien augmenté (voir [R3.06.13]) et permet

d'introduire une force de cohésion entre les lèvres de la fissure en mode d'ouverture uniquement. Cette loi est utilisée lorsqu'on impose des conditions de symétrie sur l'élément d'interface. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `RUPT_FRAG`. L'utilisation de ce modèle requiert la présence du pilotage par `PRED_ELAS` (cf. [U4.51.03]).

- - Modélisation supportée : toutes les modélisations de type `INTERFACE` (cf. U3.13.14).
 - Nombre de variables internes : 9
 - $V1$: seuil en saut (plus grande norme atteinte),
 - $V2$: indicateur du régime de la loi = -1 : Contact, 0 : Adhérence initiale ou courante, 1 : Endommagement, 2 : Rupture, 3 : Retour à zéro à contrainte nulle.
 - $V3$: indicateur d'endommagement 0 si matériau sain, 1 si matériau endommagé, 2 si matériau rompu.
 - $V4$: pourcentage d'énergie dissipée,
 - $V5$: valeur de l'énergie dissipée,
 - $V6$: valeur de l'énergie résiduelle courante : nulle pour cette lois (valable pour `CZM_XXX_REG`).
 - $V7$: saut normal, $V8$: saut tangentiel, $V9$: saut tangentiel (nul en 2D).
- Exemples : voir tests `SSNP118` et `SSNV199`.

4.3.6.10 'CZM_EXP_MIX'

Relation de comportement cohésive (Cohesive Zone Model EXPonentielle MIXte) (Cf. [R7.02.11]) modélisant l'ouverture et la propagation d'une fissure. Cette loi est utilisable avec l'élément fini d'interface basé sur une formulation mixte lagrangien augmenté (voir [R3.06.13]) et permet d'introduire une force de cohésion entre les lèvres de la fissure en mode d'ouverture selon une forme exponentielle. Elle convient lors de la modélisation de matériau quasi-fragile comme le béton. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `RUPT_FRAG`. L'utilisation de ce modèle peut parfois nécessiter d'utiliser les techniques de pilotage par `PRED_ELAS` pour faciliter la convergence (cf. [U4.51.03]).

- Modélisation supportée : toutes les modélisations de type `INTERFACE` (cf. U3.13.14).
- Nombre de variables internes : 9
 - $V1$: seuil en saut (plus grande norme atteinte),
 - $V2$: indicateur du régime de la loi = -1 : Contact, 0 : Adhérence initiale ou courante, 1 : Endommagement, 2 : Rupture, 3 : Retour à zéro à contrainte nulle.
 - $V3$: indicateur d'endommagement 0 si matériau sain, 1 si matériau endommagé, 2 si matériau rompu.
 - $V4$: pourcentage d'énergie dissipée,
 - $V5$: valeur de l'énergie dissipée,
 - $V6$: valeur de l'énergie résiduelle courante : nulle pour cette lois (valable pour `CZM_XXX_REG`).
 - $V7$: saut normal, $V8$: saut tangentiel, $V9$: saut tangentiel (nul en 2D).
- Exemples : voir tests `SSNP118` et `SSNP166`.

4.3.6.11 'CZM_EXP_MIX'

Relation de comportement cohésive (Cohesive Zone Model EXPonentielle MIXte) (Cf. [R7.02.11]) modélisant l'ouverture et la propagation d'une fissure. Cette loi est utilisable avec l'élément fini d'interface basé sur une formulation mixte lagrangien augmenté (voir [R3.06.13]) et permet d'introduire une force de cohésion entre les lèvres de la fissure en mode d'ouverture selon une forme exponentielle. Elle convient lors de la modélisation de matériau quasi-fragile comme le béton. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `RUPT_FRAG`. L'utilisation de ce modèle peut parfois nécessiter d'utiliser les techniques de pilotage par `PRED_ELAS` pour faciliter la convergence (cf. [U4.51.03]).

- Modélisation supportée : toutes les modélisations de type `INTERFACE` (cf. U3.13.14).
- Nombre de variables internes : 9
 - $V1$: seuil en saut (plus grande norme atteinte),
 - $V2$: indicateur du régime de la loi = -1 : Contact, 0 : Adhérence initiale ou courante, 1 : Endommagement, 2 : Rupture, 3 : Retour à zéro à contrainte nulle.
 - $V3$: indicateur d'endommagement 0 si matériau sain, 1 si matériau endommagé, 2 si matériau rompu.
 - $V4$: pourcentage d'énergie dissipée,
 - $V5$: valeur de l'énergie dissipée,
 - $V6$: valeur de l'énergie résiduelle courante : nulle pour cette lois (valable pour `CZM_XXX_REG`).
 - $V7$: saut normal, $V8$: saut tangentiel, $V9$: saut tangentiel (nul en 2D).
- Exemples : voir tests `SSNP118` et `SSNP166`.

4.3.6.12 'CZM_TAC_MIX'

Relation de comportement cohésive (Cohesive Zone Model Talon-Curnier MIXte) (voir [R7.02.11]) modélisant l'ouverture et la propagation d'une fissure. Cette loi est utilisable avec l'élément fini d'interface basé sur une formulation mixte lagrangien augmenté (voir [R3.06.13]) et permet d'introduire une force de cohésion entre les lèvres de la fissure dans les trois modes de rupture avec une irréversibilité de type Talon-Curnier. Attention, cette loi ne peut être utilisée lorsqu'on impose des conditions de symétrie sur l'élément d'interface. Dans ce cas de figure il faut utiliser `CZM_OUV_MIX`. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `RUPT_FRAG`. L'utilisation de ce modèle requiert la présence du pilotage par `PRED_ELAS` (cf. [U4.51.03]).

- Modélisation supportée : toutes les modélisations de type `INTERFACE` (cf. U3.13.14).
- Nombre de variables internes : 9
 - $V1$: seuil en saut (plus grande norme atteinte),
 - $V2$: indicateur du régime de la loi = -1 : Contact (uniquement pour `CZM_OUV_MIX`), 0 : Adhérence initiale ou courante, 1 : Endommagement, 2 : Rupture, 3 : Retour à zéro à contrainte nulle.
 - $V3$: indicateur d'endommagement 0 si matériau sain, 1 si matériau endommagé, 2 si matériau rompu.
 - $V4$: pourcentage d'énergie dissipée,
 - $V5$: valeur de l'énergie dissipée,
 - $V6$: valeur de l'énergie résiduelle courante : nulle pour cette lois (valable pour `CZM_XXX_REG`).
 - $V7$: saut normal, $V8$: saut tangentiel, $V9$: saut tangentiel (nul en 2D).
- Exemples : voir tests `SSNP118`, `SSNA115`, `SSNV199`.

4.3.6.13 'CZM_TRA_MIX'

Relation de comportement cohésive (Cohesive Zone Model TRApèze MIXte) (voir [R7.02.11]) modélisant l'ouverture et la propagation d'une fissure en rupture ductile. Cette loi est utilisable avec l'élément fini d'interface basé sur une formulation mixte lagrangien augmenté (voir [R3.06.13]) et permet d'introduire une force de cohésion entre les lèvres de la fissure uniquement en mode d'ouverture. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `RUPT_DUCT`.

- Modélisation supportée : toutes les modélisations de type `INTERFACE` (cf. U3.13.14).
- Nombre de variables internes : 9
 - $V1$: seuil en saut, permet de prendre en compte l'irréversibilité de la fissuration, voir sa définition dans les parties précédentes (spécifique à chaque loi).
 - $V2$: indicateur du régime de la loi $V2 = -1$: Contact, $V2 = 0$: adhérence initiale ou courante, $V2 = 1$: dissipation, $V2 = 2$: rupture finale, $V2 = 3$: plateau.

$V3$: indicateur d'endommagement $V3=0$ si matériau sain, $V3=1$ si matériau endommagé, $V3=2$ si matériau cassé.

$V4$: pourcentage d'énergie dissipée.

$V5 = V4 \times G_c$: valeur de l'énergie dissipée.

$V6$: valeur de l'énergie résiduelle courante : nulle pour cette lois (valable pour `CZM_xxx_REG`).

$V7 = \delta_n$: saut normal, $V8 = \delta_t$: saut tangentiel, $V9 = \delta_\tau$ saut tangentiel (nul en 2D).

- Exemples : voir tests `SSNP151`, `SSNA120`.

4.3.6.14 'CZM_FAT_MIX'

Relation de comportement cohésive pour la fatigue (voir [R7.02.11]). Cette loi est utilisable avec l'élément fini d'interface basé sur une formulation mixte lagrangien augmenté (voir [R3.06.13]). Le but est de simuler la propagation de fissure en fatigue en 2D ou 3D (mode I uniquement) avec la possibilité de considérer un matériau environnant non linéaire afin de modéliser (entre autre) l'effet retard lié à une surcharge. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `RUPT_FRAG`. L'utilisation de ce modèle requiert la présence du pilotage par `PRED_ELAS` (cf. [U4.51.03]).

- Modélisation supportée : toutes les modélisations de type `INTERFACE` (cf. U3.13.14).
- Nombre de variables internes : 9
- Exemple : voir tests `SSNP118`, `SSNP139`

4.3.6.15 'CZM_LAB_MIX'

Relation de comportement cohésive (Cohesive Zone Model Liaison Acier-Béton MIXte) (cf. [R7.02.11]) modélisant le comportement d'une interface acier-béton. Cette loi est utilisable avec les éléments finis d'interface basés sur une formulation mixte de type lagrangien augmenté (cf. [R3.06.13]) et permet de modéliser le glissement de l'acier par rapport au béton.

Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `CZM_LAB_MIX`.

- Modélisations supportées : toutes les modélisations de type `INTERFACE` (cf. U3.13.14).
- Nombre de variables internes : 5
 - $V1$: seuil en saut (plus grande norme atteinte),
 - $V2$: indicateur du régime de la loi = 0 : Adhérence initiale ou courante, 1 : Endommagement, 2 : Rupture, 3 : Retour à zéro à contrainte nulle.
 - $V3$: saut normal, $V4$: saut tangentiel, $V5$: saut tangentiel (nul en 2D).
- Exemple : voir test `SSNS110`.

4.3.6.16 'RUPT_FRAG'

Relation de comportement non locale basée sur la formulation de J.J. Marigo et G. Francfort de la mécanique de la rupture (pas d'équivalent en version locale). Ce modèle décrit l'apparition et la propagation de fissures dans un matériau élastique (cf. [R7.02.11]). Les caractéristiques du matériau sont définies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01] sous les mots clés `ELAS`, `RUPT_FRAG` et `NON_LOCAL`.

- Modélisation non locale supportée : `GRAD_VARI`.
- Nombre de variables internes : 4
- Signification : $V1$: valeur de l'endommagement, $V2$ à $V4$: 3 composantes du gradient de l'endommagement.
- Exemple : voir test `SSNA101`.

4.3.6.17 'RANKINE'

Relation de comportement utilisée pour la modélisation simplifiée de joints des barrages en béton [R7.01.39]. Il s'agit d'un critère de plasticité parfaite en traction portant sur les composantes des contraintes principales : $\sigma_{i=1,2,3} \leq \sigma_t$. Quand une contrainte principale atteint la valeur seuil σ_t , le joint s'ouvre dans cette direction. Il est à noter que la déformation plastique ainsi créée n'est pas réversible, le modèle ne permet donc pas de représenter la re-fermeture du joint et n'est valable que sur un trajet de chargement monotone. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `RANKINE`.

- Modélisation supportées : `D_PLAN`, `C_PLAN`, `AXIS`, `3D`.
- Nombre de variables internes : 9
- Exemple : voir tests `SSNV515`, `SSNV516`

4.3.6.18 'JOINT_MECA RUPT'

Relation de comportement de contact, élastique avec résistance à la traction et rupture (Cf. [R7.01.25]). Cette loi est utilisable avec les éléments finis de joint en linéaire et en quadratique. La modélisation hydromécanique n'est possible que pour les joints quadratique (Cf. [R3.06.09] pour plus de détail). Le comportement normal est de type cohésif, tandis que le comportement tangentiel est toujours linéaire avec une rigidité dépendante de l'ouverture normale du joint. La pression hydrostatique due à la présence de liquide dans le joint est prise en compte, le couplage hydromécanique est également possible. La procédure d'injection du béton sous pression (le clavage), qui est spécifique à la construction des barrages, est aussi implémentée. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `JOINT_MECA RUPT`.

- Modélisation supportées : `PLAN_JOINT`, `AXIS_JOINT`, `3D_JOINT`, `PLAN_JOINT_HYME`, `3D_JOINT_HYME`.
- Nombre de variables internes : 18
- Exemple : voir tests `SSNP162`, `SSNP142`, `SSNP143`

4.3.6.19 'JOINT_MECA FROT'

Une version élastoplastique de la loi de frottement type Mohr-Coulomb (confer [R7.01.25]). Cette loi est utilisable avec les éléments finis de joint en linéaire et en quadratique. La modélisation hydromécanique n'est possible que pour les joints quadratique (Cf. [R3.06.09] pour plus de détail). Seule la partie tangentielle du déplacements est décomposée en deux composantes - plastique et élastique. L'écoulement est normal pour cette partie tangentielle. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `JOINT_MECA FROT`.

- Modélisation supportée : `PLAN_JOINT`, `AXIS_JOINT`, `3D_JOINT`, `PLAN_JOINT_HYME`, `3D_JOINT_HYME`.
- Nombre de variables internes : 18
- Exemple : voir tests `SSNP162d/e/f/j/k/l`, `SSNP142c/d/g/h`

4.3.6.20 'ENDO_HETEROGENE'

La loi `ENDO_HETEROGENE` est un modèle d'endommagement isotrope représentant la formation et la propagation des fissures à partir d'une répartition de micro-défauts donnée par un modèle de Weibull. La présence de fissure dans la structure est modélisée par des lignes d'éléments cassés ($d=1$). La rupture des éléments peut être causée soit par l'amorçage d'une nouvelle fissure, soit par propagation (voir [R7.01.29] pour plus de détails). Il s'agit donc d'un modèle à deux seuils. Cette loi est adaptée aux matériaux hétérogènes comme par exemple l'argilite.

Les caractéristiques du matériau sont définies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01] sous les mots clés `ENDO_HETEROGENE`, `ELAS` et `NON_LOCAL`.

Modélisation non locale supportée : `D_PLAN_GRAD_SIGM`

- Nombre de variables internes pour la modélisation `D_PLAN_GRAD_SIGM` : 12
- Signification :
 - $V1$: valeur de l'endommagement d ,
 - $V2$: élément sain (0), pointé (1), rompu par amorçage (2), rompu par propagation (3)
 - $V3$: contrainte de rupture par amorçage,
 - $V4$: contrainte de rupture par propagation,
 - $V5$: numéro de l'élément pointé numéro 1,
 - $V6$: numéro de l'élément pointé numéro 2 (quand amorçage),
 - $V7$: itération de Newton de rupture,
 - $V8$: itération de Newton courante,
 - $V9$: coordonnée X de la pointe de fissure après rupture par propagation,
 - $V10$: coordonnée Y de la pointe de fissure après rupture par propagation,
 - $V11$: coordonnée X de la pointe de fissure 2 lors de l'amorçage,
 - $V12$: coordonnée Y de la pointe de fissure 2 lors de l'amorçage,
- Exemple : voir test `ssnp147` et `ssnp148`

4.3.7 Comportements spécifiques à la modélisation du béton et du béton armé

4.3.7.1 'ENDO_ISOT_BETON'

Relation de comportement élastique fragile. Il s'agit d'une modélisation locale à endommagement scalaire et à écrouissage isotrope linéaire négatif qui distingue le comportement en traction et en compression du béton (voir [R7.01.04] pour plus de détails). Les caractéristiques du matériau sont définies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01] sous les mots clés `BETON_ECRO_LINE` et `ELAS`.

Modélisations locales supportées : `3D`, `2D`, `CONT_PLAN` (par `DE BORST`), `INCO_UPG`, `INCO_UP`, `CONT_1D` (par `DE BORST`)

- Nombre de variables internes : 2
- Signification : $V1$: valeur de l'endommagement, $V2$: indicateur d'endommagement (0 pour régime élastique (endommagement nul), 1 si endommagé, 2 si rompu (endommagement égal à 1)).
- Exemple : voir test `SSNV149`.

Modélisation non locale supportée : `GRAD_EPSI`

- Nombre de variables internes : 2
- Signification : $V1$: valeur de l'endommagement, $V2$: indicateur d'endommagement (0 pour régime élastique (endommagement nul), 1 si endommagé, 2 si rompu (endommagement égal à 1)).
- Exemple : voir test `SSNV157`

4.3.7.2 'ENDO_FISS_EXP'

Relation de comportement quasi-fragile non locale destinée à la modélisation de la fissuration du béton à l'échelle de la fissure individuelle. Le modèle introduit un seuil d'endommagement caractéristique du béton, restaure une partie de la rigidité dans les directions de sollicitations en compression et tend vers une loi cohésive lorsque la longueur interne (l'échelle non locale) tend vers zéro (voir [R5.03.28] pour plus de détails). Les caractéristiques du béton sont définies idéalement dans l'opérateur `DEFI_MATER_GC` [U4.42.07] en termes de grandeurs de l'ingénieur ou, sinon, dans l'opérateur

DEFI_MATERIAU [U4.43.01] (mots-clés facteurs ENDO_FISS_EXP, ELAS et NON_LOCAL) pour renseigner les valeurs des paramètres internes de la loi.

Modélisation locale non supportée.

Modélisation non locale supportée : GRAD_VARI

- Nombre de variables internes : 9
- Signification : V1 = valeur de l'endommagement, V2 = indicateur d'endommagement (0 pour régime élastique (endommagement nul), 1 si endommagé, 2 si rompu (endommagement égal à 1)) V3 = rigidité résiduelle, V4 à V9 = déformation mécanique à la fin du pas de temps (utilisée en cas de reprise avec adaptation de maillage)
- Exemple : voir tests SSNL125, SSNP168, SSNV234, SSNA119

4.3.7.3 'ENDO_SCALAIRE'

Relation de comportement élastique fragile. Il s'agit d'une modélisation non locale à endommagement scalaire et à écrouissage négatif qui distingue le comportement en traction et en compression pour ce qui concerne la surface de charge (voir [R5.03.25] pour plus de détails). Les caractéristiques du matériau sont définies dans l'opérateur DEFI_MATERIAU [U4.43.01] sous les mots clés ENDO_SCALAIRE, NON_LOCAL et ELAS.

Modélisation locale non supportée.

Modélisation non locale supportée : GRAD_VARI

- Nombre de variables internes : 3
- Signification : V1 : valeur de l'endommagement, V2 : indicateur d'endommagement (0 pour régime élastique (endommagement nul), 1 si endommagé, 2 si rompu (endommagement égal à 1)) V3 : rigidité résiduelle
- Exemple : voir tests SSNL125, SSNP146, SSNV223, SSNA119

4.3.7.4 'ENDO_CARRE'

Relation de comportement élastique fragile. Il s'agit d'une modélisation non locale à endommagement régularisé quadratique et à écrouissage isotrope négatif, qui distingue le comportement en compression de celui en traction (voir [R5.03.26] pour plus de détails). Les caractéristiques du matériau sont définies dans l'opérateur DEFI_MATERIAU [U4.43.01] sous les mots clés ECRO_LINE, NON_LOCAL et ELAS.

Modélisation locale non supportée.

Modélisation non locale supportée : GVNO

- Nombre de variables internes : 2
 - Signification : V1 : valeur de l'endommagement, V2 : indicateur d'endommagement (0 pour régime élastique (endommagement nul), 1 si endommagé)
- Exemple : voir tests SSNP307, SSNA119, SSNV220

4.3.7.5 'ENDO_ORTH_BETON'

Relation de comportement anisotrope du béton avec endommagement [R7.01.09]. Il s'agit d'une modélisation locale d'endommagement prenant en compte la refermeture des fissures. Les caractéristiques des matériaux sont définies dans l'opérateur DEFI_MATERIAU sous les mots-clés ELAS et ENDO_ORTH_BETON.

Modélisations locales supportées : 3D, 2D, CONT_PLAN (par DE BORST), INCO, CONT_1D (par DE BORST)

- Nombre de variables internes : 7
- Signification : $V1$ à $V6$: tenseur d'endommagement de traction
- $V7$: endommagement de compression
- Exemple : voir test SSNV176

Modélisation non locale supportée : GRAD_EPSI

- Nombre de variables internes : 7
- Signification : $V1$ à $V6$: tenseur d'endommagement de traction
- $V7$: endommagement de compression
- Exemple : voir test SSNV175

4.3.7.6 'MAZARS'

Relation de comportement élastique fragile. Elle permet de rendre compte de l'adoucissement du béton et distingue l'endommagement en traction et en compression. Une seule variable d'endommagement scalaire est utilisée (cf. [R7.01.08] pour plus de détails). Les caractéristiques du matériau sont définies dans l'opérateur DEFI_MATERIAU [U4.43.01] sous les mots clés MAZARS et ELAS(_FO). En cas de chargement thermique, les coefficients matériaux dépendent de la température maximale atteinte au point de Gauss considéré. De plus, la dilatation thermique supposée linéaire ne contribue pas à l'évolution de l'endommagement (idem pour le retrait de dessiccation et le retrait endogène).

Modélisations locales supportées : 3D, 2D, CONT_PLAN, INCO, CONT_1D (par DE BORST)

- Nombre de variables internes : 4
- Signification : $V1$: valeur de l'endommagement, $V2$: indicateur d'endommagement (0 si non endommagé, 1 si endommagé), $V3$: température maximale atteinte au point de Gauss considéré, $V4$: déformation équivalente au sens de Mazars.
- Exemple : voir test SSNP113

Modélisation non locale supportée : GRAD_EPSI

- Nombre de variables internes : 4
- Signification : $V1$: valeur de l'endommagement, $V2$: indicateur d'endommagement (0 pour régime élastique (endommagement nul), 1 si endommagé), $V3$: température maximale atteinte au point de Gauss considéré. $V4$: déformation équivalente au sens de Mazars .
- Exemple : voir test SSNV157

4.3.7.7 'MAZARS_GC'

Relation de comportement élastique fragile. Elle permet de rendre compte de l'adoucissement du béton et distingue l'endommagement en traction et en compression. Deux variables d'endommagement scalaire sont utilisées (confer [R5.03.09] pour plus de détails). Les caractéristiques du matériau sont définies dans l'opérateur DEFI_MATERIAU [U4.43.01] sous les mots clés MAZARS et ELAS.

Modélisations supportées : 1D, C_PLAN, variables internes : 8 (confer [R5.03.09] pour plus de détails).

- $V1$: Critère en contrainte,
- $V2$: Critère en déformation,
- $V3$: Endommagement,
- $V4$: Déformation équivalente de traction,
- $V5$: Déformation équivalente de compression,
- $V6$: Rapport de tri-axialité.
- $V7$: Température maximale atteinte dans le matériau,
- $V8$: dissipation non récupérable.

4.3.7.8 'ENDO_PORO_BETON'

ENDO_PORO_BETON est le modèle d'endommagement du béton développé au sein du LMDC (Laboratoire Matériaux et Durabilité Des Constructions) en collaboration avec le Centre d'Ingénierie Hydraulique d'EDF. Ce module d'endommagement prend en compte la dissymétrie du comportement du béton (traction-compression), les déformations résiduelles et la refermeture de fissure. En traction, l'endommagement est décrit par un tenseur orthotrope et en compression, l'endommagement est décrit par un tenseur isotrope. Ce module appartient au modèle KIT_RGI. Précisons que KIT_RGI est un ensemble de trois modules permettant de prendre en compte les déformations différées du béton avec FLUA_PORO_BETON, l'endommagement du béton avec ENDO_PORO_BETON et la réaction alcali-granulat avec RGI_BETON. Pour l'utiliser, il est nécessaire de renseigner les paramètres matériaux dans DEFI_MATERIAU : PORO_BETON. [U4.43.01]

- Modélisations supportées : 3D
- Nombre de variables internes : 116
- Signification : voir [R7.0136]
- Exemple : voir test SSNV238 et SSNV239

4.3.7.9 'BETON_DOUBLE_DP'

Relation de comportement tridimensionnelle utilisée pour la description du comportement non linéaire du béton. Il comporte un critère de Drucker Prager en traction et un critère de Drucker Prager en compression, découplés. Les deux critères peuvent avoir un écrouissage adoucissant. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur DEFI_MATERIAU [U4.43.01], sous les mots clés BETON_DOUBLE_DP et ELAS(_FO) (confer [R7.01.03] pour plus de détails). Pour faciliter l'intégration de ce modèle, on peut utiliser le redécoupage automatique local du pas de temps (voir mot clé ITER_INTE_PAS).

- Modélisations supportées : 3D, D_PLAN et AXIS
- Nombre de variables internes : 4
- Signification : $V1$: déformation plastique cumulée en compression, $V2$: déformation plastique cumulée en traction, $V3$: température maximale atteinte au point de Gauss considéré, $V4$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1).
- Exemple : voir test SSNV143.

4.3.7.10 'GRILLE_ISOT_LINE'

Relation de comportement isotherme d'élasto-plasticité de Von Mises uniaxiale à écrouissage isotrope linéaire utilisée pour la modélisation des armatures du béton armé. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur DEFI_MATERIAU [U4.43.01], sous les mots clés ELAS et ECRO_LINE (confer pour plus de détail le document [R5.03.09]).

- Modélisations supportées : GRILLE
- Nombre de variables internes : 4
- Signification : $V1$: déformation plastique cumulée dans le sens longitudinal, $V2$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1).
- Exemple : voir test SSNS100

4.3.7.11 'GRILLE_CINE_LINE'

Relation de comportement isotherme d'élasto-plasticité de Von Mises uniaxiale à écrouissage cinématique linéaire utilisée pour la modélisation des armatures du béton armé. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur DEFI_MATERIAU [U4.43.01], sous les mots clés ELAS et ECRO_LINE (Cf. pour plus de détail le document [R5.03.09]).

- Modélisations supportées : GRILLE
- Nombre de variables internes : 4
- Signification : $V1$: écrouissage cinématique dans le sens longitudinal, $V2$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1), $V3$: inutilisé.
- Exemple : voir test SSNS100

4.3.7.12 'GRILLE_PINTO_MEN'

Relation de comportement isotherme uniaxiale élasto-plastique de Pinto-Menegotto pour la modélisation des armatures du béton armé sous chargement cyclique. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `PINTO_MENEGOTTO` (confer pour plus détail le document [R5.03.09]).

- Modélisations supportées : GRILLE
- Nombre de variables internes : 16
- Signification : cf. le document [R5.03.09]
- Exemple : voir test SSNS100

4.3.7.13 'PINTO_MENEGOTTO'

Relation de comportement isotherme uniaxiale élasto-plastique modélisant la réponse des armatures en acier dans le béton armé sous chargement cyclique. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `PINTO_MENEGOTTO` (Cf. pour plus détail le document [R5.03.09]).

- Modélisations supportées : `CONT_1D`
- Nombre de variables internes : 8
- Signification : cf. le document [R5.03.09]
- Exemple : voir test SSNS10

4.3.7.14 'GLRC_DAMAGE'

Cette loi de comportement remplace une ancienne version, `GLRC`. Il s'agit d'un modèle global de plaque en béton armé capable de représenter son comportement jusqu'à la ruine. Contrairement aux modélisations locales où chaque constituant du matériau est modélisé à part, dans les modèles globaux, la loi de comportement s'écrit directement en termes de contraintes et de déformations généralisées. Les phénomènes pris en compte sont l'élasto-plasticité couplée entre les effets de membrane et de flexion (contre une élasto-plasticité en flexion seulement dans `GLRC`) et l'endommagement en flexion. L'endommagement couplé membrane/flexion est traité par `GLRC_DM`, lequel, par contre, néglige complètement l'élasto-plasticité. Les caractéristiques du matériau sont définies dans `DEFI_MATERIAU` (U4.43.01) sous le mot clé `GLRC_DAMAGE`. Pour les précisions sur la formulation du modèle voir [R7.01.31].

- Modélisations supportées : DKTG, Q4GG
- Nombre de variables internes. 19
- Signification : $V1$ à $V3$: extension membranaire plastique, $V4$ à $V6$: courbures plastiques, $V7$: dissipation plastique, $V8$ à $V9$: variables d'endommagement pour la flexion positive et négative respectivement, $V10$: dissipation d'endommagement, $V11$ à $V13$: angles d'orthotropie, $V14$ à $V19$: composantes du tenseur d'écrouissage cinématique (3 pour les efforts de membrane, 3 pour les moments fléchissants).
- Exemple : voir tests SSNS104, SDNS108

4.3.7.15 'GLRC_DM'

Ce modèle global permet de représenter l'endommagement d'une plaque en béton armé pour des sollicitations modérées. Contrairement aux modélisations locales où chaque constituant du matériau est modélisé à part, dans les modèles globaux, la loi de comportement s'écrit directement en terme de contraintes et de déformations généralisées. La modélisation jusqu'à la rupture n'est pas

recommandée, puisque les phénomènes de plastification ne sont pas pris en compte, mais le sont dans `GLRC_DAMAGE`. En revanche, la modélisation du couplage de l'endommagement entre les effets de membrane et de flexion dans `GLRC_DM` est pris en compte, ce qui n'est pas le cas dans `GLRC_DAMAGE`. Les caractéristiques du matériau sont définies dans `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01] sous les mots clé `GLRC_DM`. Pour les précisions sur la formulation du modèle voir [R7.01.32].

Modélisation supportée : `DKTG`.

- Nombre de variables internes : 7
 - $V1$ à $V2$: variables d'endommagement pour la flexion positive et négative respectivement
 - $V3$: indicateur d'endommagement correspondant à $V1$ (0 pour régime élastique et 1 si la vitesse de l'endommagement non nulle)
 - $V4$: indicateur d'endommagement correspondant à $V2$ (0 pour régime élastique et 1 si la vitesse de l'endommagement non nulle)
 - $V5$: affaiblissement relatif de raideur en membrane en traction
 - $V6$: affaiblissement relatif de raideur en membrane en compression
 - $V7$: affaiblissement relatif de raideur en flexion

Exemple :: voir test `SSNS106`.

4.3.7.16 'DHRC'

Ce modèle global, formulé en déformations et efforts généralisés, permet de représenter l'endommagement d'une plaque en béton armé ainsi que le glissement acier/béton consécutif à l'endommagement, pour des sollicitations cycliques modérées. Contrairement aux modélisations locales où chaque constituant du matériau est modélisé à part, dans les modèles globaux, la loi de comportement s'écrit directement en termes de contraintes et de déformations généralisées. La modélisation jusqu'à la rupture n'est pas recommandée, puisque les phénomènes de plastification ne sont pas pris en compte, mais le sont dans `GLRC_DAMAGE`. En revanche, la modélisation du couplage de l'endommagement entre les effets de membrane et de flexion dans `DHRC` est pris en compte, ce qui n'est pas le cas dans `GLRC_DAMAGE`. Par rapport au modèle `GLRC_DM`, le modèle `DHRC` permet de représenter en plus : le glissement acier/béton et la dissipation d'énergie associée, le couplage élastique anisotrope en flexion-membrane provenant d'une dissymétrie quelconque entre les nappes inférieure et supérieure d'acier. Les caractéristiques du matériau sont à fournir dans `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01] sous les mots-clés `DHRC`, à partir de calculs d'homogénéisation préalables. Pour les précisions sur la formulation du modèle voir [R7.01.36].

Modélisation supportée : `DKTG`.

- Nombre de variables internes : 9
- $V1$ à $V2$: variables d'endommagement pour la flexion positive et négative respectivement,
- $V3$ à $V6$: variables de glissement acier/béton : directions x et y (en repère local) des aciers de la nappe supérieure puis idem pour les aciers de la nappe inférieure,
- $V7$ à $V9$: dissipation d'énergie interne due à l'endommagement, dissipation d'énergie interne due aux glissements, et dissipation totale (somme des deux précédentes).

Exemple : voir test `SSNS106`.

4.3.7.17 'CORR_ACIER'

Modèle élasto-plastique endommageable pour lequel la déformation plastique à rupture dépend du taux de corrosion (cf. [R7.01.20]). Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `ELAS` et `CORR_ACIER`.

- Modélisations :: 3D, 2D, `CONT_1D`, `CONT_1D` (PMF)

- 3 variables internes :
 - $V1$: déformation plastique cumulée
 - $V2$: coefficient d'endommagement
 - $V3$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1)
- Exemple : voir test SSNL127.

4.3.7.18 'BETON_REGLE_PR'

Relation de comportement de béton élastique non linéaire (développée par la société NECS) dite 'parabole rectangle'. Les caractéristiques du matériau sont définies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01] sous le mot clé `BETON_REGLE_PR` et `ELAS`.

La loi `BETON_REGLE_PR` est une loi de béton se rapprochant des lois réglementaires de béton (d'où son nom) qui a les caractéristiques sommaires suivantes :

- c'est une loi 2D et plus exactement 2 fois 1D : dans le repère propre de déformation, on écrit une loi 1D contrainte-déformation ;
- la loi 1D sur chaque direction de déformation propre est la suivante :
 - en traction, linéaire jusqu'à un pic, adoucissement linéaire jusqu'à 0 ;
 - en compression, une loi puissance jusqu'à un plateau (d'où `PR` : parabole-rectangle).
- Modélisations : `C_PLAN`, `D_PLAN`

- Exemple : voir test SSNP129 ou SSNS114

Les équations du modèle sont décrites dans [R7.01.27].

4.3.7.19 'JOINT_BA'

Relation de comportement locale en 2D décrivant le phénomène de la liaison acier - béton pour les structures en béton armé. Elle permet de rendre compte de l'influence de la liaison dans la redistribution des contraintes dans le corps du béton ainsi que la prédiction des fissures et leur espacement. Disponible pour des chargements en monotone et en cyclique, elle prend en compte les effets du frottement des fissures, et du confinement. Une seule variable d'endommagement scalaire est utilisée (cf. [R7.01.21] pour plus de détails). Les caractéristiques du matériau sont définies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01] sous les mots clés `JOINT_BA` et `ELAS`.

- Modélisations supportées : `PLAN_JOINT` et `AXIS_JOINT`.
- Nombre de variables internes : 6
- Signification : $V1$: valeur de l'endommagement dans la direction normale, $V2$: valeur de l'endommagement dans la direction tangentielle, $V3$: variable scalaire de l'écrouissage isotrope pour l'endommagement en mode 1, $V4$: variable scalaire de l'écrouissage isotrope pour l'endommagement en mode 2, $V5$: déformation de glissement cumulée par frottement des fissures, $V6$: valeur de l'écrouissage cinématique par frottement des fissures.
- Exemple : voir test SSNP126

4.3.7.20 'BETON_GRANGER'

Relation de comportement pour la modélisation du fluage du béton. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `BETON_GRANGER` (voir [R7.01.01] pour plus de détails).

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `CONT_PLAN` (par DE BORST), `CONT_1D` (par DE BORST), `CONT_1D` (PMF)
- Nombre de variables internes : 55
- Signification : voir [R7.01.01]
- Exemple : voir test SSNP116

4.3.7.21 'BETON_GRANGER_V'

Relation de comportement pour la modélisation du fluage du béton avec prise en compte du phénomène de vieillissement. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `V_BETON_GRANGER` (confer [R7.01.01] pour plus de détails).

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `CONT_PLAN` (par `DE BORST`), `CONT_1D` (par `DE BORST`)
- Nombre de variables internes : 55
- Signification : voir [R7.01.01]
- Exemple : voir test `YYYY1 17`

4.3.7.22 'BETON_UMLV'

Relation de comportement pour la modélisation du fluage du béton avec prise en compte de la distinction entre fluage volumique et fluage déviatorique afin de rendre compte des phénomènes dans les cas de fluages multiaxiaux. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `BETON_UMLV` (confer [R7.01.06] pour plus de détails).

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `CONT_PLAN` (par `DE BORST`),
- Nombre de variables internes : 21
- Signification : voir [R7.01.06]
- Exemple : voir test `SSNV163`

4.3.7.23 'BETON_RAG'

Relation de comportement pour la modélisation des structures affectées par la réaction alcali-granulat. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `BETON_RAG` (confer [R7.01.26] pour plus de détails).

- Modélisations supportées : 3D, 2D `AXI`, 2D `D_PLAN`
- Nombre de variables internes : 65
- Signification : voir [R7.01.26]
- Exemple : voir test `SSNV212`

4.3.7.24 'BETON_BURGER'

Relation de comportement pour la modélisation du fluage du béton avec prise en compte de la distinction entre fluage volumique et fluage déviatorique afin de rendre compte des phénomènes dans les cas de fluages multiaxiaux. Prise en compte de la thermo-activation des déformations de fluage via une loi de type Arrhénius. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `BETON_BURGER` (confer [R7.01.35] pour plus de détails).

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `CONT_PLAN` (par `DE BORST`),
- Nombre de variables internes : 21
- Signification : voir [R7.01.35]
- Exemple : voir test `SSNV163`

4.3.7.25 'FLUA_PORO_BETON'

`FLUA_PORO_BETON` est le modèle de fluage du béton développé au sein du LMDC (Laboratoire Matériaux et Durabilité Des Constructions) en collaboration avec le Centre d'Ingénierie Hydraulique d'EDF. Ce module de fluage prend en compte toutes les déformations différées (retrait, fluage de dessiccation et fluage propre) à l'aide d'une modélisation poromécanique et d'un schéma de `BURGER`. Ce module appartient au modèle `KIT_RGI`. Précisons que `KIT_RGI` est un ensemble de trois modules permettant de prendre en compte les déformations différées du béton avec `FLUA_PORO_BETON`, l'endommagement du béton avec `ENDO_PORO_BETON` et la réaction alcali-granulat avec `RGI_BETON`. Pour l'utiliser, il est nécessaire de renseigner les paramètres matériaux dans `DEFI_MATERIAU : PORO_BETON`. [U4.43.01]

- Modélisations supportées : 3D

- Nombre de variables internes : 77
- Signification : voir [R7.01.36]
Exemple : voir test SSNV235 et SSNV236

4.3.7.26 'RGI_BETON'

RGI_BETON est le modèle de réaction alcali-granula du béton développé au sein du LMDC (Laboratoire Matériaux et Durabilité Des Constructions) en collaboration avec le Centre d'Ingénierie Hydraulique d'EDF. Ce module appartient au modèle KIT_RGI. Précisons que KIT_RGI est un ensemble de trois modules permettant de prendre en compte les déformations différées du béton avec FLUA_PORO_BETON, l'endommagement du béton avec ENDO_PORO_BETON et la réaction alcali-granulat avec RGI_BETON. Pour l'utiliser, il est nécessaire de renseigner les paramètres matériaux dans DEFI_MATERIAU : PORO_BETON. [U4.43.01]

- Modélisations supportées : 3D
- Nombre de variables internes : 26
- Signification : voir [R7.01.36]

4.3.8 Comportements mécaniques pour les géo-matériaux

Les modèles mécaniques pour les géo-matériaux (sols, roches) peuvent pour la plupart être utilisés dans les modélisations mécaniques seules ou dans les modélisations THM, via les mot-clés KIT_HM, KIT_HHM, KIT_THM, KIT_THHM.

4.3.8.1 'ELAS_GONF'

Relation de comportement servant à décrire le comportement des matériaux de type "argile gonflante" (bentonite). Il s'agit d'un modèle élastique non linéaire reliant la contrainte nette (*contrainte* – P_{gaz}) à la pression de gonflement qui elle-même dépend de la succion (ou pression capillaire). Ce modèle est développé pour les modélisations non saturées de type *HH*.

- Modélisations supportées : HHM, THHM.
- Nombre de variables internes : 0
- Exemple : voir les tests reproduisant le gonflement d'une cellule d'argile que l'on sature progressivement : plan (wtnp119a,b,c,d), axi (wtan110a,b,c,d) et 3D (wtmv136a,b,c,d)

4.3.8.2 'MOHR_COULOMB'

Relation de comportement élasto-plastique pour des calculs en mécanique des sols. Il s'agit du modèle le plus simple utilisé pour représenter en première approximation le comportement à la rupture d'un sol sous chargement monotone. Ce modèle est un modèle multi-critère caractérisé par l'intersection de 6 plans dans l'espace des déviateurs des contraintes principales (voir [R7.01.28] pour plus de détails). Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur DEFI_MATERIAU [U4.43.01], sous les mots clés MOHR_COULOMB et ELAS.

- Modélisations supportées : 3D, 2D, THM.
- Nombre de variables internes : 3
- Signification : $V1$: déformation plastique volumique, $V2$: norme des déformations déviatoriques, $V3$: indicateur d'activation de la plasticité (1) ou non (0).
- Exemple : voir tests SSNV232, SSNV233, SSNP104, WTNV142

4.3.8.3 'CJS'

Relation de comportement élasto-plastique pour des calculs en mécanique des sols. Ce modèle est un modèle multi-critère qui comporte un mécanisme élastique non linéaire, un mécanisme plastique isotrope et un mécanisme plastique déviatoire (voir [R7.01.13] pour plus de détails). Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `CJS` et `ELAS`. Pour faciliter l'intégration de ce modèle, on peut utiliser le redécoupage automatique local du pas de temps (voir mot clé `ITER_INTE_PAS`).

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `CONT_PLAN` (par `DE BORST`), `CONT_1D` (par `DE BORST`), `THM`.
- Nombre de variables internes : 16 en 3D et 14 en 2D
- Signification : $V1$: seuil isotrope, $V2$: angle du seuil déviatoire, $V3$ à $V8$ ($V3$ à $V6$ en 2D) : 6 (4 en 2D) composantes du tenseur d'écouissage cinématique, $V9$ ($V7$ en 2D) : distance normalisée au seuil déviatoire, $V10$ ($V8$ en 2D) : rapport entre le seuil déviatoire et le seuil déviatoire critique, $V11$ ($V9$ en 2D) : distance normalisée au seuil isotrope, $V12$ ($V10$ en 2D) : nombre d'itérations internes, $V13$ ($V11$ en 2D) : valeur du test local d'arrêt du processus itératif, $V14$ ($V12$ en 2D) : nombre de redécoupages locaux du pas de temps, $V15$ ($V13$ en 2D) : signe du produit contracté de la contrainte déviatoire par la déformation plastique déviatoire, $V16$ ($V14$ en 2D) : indicateur (0 si élastique, 1 si élastoplastique avec mécanisme plastique isotrope, 2 si élastoplastique avec mécanisme plastique déviatoire, 3 si élastoplastique avec mécanismes plastiques isotrope et déviatoire).
- Exemple : voir tests `SSNV135`, `SSNV136`, `SSNV154`, `WTNV100`

4.3.8.4 'LAIGLE'

Relation de comportement pour la modélisation des roches suivant le modèle de Laigle. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `LAIGLE` (Cf. le document [R7.01.15] pour plus de détails). Pour faciliter l'intégration de ce modèle, on peut utiliser le redécoupage automatique local du pas de temps (mot clé `ITER_INTE_PAS`).

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `THM`
- Nombre de variables internes : 4
- Signification : $V1$: déformation déviatoire plastique cumulée, $V2$: déformation volumique plastique cumulée, $V3$: domaines de comportement de la roche, $V4$: indicateur d'état.
- Exemple : voir test `SSNV158`, `WTNV101`

4.3.8.5 'LETK'

Relation de comportement pour la modélisation élastoviscoplastique des roches suivant le modèle de Laigle et Kleine. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `LETK` (Cf. le document [R7.01.24] pour plus de détails). L'opérateur tangent n'étant pas validé, il est possible d'utiliser la matrice de perturbation sous le mot clé `TYPE_MATR_TANG`. L'opérateur relatif à la prédiction élastique est celui de l'élasticité non linéaire spécifique à la loi.

- Modélisations supportées : 3D, 2D, `THM`
- Nombre de variables internes : 7
- Signification : $V1$: variable d'écrouissage élastoplastique, $V2$: déformation déviatoire plastique, $V3$: variable d'écrouissage viscoplastique, $V4$: déformation déviatoire viscoplastique, $V5$: indicateur de contractance (0) ou de dilatance (1), $V6$: indicateur de viscoplasticité, $V7$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1)
- Exemple : voir les tests `SSNV206A`, `WTNV135A`

4.3.8.6 'HOEK_BROWN'

Relation de comportement de Hoek et Brown modifiée pour la modélisation du comportement des roches [R7.01.18] pour la mécanique pure. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `HOEK_BROWN`. Pour faciliter l'intégration de ce modèle, on peut utiliser le redécoupage automatique local du pas de temps (voir mot clé `ITER_INTE_PAS`).

- Modélisations supportées : 3D, 2D, C_PLAN
- Nombre de variables internes : 3
- Signification : voir [R7.01.18]
- Exemple : voir test `SSNV184`

4.3.8.7 'HOEK_BROWN_EFF'

Relation de comportement de Hoek et Brown modifiée pour la modélisation du comportement des roches [R7.01.18] en THM. Le couplage est formulé en contraintes effectives. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `HOEK_BROWN`. Pour faciliter l'intégration de ce modèle, on peut utiliser le redécoupage automatique local du pas de temps (voir mot clé `ITER_INTE_PAS`).

- Modélisations supportées : THM
- Nombre de variables internes : 3
- Signification : voir [R7.01.18]
- Exemple : voir test `WTNV128`

4.3.8.8 'HOEK_BROWN_TOT'

Relation de comportement de Hoek et Brown modifiée pour la modélisation du comportement des roches [R7.01.18] en THM. Le couplage est formulé en contraintes totales. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `HOEK_BROWN`. Pour faciliter l'intégration de ce modèle, on peut utiliser le redécoupage automatique local du pas de temps (voir mot clé `ITER_INTE_PAS`).

- Modélisations supportées : THM
- Nombre de variables internes : 3
- Signification : voir [R7.01.18]
- Exemple : voir test `WTNV129`

4.3.8.9 'CAM_CLAY'

Relation de comportement élasto-plastique pour des calculs en mécanique des sols normalement consolidés (Cf. [R7.01.14] pour plus de détails). La partie élastique est non-linéaire. La partie plastique peut être durcissante ou adoucissante. Les données nécessaires au champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `CAM_CLAY` et `ELAS`.

Si le modèle `CAM_CLAY` est utilisé avec la modélisation THM, le mot clé `PORO` renseigné sous `CAM_CLAY` et sous `THM_INIT` doit être le même.

- Modélisation supportées : 3D, 2D et THM
- Nombre de variables internes : 2
- Signification : $V1$: déformation plastique volumique, $V2$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1).
- Exemple : voir tests `SSNV160`, `WTNV122`

4.3.8.10 'BARCELONE'

Relation décrivant le comportement mécanique élasto-plastique des sols non saturés couplé au comportement hydraulique (Cf. [R7.01.14] pour plus de détail). Ce modèle se ramène au modèle de Cam-Clay dans le cas saturé. Deux critères interviennent : un critère de plasticité mécanique (celui de Cam-Clay) et un critère hydrique contrôlé par la succion (ou pression capillaire). Ce modèle doit être utilisé dans des relations `KIT_HHM` ou `KIT_THHM`. Les données nécessaires au champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `BARCELONE`, `CAM_CLAY` et `ELAS`.

- Modélisation supportées : `THM`
- Nombre de variables internes : 5
- Signification : $V1$: p critique (1/2 pression de consolidation), $V2$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1) mécanique, $V3$: seuil hydrique, $V4$: indicateur d'irréversibilité hydrique, $V5$: P_s (cohésion).
- Exemple : voir test `WTNV123`

4.3.8.11 'DRUCK_PRAGER'

Relation de comportement de type Drucker-Prager associée pour la mécanique des sols (cf. [R7.01.16] pour plus de détails). Les caractéristiques du matériau sont définies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01] sous les mots clés `DRUCK_PRAGER` et `ELAS(_FO)`. On suppose toutefois que le coefficient de dilatation thermique est constant. L'écrouissage peut être linéaire ou parabolique.

- Modélisation supportées : `THM`, `3D`, `2D`
- Nombre de variables internes : 3
- $V1$: déformation déviatoire plastique cumulée, $V2$: déformation volumique plastique cumulée, $V3$ indicateur d'état.
- Exemple : voir tests `SSNV168`, `WTNA101`

4.3.8.12 'DRUCK_PRAG_N_A'

Relation de comportement de type Drucker-Prager non associée pour la mécanique des sols (cf. [R7.01.16] pour plus de détails). Les caractéristiques du matériau sont définies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01] sous les mots clés `DRUCK_PRAGER` et `ELAS(_FO)`. On suppose toutefois que le coefficient de dilatation thermique est constant. L'écrouissage peut être linéaire ou parabolique.

- Modélisation supportées : `THM`, `3D`, `2D`
- Nombre de variables internes : 3
- $V1$: déformation déviatoire plastique cumulée, $V2$: déformation volumique plastique cumulée, $V3$ indicateur d'état.
- Exemple : voir test `SSND104`.

4.3.8.13 'VISC_DRUC_PRAG'

Relation de comportement pour la modélisation élasto visco plastique des roches. L'élastoplasticité est de type Drucker Prager et le fluage est une loi puissance de type Perzyna. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `VISC_DRUC_PRAG` (Cf. le document [R7.01.22] pour plus de détails).

- Modélisation supportées : `3D` et `THM`
- Modélisations supportées : `3D`, `2D`, `THM`
- Nombre de variables internes : 4

- Signification : $V1$: variable d'écrouissage viscoplastique, $V2$: indicateur de plasticité (cf. Remarque 1), $V3$: niveau d'écrouissage, $V4$: nombre d'itérations locales
- Exemple : voir tests SSNV211A, WTNV137A , WTNV138A

4.3.8.14 'HUJEUX'

Relation de comportement élasto-plastique cyclique pour la mécanique des sols (géomatériaux granulaires : argiles sableuses, normalement consolidées ou sur-consolidées, graves...). Ce modèle est un modèle multi-critères qui comporte un mécanisme élastique non linéaire, trois mécanismes plastiques déviatoires et un mécanisme plastique isotrope (Cf. [R7.01.23] pour plus de détails). Les données nécessaires au champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `HUJEUX` et `ELAS`. Pour faciliter l'intégration de ce modèle, on peut utiliser le redécoupage automatique local du pas de temps (mot clé `ITER_INTE_PAS`).

- Modélisation supportées : 3D et THM
- Schémas d'intégration ouverts : 'NEWTON', 'NEWTON_PERT', 'NEWTON_RELI', 'SPECIFIQUE'
- Nombre de variables internes : 50
- Signification : $V1$ à $V3$: facteurs d'écrouissage des mécanismes déviatoires monotones, $V4$: facteur d'écrouissage du mécanisme isotrope monotone, $V5$ à $V7$: facteurs d'écrouissage des mécanismes déviatoires cycliques, $V8$: facteur d'écrouissage du mécanisme isotrope cyclique, $V9$ à $V22$: variables d'histoire liées aux mécanismes cycliques, $V23$: déformation volumique plastique cumulée, $V24$ à $V31$: indicateurs d'état des mécanismes monotones et cycliques, $V32$: critère de Hill.
'INDETAC3', 'HIS34', 'HIS35', 'XHYZ1', 'XHYZ2', 'THYZ1', 'THYZ2', 'RHYZ', 'XHXZ1', 'XHXZ2', 'THXZ1', 'THXZ2', 'RHXZ', 'XHXZ1', 'XHXZ2', 'THXY1', 'THXY2', 'RHYZ'
- Exemple : voir tests SSNV197, SSNV204, SSNV205, WTNV132, WTNV133, WTNV134.

4.3.8.15 'JOINT_BANDIS'

Relation de comportement élastique non linéaire pour les joints hydrauliques en mécanique des roches. Dans la direction normale au joint, on a une relation hyperbolique entre la contrainte effective et l'ouverture du joint. Dans la direction tangentielle, on a un comportement élastique linéaire. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `JOINT_BANDIS` (confer le document [R7.02.15] pour plus de détails).

- Modélisation supportées : `PLAN_JHMS`, `AXIS_JHMS`
- Nombre de variables internes : 1
- Signification : $V1$: perméabilité longitudinale de la fissure
- Exemple : voir tests WTNP125, WTNP126.

4.3.8.16 'LKR'

Relation de comportement pour la modélisation thermo-élasto(visco)plastique des roches. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `LKR` (cf. le document [R7.01.40] pour plus de détails). L'opérateur tangent n'étant pas complet, il est possible d'utiliser la matrice de perturbation sous le mot clé `TYPE_MATR_TANG`. L'opérateur relatif à la prédiction élastique est celui de l'élasticité non linéaire spécifique à la loi.

- Modélisations supportées : 3D, 2D, THM
- Nombre de variables internes : 12
- Signification : $V1$: variable d'écrouissage du mécanisme plastique, $V2$: déformation plastique équivalente, $V3$: variable d'écrouissage du mécanisme viscoplastique, $V4$: déformation viscoplastique équivalente, $V5$: indicateur de contractance (0) ou de dilatance (1), $V6$

:indicateur de viscoplasticité, $V7$: indicateur de plasticité, $V8$: déformation élastique mécanique volumique, $V9$: déformation élastique thermique volumique, $V10$: déformation plastique volumique, $V11$: déformation viscoplastique volumique, $V12$: domaine

- Exemple : voir les tests SSNV206, WTNV135.

4.3.8.17 'Iwan'

Loi de comportement élasto-plastique multicritère en mécanique des sols adaptée pour le comportement déviatorique cyclique, écrite sous MFront. La loi de comportement d'Iwan [R7.01.38] permet de reproduire les courbes de dégradation du module de cisaillement. Les données nécessaires au champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `Iwan`.

- Modélisation supportées : 3D
- Schémas d'intégration ouverts : 'NEWTON', 'NEWTON_PERT',
- Nombre de variables internes : 103
- Signification : $V1$ à $V6$: termes du tenseur de déformations élastiques, $V7$ à $V18$: multiplicateurs plastiques scalaires des surfaces de charge, $V19$ à $V91$: termes des tenseurs d'écrouissage cinématique, $V92$ à $V103$: valeurs de la surface de charge
- Exemple : voir tests MFRON02, COMP012, SSNV205, SSNV207.

4.3.9 Comportements intégrés par un logiciel externe

4.3.9.1 'UMAT'

♦ `NB_VARI = nbvar`

`UMAT` est un format de routine Fortran familier des utilisateurs du code Abaqus, servant à intégrer leurs propres lois de comportement. Attention : l'utilisation de ces lois de comportement « à façon » implique une validation spécifique pour l'étude envisagée, car on se place hors du domaine qualifié de *Code_Aster*.

La bibliothèque dynamique contenant la routine `UMAT` doit être préparée avant l'exécution du calcul. Pour cela, l'utilisateur dispose d'un moyen simple de compiler cette bibliothèque en utilisant l'utilitaire « `as_run --make_shared` » (cf. [U1.04.00]).

Le couplage `Umat - Code_Aster` se traduit dans le fichier de commandes de la façon suivante :

- au niveau de `COMPOTEMENT`, le mot-clé `RELATION='UMAT'`,
- toujours sous `COMPOTEMENT`, le mot-clé `NB_VARI` permettant de préciser le nombre de variables internes du comportement, et bien sûr les mots-clés habituels : `GROUP_MA`, `DEFORMATION`,
- On indique le chemin vers la bibliothèque sous le mot-clé `LIBRAIRIE` et le nom du symbole (nom de la routine contenue dans la bibliothèque) sous le mot-clé `NOM_ROUTINE` ;
- l'hypothèse des contraintes planes est prise en compte par la méthode de De Borst [R5.03.03] ;
- Les mots-clés relatifs à l'intégration locale : `RESI_INTE_RELA`, `ITER_INTE_MAXI`, `ALGO_INTE`, `PARAM_THETA` ne sont pas utilisés.

Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `UMAT/UMAT_FO`.

Les limitations actuelles de l'interface Aster-Umat sont :

- sortie des énergies : pour le moment, elles ne sont pas récupérées par `Code_Aster`,
- de même pas de couplage thermo-mécanique pour le moment.

Pour plus de détails sur l'utilisation d'`UMAT` dans `Code_Aster`, cf. [U2.10.01].

- Modélisations supportées : 3D, AXIS, D_PLAN
- Exemple : voir les tests UMAT001, UMAT002

4.3.9.2 'MFRONT'

MFRONT est un générateur de code permettant d'écrire et d'intégrer facilement des lois de comportement, il est développé par le CEA Cadarache dans le cadre de la plateforme PLEIADES ([cf. http://tfel.sourceforge.net/](http://tfel.sourceforge.net/)).

L'utilisation de MFront dans le cadre présent, avec une loi « à façon » implique une validation spécifique pour l'étude envisagée, car on se place hors du domaine qualifié de **code_aster**.

La bibliothèque dynamique contenant la routine MFRONT doit être préparée avant l'exécution du calcul. Pour cela, l'utilisateur fera appel à la commande CREA_LIB_MFRONT (*cf.* [U7.03.04]).

Le couplage MFront – **code_aster** se traduit dans le fichier de commandes de la façon suivante :

- au niveau de COMPOTEMENT, le mot-clé `RELATION='MFRONT'`,
- toujours sous COMPOTEMENT, les mots-clés habituels `GROUP_MA`, `DEFORMATION` (on peut utiliser en particulier des grandes déformations `'GDEF_LOG'`) ;
- on indique le chemin la bibliothèque sous le mot-clé `UNITE_LIBRAIRIE` (si l'on a utilisé `CREA_LIB_MFRONT`) ou `LIBRAIRIE` (si l'on a compilé la bibliothèque à la main) et le nom du symbole (nom de la routine contenue dans la bibliothèque) sous le mot-clé `NOM_ROUTINE` ;
- l'hypothèse des contraintes planes est prise en compte par la méthode de De Borst [R5.03.03] ;
- les mots-clés `RESI_INTE_MAXI`, `ITER_INTE_MAXI` sont transmis à loi MFront (*cf.* §4.10) ;
- les mots-clés `ALGO_INTE`, `PARM_THETA` ne sont pas utilisés.

Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous le mot clé `MFRONT/MFRONT_FO`.

Si le fichier MFront le permet, des vérifications peuvent être faites sur les valeurs des paramètres matériaux. Le comportement en cas de dépassement des bornes est piloté par le mot-clé `VERI_BORNE` qui vaut `'ARRET'` par défaut. Les autres choix possibles (pour un comportement en mode prototype) sont `'MESSAGE'` (impression du message sans interruption du calcul) et `'SANS'` (l'erreur est passée sous silence).

- Modélisations supportées : `3D` `AXIS` `D_PLAN`
- Exemple : voir les tests `MFRON01`, `MFRON02`, `MFRON03`, `MFRON04`, `MFRON05`.

Plus d'informations sur l'utilisation de MFront dans **code_aster** dans la notice dédiée (*cf.* [U2.10.02]).

4.3.10 Comportement pour les poutres multifibres

4.3.10.1 'MULTIFIBRE'

Lorsque la modélisation comporte des éléments de poutres multifibres, il est nécessaire d'indiquer les mailles et groupes de mailles concernées par cette modélisation, de façon pointer sur le bon comportement : mot clef `RELATION='MULTIFIBRE'` sous `COMPOTEMENT`.

La définition du matériau se fait à l'aide des commandes : `DEFI_COMPOR` et `AFFE_MATERIAU`.

```
COMPOR =DEFI_COMPOR(  
    GEOM_FIBRE=GF, MATER_SECT=BETON,  
    MULTIFIBRE= (  
        _F(GROUP_FIBRE='SACI', MATER=ACIER, RELATION='VMIS_CINE_GC'),  
        _F(GROUP_FIBRE='SBET', MATER=BETON, RELATION='MAZARS'),  
    ),  
)  
  
CHMAT =AFFE_MATERIAU(  
    MAILLAGE=MA,  
    AFPE= _F( GROUP_MA = 'POUTRE', MATER = (ACIER,BETON,) ),  
    AFPE_COMPOR=_F(GROUP_MA = 'POUTRE', COMPOR=COMPOR)  
)
```

4.4 Opérande **RELATION_KIT** sous **COMPORTEMENT**

Pour les comportements spécifiques au béton et aux milieux poreux, **RELATION_KIT** permet de coupler plusieurs comportements. Pour les comportements mécaniques avec effets des transformations métallurgiques, **RELATION_KIT** permet de choisir le type de matériau traité (**ACIER** ou **ZIRCALOY**). Enfin pour modéliser des câbles frottants dans leur gaine (éléments **CABLE_GAINE**), **RELATION_KIT** permet de définir la loi de comportement du câble et la loi de frottement du câble dans sa gaine.

4.4.1 KIT associé au comportement métallurgique

```
/ 'ACIER'  
/ 'ZIRC'
```

Permet de choisir pour toutes les lois de comportement métallurgiques (**META_XXX**) pour traiter un matériau de type acier ou de type Zircaloy. Le matériau type **ACIER** comporte au plus 5 phases métallurgiques différentes, le matériau **ZIRC** comporte au plus 3 phases métallurgiques différentes.

Exemples :

```
COMPORTEMENT = ( RELATION      = 'META_P_INL'  
                  RELATION_KIT = 'ZIRC' )  
  
COMPORTEMENT = ( RELATION      = 'META_V_CL_PT_RE'  
                  RELATION_KIT = 'ACIER' )
```

4.4.2 KIT associé au comportement du béton : '**KIT_DDI**'

Permet d'additionner deux termes de déformations anélastiques définis par certaines lois de comportement déjà existantes dans **COMPORTEMENT** (Cf. [R5.03.60] pour plus de détails). On peut assembler un modèle de fluage du béton avec un comportement élastoplastique ou endommageant. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur **DEFI_MATERIAU** [U4.43.01], sous les mots clés **ELAS(_FO)** (**les deux lois doivent avoir le même module d'YOUNG**) et ceux correspondants aux deux modèles choisis.

Sous l'hypothèse que le fluage est un phénomène qui évolue plus lentement que la plasticité, on assimile la matrice tangente du modèle complet à celle de la plasticité. Ce choix nécessitera donc d'adapter les incréments du calcul aux temps caractéristiques des phénomènes modélisés afin de ne pas handicaper le calcul en terme de nombre d'itérations. Dans ce cas, les paramètres de convergence locaux (**RESI_INTE_REL** et **ITER_INTE_MAXI** sous le mot clé **CONVERGENCE**) sont les mêmes pour l'intégration des deux modèles.

Avec les modèles de fluage :

- '**BETON_GRANGER**'
- '**BETON_GRANGER_V**'

peuvent être associés les modèles de comportement suivants :

- '**BETON_DOUBLE_DP**'
- '**VMIS_ISOT_TRAC**'
- '**VMIS_ISOT_PUIS**'
- '**VMIS_ISOT_LINE**'
- '**ROUSS_PR**'
- '**BETON_DOUBLE_DP**'

Avec le modèle de fluage

- '**BETON_UMLV**'

peuvent être associés les modèles de comportement suivants :

- '**ENDO_ISOT_BETON**' ,
- '**MAZARS**'

Modélisations supportées : 3D, 2D, CONT_PLAN (par DE BORST ou ANALYTIQUE suivant chaque modèle.

- Les variables internes de chaque loi sont cumulées dans le tableau des variables internes, et restituées loi par loi.

Exemple :

```
COMPOTEMENT = _F( RELATION = 'KIT_DDI'  
RELATION_KIT = ('BETON_UMLV_FP', 'MAZARS'))
```

- Voir aussi test SSNV169

Avec le modèle de fluage

- 'FLUA_PORO_BETON'

peuvent être associés les modèles de comportement suivants :

- 'ENDO_PORO_BETON',

Modélisations supportées : 3D

Les variables internes de chaque loi sont cumulées dans le tableau des variables internes, et restituées loi par loi.

- Exemple :

```
COMPOTEMENT = _F( RELATION = 'KIT_DDI'  
RELATION_KIT = ('FLUA_PORO_BETON',  
'ENDO_PORO_BETON'))
```

Voir aussi test SSNV237

Le formalisme KIT_DDI permet également associer le modèle global de plaque, GLRC_DM, qui met en œuvre l'endommagement couplé membrane-flexion, avec des modèles de plasticité de Von Mises, pour prendre en compte l'élasto-plasticité (en membrane seulement) :

- 'GLRC_DM'

peut être associés les modèles de comportement suivants :

- 'VMIS_ISOT_TRAC',
- 'VMIS_ISOT_LINE',
- 'VMIS_CINE_LINE',

Modélisation supportée : DKTG. Exemple : tests SSNS106F, SSNS106G

4.4.3 KIT associé au comportement des milieux poreux (modélisations thermo-hydro-mécanique)

Pour plus de détails sur les modélisations thermo-hydro-mécaniques et les modèles de comportement, on pourra consulter les documents [R7.01.10] et [R7.01.11], ainsi que la notice d'utilisation [U2.04.05].

4.4.3.1 Mot-clé RELATION

Les relations KIT_XXXX permettent de résoudre simultanément de deux à quatre équations d'équilibre. Les équations considérées dépendent du suffixe XXXX avec la règle suivante :

- M désigne l'équation d'équilibre mécanique,
- T désigne l'équation d'équilibre thermique,
- H désigne une équation d'équilibre hydraulique.
- V désigne la présence d'une phase sous forme vapeur (en plus du liquide)

Les problèmes thermo-hydro-mécaniques associés sont traités de façon totalement couplée.

Une seule lettre **H** signifie que le milieu poreux est saturé (une seule variable de pression p), par exemple soit de gaz, soit de liquide, soit d'un mélange liquide/gaz (dont la pression du gaz est constante).

Deux lettres **H** signifient que le milieu poreux est non saturé (deux variables de pression p), par exemple un mélange liquide/vapeur/gaz.

La présence des deux lettres **HV** signifie que le milieu poreux est saturé par un composant (en pratique de l'eau), mais que ce composant peut être sous forme liquide ou vapeur. Il n'y a alors qu'une équation de conservation de ce composant, donc un seul degré de liberté pression, mais il y a un flux liquide et un flux vapeur.

Le tableau ci-dessous résume à quel kit correspond chaque modélisation :

KIT_HM	D_PLAN_HM, D_PLAN_HMS, D_PLAN_HMD, AXIS_HM, AXIS_HMS, AXIS_HMD, 3D_HM, 3D_HMS, 3D_HMD
KIT_THM	D_PLAN_THM, D_PLAN_THMS, D_PLAN_THMD, AXIS_THM, AXIS_THMS, AXIS_THMD, 3D_THM, 3D_THMS, 3D_THMD
KIT_HHM	D_PLAN_HHM, D_PLAN_HHMS, D_PLAN_HHMD, AXIS_HHM, AXIS_HHMS, AXIS_HHMD, 3D_HHM, 3D_HHMS, 3D_HHMD, D_PLAN_HH2MD, D_PLAN_HH2MS, AXIS_HH2MD, AXIS_HH2MS, 3D_HH2MD, 3D_HH2MS
KIT_THH	D_PLAN_THHD, D_PLAN_THHS, AXIS_THHD, AXIS_THHS, 3D_THHD, 3D_THHS, D_PLAN_THH2D, AXIS_THH2D, 3D_THH2D, D_PLAN_THH2S, AXIS_THH2S, 3D_THH2S
KIT_HH	D_PLAN_HHS, D_PLAN_HHD, AXIS_HHS, AXIS_HHD, 3D_HHS, 3D_HHD, D_PLAN_HH2D, AXIS_HH2D, 3D_HH2D, D_PLAN_HH2S, AXIS_HH2S, 3D_HH2S, D_PLAN_HH2SUDA, 3D_HH2SUDA,
KIT_THV	D_PLAN_THVD, AXIS_THVD, 3D_THVD
KIT_THHM	D_PLAN_THHMS, D_PLAN_THHMD, AXIS_THHMS, AXIS_THHMD, 3D_THHM, 3D_THHMS, 3D_THHMD, D_PLAN_THH2MD, AXIS_THH2MD, 3D_THH2MD, D_PLAN_THH2MS, AXIS_THH2MS, 3D_THH2MS

4.4.3.2 Mot-clé RELATION_KIT

Pour chaque phénomène modélisé, on doit préciser dans **RELATION_KIT** :

- le modèle de comportement mécanique du squelette,
- le comportement des liquides/gaz,
- la loi hydraulique.
 - HYDR_UTIL** (si le comportement mécanique est sans endommagement) : Signifie qu'aucune donnée matériau n'est rentrée « en dur ». Concrètement dans le cas saturé, il faudra définir les 6 courbes point par point (par **DEFI_FONCTION**) suivantes :
 - la saturation en fonction de la pression capillaire,
 - la dérivée de cette courbe,
 - la perméabilité relative au liquide en fonction de la saturation,
 - sa dérivée.
 - la perméabilité relative au gaz en fonction de la saturation,
 - sa dérivée.
 - HYDR_VGM** (si le comportement mécanique est sans endommagement). Ici et uniquement pour les lois de couplage liquide/gaz '**LIQU_GAZ**', '**LIQU_AD_GAZ**', '**LIQU_AD_GAZ**' et '**LIQU_VAPE_GAZ_VAPE**', les courbes de saturation, de perméabilités relatives à l'eau et au gaz et leur dérivées sont définies par le modèle de Mualem Van-Genuchten. L'utilisateur doit alors renseigner les paramètres de cette loi (n , Pr , Sr). Le modèle Mualem Van-Genuchten est le suivant :

$$k_r^w = \sqrt{S_{we}} \left(1 - \left(1 - S_{we}^{1/m} \right)^m \right)^2, \quad k_r^{gz} = \sqrt{1 - S_{we}} \left(1 - S_{we}^{1/m} \right)^{2m}$$

et

$$S_{we} = \frac{1}{\left(1 + \left(\frac{P_c}{P_r}\right)^n\right)^m} \quad \text{où} \quad S_{we} = \frac{S_w - S_{wr}}{1 - S_{wr} - S_{gr}} \quad \text{et} \quad m = 1 - \frac{1}{n}$$

- HYDR_VGC (si le comportement mécanique est sans endommagement). Exactement la même chose que HYDR_VGM sauf pour la loi de perméabilité relative au gaz qui est une loi cubique :

$$k_r^{gz} = (1 - S_w)^3$$
- HYDR_ENDO (si on utilise 'MAZARS' ou 'ENDO_ISOT_BETON') sous RELATION_KIT (ce mot clé permet de renseigner la courbe de saturation et sa dérivée en fonction de la pression capillaire ainsi que la perméabilité relative et sa dérivée en fonction de la saturation).

4.4.3.3 Comportements mécaniques du squelette (s'il y a modélisation mécanique M)

- 'ELAS'
- 'ELAS_GONF'
- 'MOHR_COULOMB'
- 'CJS'
- 'CAM_CLAY'
- 'BARCELONE'
- 'LAIGLE'
- 'DRUCK_PRAGER'
- 'DRUCK_PRAG_N_A'
- 'HOEK_BROWN_EFF'
- 'HOEK_BROWN_TOT'
- 'MAZARS'
- 'ENDO_ISO_BETON'
- 'HUJEUX'
- 'JOINT_BANDIS'

4.4.3.4 Comportements des liquides / gaz

'LIQU_SATU'

Loi de comportement pour un milieu poreux saturé par un seul liquide (confer [R7.01.11] pour plus de détails). Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur DEFI_MATERIAU [U4.43.01], sous le mot clé THM_LIQ.

'LIQU_GAZ'

Loi de comportement pour un milieu poreux non saturé liquide/gaz sans changement de phase (confer [R7.01.11] pour plus de détails). Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur DEFI_MATERIAU [U4.43.01], sous les mots clés THM_LIQ et THM_GAZ.

'GAZ'

Loi de comportement d'un gaz parfait c'est-à-dire vérifiant la relation $P/\rho = RT / M_v$ où P est la pression, ρ la masse volumique, M_v la masse molaire, R la constante de Boltzman et T la température (confer [R7.01.11] pour plus de détails). Pour milieu saturé uniquement. Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur DEFI_MATERIAU [U4.43.01], sous le mot clé THM_GAZ.

'LIQU_GAZ_ATM'

Loi de comportement pour un milieu poreux non saturé avec un liquide et du gaz à pression atmosphérique (confer [R7.01.11] pour plus de détails). Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur DEFI_MATERIAU [U4.43.01], sous les mots clés THM_LIQ.

'LIQU_VAPE_GAZ'

Loi de comportement pour un milieu poreux non saturé eau/vapeur/air sec avec changement de phase (confer [R7.01.11] pour plus de détails). Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `THM_LIQ`, `THM_VAPE` et `THM_GAZ`.

'LIQU_AD_GAZ_VAPE'

Loi de comportement pour un milieu poreux non saturé eau/vapeur/air sec/air dissous avec changement de phase (confer [R7.01.11] pour plus de détails).

Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `THM_LIQ`, `THM_VAPE`, `THM_GAZ` et `THM_AIR DISS`.

'LIQU_AD_GAZE'

Loi de comportement pour un milieu poreux non saturé eau/air sec/air dissous avec changement de phase (confer [R7.01.11] pour plus de détails). Il s'agit donc d'une version sans vapeur de la loi complète ci-dessous

Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `THM_LIQ`, `THM_GAZ` et `THM_AIR DISS`.

'LIQU_VAPE'

Loi de comportement pour un milieu poreux saturé par un composant présent sous forme liquide ou vapeur. avec changement de phase (confer [R7.01.11] pour plus de détails). Les données nécessaires du champ matériau sont fournies dans l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01], sous les mots clés `THM_LIQ` et `THM_VAPE`

4.4.3.5 La loi hydraulique

'HYDR_UTIL' (si le comportement mécanique est sans endommagement) : Signifie qu'aucune donnée matériau n'est rentrée « en dur ». Concrètement dans le cas saturé, il faudra définir les 6 courbes point par point (par `DEFI_FONCTION`) suivantes :

- la saturation en fonction de la pression capillaire,
- la dérivée de cette courbe,
- la perméabilité relative au liquide en fonction de la saturation,
- sa dérivée.
- la perméabilité relative au gaz en fonction de la saturation,
- sa dérivée.

'HYDR_VGM' (si le comportement mécanique est sans endommagement). Ici et uniquement pour les lois de couplage liquide/gaz **'LIQU_GAZ'**, **'LIQU_AD_GAZ_VAPE'**, **'LIQU_AD_GAZ'** et **'LIQU_VAPE_GAZ'**, les courbes de saturation, de perméabilités relatives à l'eau et au gaz et leur dérivées sont définies par le modèle de Mualem Van-Genuchten. L'utilisateur doit alors renseigner les paramètres de cette loi (n , Pr , Sr). Le modèle Mualem Van-Genuchten est le suivant :

$$k_r^{gz} = \sqrt{1 - S_{we}} \left(1 - S_{we}^{1/m} \right)^{2m} \quad \text{et} \quad S_{we} = \frac{1}{\left(1 + \left(\frac{P_c}{P_r} \right)^n \right)^m}$$

où

$$S_{we} = \frac{S_w - S_{wr}}{1 - S_{wr} - S_{gr}} \quad \text{et} \quad m = 1 - \frac{1}{n}.$$

'HYDR_VGC' (si le comportement mécanique est sans endommagement). Ici et uniquement pour les lois de couplage liquide/gaz 'LIQU_GAZ', 'LIQU_AD_GAZ_VAPE', 'LIQU_AD_GAZ' et 'LIQU_VAPE_GAZ', les courbes de saturation, de perméabilités relatives à l'eau et leur dérivées sont définies par le modèle de Mualem Van-Genuchten (voir ci-dessus). La perméabilité relative au gaz est définie par une loi cubique :

$$k_r^{gz} = (1 - S_w)^3$$

L'utilisateur doit alors renseigner les paramètres de cette loi (n, Pr, Sr).

'HYDR_ENDO' (si on utilise 'MAZARS' ou 'ENDO_ISOT_BETON') sous RELATION_KIT (ce mot clé permet de renseigner la courbe de saturation et sa dérivée en fonction de la pression capillaire ainsi que la perméabilité relative et sa dérivée en fonction de la saturation).

4.4.3.6 Les combinaisons possibles

Selon la valeur du mot-clé RELATION='KIT_XXXX' choisie, tous les comportements ne sont pas licites dans RELATION_KIT (par exemple si on choisit un milieu poreux non saturé, on ne peut pas affecter un comportement de type gaz parfait). On résume ici toutes les combinaisons possibles.

Pour relation KIT_HM et KIT_THM :

('ELAS'	'GAZ'	'HYDR_UTIL')
('MOHR_COULOMB'	'GAZ'	'HYDR_UTIL')
('CJS'	'GAZ'	'HYDR_UTIL')
('HUJEUX'	'GAZ'	'HYDR_UTIL')
('LAIGLE'	'GAZ'	'HYDR_UTIL')
('CAM_CLAY'	'GAZ'	'HYDR_UTIL')
('JOINT_BANDIS'	'GAZ'	'HYDR_UTIL')
('MAZARS'	'GAZ'	'HYDR_ENDO')
('ENDO_ISOT_BETON'	'GAZ'	'HYDR_ENDO')

('ELAS'	'LIQU_SATU'	'HYDR_UTIL')
('MOHR_COULOMB'	'LIQU_SATU'	'HYDR_UTIL')
('CJS'	'LIQU_SATU'	'HYDR_UTIL')
('HUJEUX'	'LIQU_SATU'	'HYDR_UTIL')
('LAIGLE'	'LIQU_SATU'	'HYDR_UTIL')
('CAM_CLAY'	'LIQU_SATU'	'HYDR_UTIL')
('JOINT_BANDIS'	'LIQU_SATU'	'HYDR_UTIL')
('MAZARS'	'LIQU_SATU'	'HYDR_ENDO')
('ENDO_ISOT_BETON'	'LIQU_SATU'	'HYDR_ENDO')

('ELAS'	'LIQU_GAZ_ATM'	'HYDR_UTIL')
('MOHR_COULOMB'	'LIQU_GAZ_ATM'	'HYDR_UTIL')
('CJS'	'LIQU_GAZ_ATM'	'HYDR_UTIL')
('HUJEUX'	'LIQU_GAZ_ATM'	'HYDR_UTIL')
('LAIGLE'	'LIQU_GAZ_ATM'	'HYDR_UTIL')
('CAM_CLAY'	'LIQU_GAZ_ATM'	'HYDR_UTIL')
('MAZARS'	'LIQU_GAZ_ATM'	'HYDR_ENDO')
('ENDO_ISOT_BETON'	'LIQU_GAZ_ATM'	'HYDR_ENDO')

Pour relation KIT_HHM et KIT_THHM :

('ELAS'	'LIQU_GAZ'	'HYDR_UTIL')
('ELAS_GONF'	'LIQU_GAZ'	'HYDR_UTIL')
('MOHR_COULOMB'	'LIQU_GAZ'	'HYDR_UTIL')
('CJS'	'LIQU_GAZ'	'HYDR_UTIL')
('HUJEUX'	'LIQU_GAZ'	'HYDR_UTIL')

(' LAIGLE'	' LIQU_GAZ'	' HYDR_UTIL')
(' CAM_CLAY'	' LIQU_GAZ'	' HYDR_UTIL')
(' BARCELONE'	' LIQU_GAZ'	' HYDR_UTIL')
(' ELAS'	' LIQU_GAZ'	' HYDR_VGM')
(' ELAS_GONF'	' LIQU_GAZ'	' HYDR_VGM')
(' CJS'	' LIQU_GAZ'	' HYDR_VGM')
(' LAIGLE'	' LIQU_GAZ'	' HYDR_VGM')
(' CAM_CLAY'	' LIQU_GAZ'	' HYDR_VGM')
(' BARCELONE'	' LIQU_GAZ'	' HYDR_VGM')
(' MAZARS'	' LIQU_GAZ'	' HYDR_ENDO')
(' ENDO_ISOT_BETON'	' LIQU_GAZ'	' HYDR_ENDO')
(' ELAS'	' LIQU_VAPE_GAZ'	' HYDR_UTIL')
(' ELAS_GONF'	' LIQU_VAPE_GAZ'	' HYDR_UTIL')
(' MOHR_COULOMB'	' LIQU_VAPE_GAZ'	' HYDR_UTIL')
(' CJS'	' LIQU_VAPE_GAZ'	' HYDR_UTIL')
(' HUJEUX'	' LIQU_VAPE_GAZ'	' HYDR_UTIL')
(' LAIGLE'	' LIQU_VAPE_GAZ'	' HYDR_UTIL')
(' CAM_CLAY'	' LIQU_VAPE_GAZ'	' HYDR_UTIL')
(' BARCELONE'	' LIQU_VAPE_GAZ'	' HYDR_UTIL')
(' ELAS'	' LIQU_VAPE_GAZ'	' HYDR_VGM')
(' ELAS_GONF'	' LIQU_VAPE_GAZ'	' HYDR_VGM')
(' CJS'	' LIQU_VAPE_GAZ'	' HYDR_VGM')
(' LAIGLE'	' LIQU_VAPE_GAZ'	' HYDR_VGM')
(' CAM_CLAY'	' LIQU_VAPE_GAZ'	' HYDR_VGM')
(' BARCELONE'	' LIQU_VAPE_GAZ'	' HYDR_VGM')
(' MAZARS'	' LIQU_VAPE_GAZ'	' HYDR_ENDO')
(' ENDO_ISOT_BETON'	' LIQU_VAPE_GAZ'	' HYDR_ENDO')
(' ELAS'	' LIQU_AD_GAZ_VAPE'	' HYDR_UTIL')
(' ELAS_GONF'	' LIQU_AD_GAZ_VAPE'	' HYDR_UTIL')
(' MOHR_COULOMB'	' LIQU_AD_GAZ_VAPE'	' HYDR_UTIL')
(' CJS'	' LIQU_AD_GAZ_VAPE'	' HYDR_UTIL')
(' HUJEUX'	' LIQU_AD_GAZ_VAPE'	' HYDR_UTIL')
(' LAIGLE'	' LIQU_AD_GAZ_VAPE'	' HYDR_UTIL')
(' CAM_CLAY'	' LIQU_AD_GAZ_VAPE'	' HYDR_UTIL')
(' BARCELONE'	' LIQU_AD_GAZ_VAPE'	' HYDR_UTIL')
(' ELAS'	' LIQU_AD_GAZ_VAPE'	' HYDR_VGM')
(' ELAS_GONF'	' LIQU_AD_GAZ_VAPE'	' HYDR_VGM')
(' CJS'	' LIQU_AD_GAZ_VAPE'	' HYDR_VGM')
(' LAIGLE'	' LIQU_AD_GAZ_VAPE'	' HYDR_VGM')
(' CAM_CLAY'	' LIQU_AD_GAZ_VAPE'	' HYDR_VGM')
(' BARCELONE'	' LIQU_AD_GAZ_VAPE'	' HYDR_VGM')
(' MAZARS'	' LIQU_AD_GAZ_VAPE'	' HYDR_ENDO')
(' ENDO_ISOT_BETON'	' LIQU_AD_GAZ_VAPE'	' HYDR_ENDO')
(' ELAS'	' LIQU_AD_GAZ'	' HYDR_UTIL')
(' ELAS_GONF'	' LIQU_AD_GAZ'	' HYDR_UTIL')
(' MOHR_COULOMB'	' LIQU_AD_GAZ'	' HYDR_UTIL')
(' CJS'	' LIQU_AD_GAZ'	' HYDR_UTIL')
(' HUJEUX'	' LIQU_AD_GAZ'	' HYDR_UTIL')
(' LAIGLE'	' LIQU_AD_GAZ'	' HYDR_UTIL')
(' CAM_CLAY'	' LIQU_AD_GAZ'	' HYDR_UTIL')
(' BARCELONE'	' LIQU_AD_GAZ'	' HYDR_UTIL')
(' ELAS'	' LIQU_AD_GAZ'	' HYDR_VGM')
(' ELAS_GONF'	' LIQU_AD_GAZ'	' HYDR_VGM')
(' CJS'	' LIQU_AD_GAZ'	' HYDR_VGM')
(' LAIGLE'	' LIQU_AD_GAZ'	' HYDR_VGM')
(' CAM_CLAY'	' LIQU_AD_GAZ'	' HYDR_VGM')

```
('BARCELONE'      'LIQU_AD_GAZ'      'HYDR_VGM')  
( 'MAZARS'        'LIQU_AD_GAZ'      'HYDR_ENDO')  
( 'ENDO_ISOT_BETON' 'LIQU_AD_GAZ'      'HYDR_ENDO')
```

Pour relation KIT_THH et le KIT_HH:

```
('LIQU_GAZ'      'HYDR_UTIL')  
( 'LIQU_VAPE_GAZ' 'HYDR_UTIL')  
( 'LIQU_AD_GAZ_VAPE' 'HYDR_UTIL')  
( 'LIQU_AD_GAZ'      'HYDR_UTIL')  
( 'LIQU_GAZ'      'HYDR_VGM')  
( 'LIQU_VAPE_GAZ'      'HYDR_VGM')  
( 'LIQU_AD_GAZ_VAPE' 'HYDR_VGM')
```

Pour relation KIT_THV :

```
('LIQU_VAPE'      'HYDR_UTIL')
```

Remarque :

En cas de problème de convergence il peut être très utile d'activer la recherche linéaire comme indiqué dans l'exemple donné en tête de cette section. La recherche linéaire n'améliore cependant pas systématiquement la convergence, elle est donc à manier avec précaution.

Exemple :

```
COMPOTEMENT = _F(  
    RELATION      = 'KIT_THM',  
    RELATION_KIT = ( 'LIQU_SATU', 'CJS', 'HYDR_UTIL' ) )
```

Dans cet exemple, on traite de manière couplée un problème thermo-hydro-mécanique pour un milieu poreux saturé, LIQU_SATU comme comportement du liquide, CJS comme comportement mécanique.

D'autres exemples sont disponibles, soit dans le document [U2.04.05], soit dans l'ensemble des tests WTNAxxx, WTNLxxx, WTNPxxx, WTNVxxx.

4.4.4 KIT associé à la modélisation des câbles frottants : KIT_CG

Pour modéliser des câbles frottants ou glissants, il est nécessaire de pouvoir renseigner à la fois le comportement à affecter au câble et la loi de comportement de frottement du câble dans sa gaine. On donne pour cela au mot-clé RELATION la valeur 'KIT_CG'. Dans le mot-clé RELATION_KIT, il faut renseigner la loi de comportement du câble (toutes celles acceptées par la modélisation BARRE) puis la loi de comportement de frottement qui est toujours CABLE_GAINE_FROT.

Pour plus de détails sur la loi de frottement, on pourra consulter la documentation de référence des éléments CABLE_GAINE [R3.08.10].

Exemple :

```
COMPOTEMENT = _F( RELATION      = 'KIT_CG',  
                  RELATION_KIT = ( 'ELAS', 'CABLE_GAINE_FROT' ) )
```

4.5 Opérande DEFORMATION

◇ DEFORMATION :

Ce mot-clé permet de définir les hypothèses de utilisées pour le calcul des déformations : par défaut, on considère de petits déplacements et petites déformations.

4.5.1 DEFORMATION : 'PETIT'

Les déformations utilisées dans la relation de comportement sont les déformations linéarisées :

$$\varepsilon_{ij} = \frac{1}{2}(u_{i,j} + u_{j,i})$$

Cela signifie que l'on reste en Hypothèse des Petites Perturbations : petits déplacements, petites rotations, petites déformations (inférieures à environ 5%)

4.5.2 DEFORMATION : 'GROT_GDEP'

Permet de traiter les grandes rotations et les grands déplacements, mais en restant en petites déformations, d'une manière spécifique suivant les modélisations :

- pour toutes les lois de comportement sous `COMPORTEMENT` munies des modélisations `3D`, `D_PLAN`, `AXIS` et `C_PLAN`, les déformations utilisées dans la relation de comportement sont les déformations de GREEN-LAGRANGE : $E_{ij} = \frac{1}{2}(u_{i,j} + u_{j,i} + u_{k,i} \cdot u_{k,j})$ [R5.03.22]
- pour traiter les grandes rotations et les petites déformations pour toutes les lois de comportement incrémentales sous `COMPORTEMENT` munies des modélisations `COQUE_3D` (anciennement `GREEN_GR`). C'est une formulation lagrangienne totale, permettant de calculer la configuration exacte pour de grandes rotations [R3.07.05].

Attention :

Il est fortement déconseillé d'utiliser la recherche linéaire pour les `COQUE_3D` avec l'option `GROT_GDEP` (parfois la convergence est impossible et si on converge, le calcul a besoin de plus d'itérations de Newton).

- pour traiter les grands déplacements et grandes rotations et les petites déformations pour les éléments de plaques et coques : modélisations `DKT` (uniquement en élasticité linéaire), `DKTG` (uniquement avec les comportements `GLRC_*`) et `SHB`.
- pour traiter les grands déplacements et grandes rotations et les petites déformations pour les modélisations `POU_D_TGM` et `POU_D_EM` (poutres multifibres) (anciennement `REAC_GEOM`). On fait l'hypothèse d'une réactualisation de la géométrie à chaque itération et l'on ajoute la rigidité géométrique à la rigidité matérielle pour former la rigidité tangente. En ce qui concerne les grandes rotations, au lieu de passer par une approche "exacte" complexe comme pour les `POU_D_T_GD` et `COQUE_3D`, on autorise des rotations modérées (du second ordre). Ce type de calcul des déformations permet de traiter avec efficacité des problèmes de poutres multifibres à comportement non linéaire, en rotations modérées [R3.08.09].

Remarques :

- pour les comportements hyperélastiques (tel `ELAS_HYPER`), cette option permet également le calcul en grandes déformations.

4.5.3 DEFORMATION : 'PETIT_REAC'

Les incréments de déformations utilisées pour la relation de comportement incrémental sont les déformations linéarisées de l'incrément de déplacement dans la géométrie réactualisée. C'est-à-dire si $X, u, \Delta u$ désignent respectivement la position, le déplacement et l'incrément de déplacement calculés à une itération donnée d'un point matériel [R5.03.24].

$$\Delta \epsilon_{ij} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial \Delta u_i}{\partial (X+u)_j} + \frac{\partial \Delta u_j}{\partial (X+u)_i} \right)$$

L'équilibre est donc résolu sur la géométrie actuelle mais le comportement reste écrit sous l'hypothèse des petites déformations. En conséquence, l'emploi de `PETIT_REAC` n'est donc pas approprié aux grandes rotations mais il l'est aux grandes déformations, sous certaines conditions [10] :

- très petits incréments,
- très petites rotations (ce qui implique un chargement quasi-radial)

- déformation élastiques petites devant les déformations plastiques,
- comportement isotrope.

En dehors de ces hypothèses, cette approximation peut donner de très mauvais résultats. Il convient donc de vérifier la convergence des résultats par rapport à la discrétisation.

Attention :

Il est déconseillé d'utiliser cette option avec les éléments de structure `COQUE`, `COQUE_1D` et `POU` (un message d'alarme apparaît dans le fichier `.mess`).

4.5.4 DEFORMATION : 'SIMO_MIEHE'

C'est une formulation incrémentalement objective en grandes déformations des lois de comportements s'appuyant sur un critère de Von Mises à écrouissage isotrope. La relation contraintes-déformations élastique est hyperélastique. Toute l'information sur le gradient de la transformation F est prise en compte, aussi bien la rotation que les déformations :

$$F_{ij} = \delta_{ij} + \frac{\partial u_i}{\partial x_j}$$

Cela permet de réaliser des calculs en grandes déformations plastiques, avec les relations de comportement 'VMIS_ISOT_LINE', 'VMIS_ISOT_TRAC', 'ROUSSELIER' et tous les comportements, à écrouissage isotrope uniquement, associés à un matériau subissant des changements de phases métallurgiques (relations `META_X_IL_XXX_XXX` et `META_X_INL_XXX_XXX`).

Cette formulation ajoute automatiquement au comportement choisi 6 variables internes, stockant à la fin les 6 composantes du tenseur $\frac{1}{2}(\mathbf{I}_d - \mathbf{b}^e)$ (cf. [R5.03.21]).

Attention :

Cette option n'est valable que pour les modélisations 3D, 2D, INCO_UPG (pas de contrainte plane avec la méthode `DE BORST`). Pour de plus amples informations sur la formulation des grandes déformations plastiques selon SIMO et MIEHE, on pourra se reporter à [R5.03.21].

En grandes déformations de type 'SIMO_MIEHE', les matrices tangentes ne sont pas symétriques à l'exception du cas (hyper)-élastique. Jusqu'à la version 7.4, on procédait à une symétrisation systématique de la matrice. Dorénavant, c'est la matrice non symétrique qui est fournie. S'il le souhaite, l'utilisateur peut néanmoins demander de la symétriser sous le mot-clé `SOLVEUR = _F(SYME = 'OUI')`. Attention : `SYME = 'OUI'` n'est pas le défaut. Les résolutions prendront donc a priori plus de temps avec cette nouvelle version si l'ont ne fait rien en ce qui concerne le fichier de commande. Par contre la matrice tangente non symétrique permettra une meilleure convergence.

4.5.5 DEFORMATION : 'GEDF_LOG'

C'est une formulation en grandes déformations utilisant une mesure de déformation logarithmique, issue d'une approche due à Miehe, Apel, Lambrecht. Elle permet d'utiliser des lois de comportement élastoplastiques ou visco-plastiques incrémentales suivantes (cf. [R5.03.24]) :

VMIS_ISOT_*, VMIS_JOHN_COOK, VMIS_CINE_LINE, VMIS_ECMI_*, VMIS_CIN*_CHAB,
VMIS_CIN2_MEMO, VISC_CIN*_CHAB, VISC_CIN2_MEMO, LEMAITRE.

Cette formulation n'est valable que pour les modélisations 3D, 2D. Elle permet une intégration incrémentalement objective des lois de comportement comme les modèles SIMO_MIEHE et GEDF_HYPO_ELAS. Toutefois, comme toutes les lois hypoélastiques, ces lois de comportement sont en toute rigueur limitées aux faibles déformations élastiques. Pour économiser du temps de calcul, un tenseur spécifique est stocké dans 6 variables internes supplémentaires. Le tenseur en question, T est le tenseur des contraintes exprimé dans l'espace logarithmique. Du fait qu'il soit stocké dans les

variables internes, cela implique à l'utilisateur désirant utiliser le formalisme GDEF_LOG avec un champ de contrainte initial (ETAT_INIT) de se rapporter aux docs U4.51.03 et V6.03.159 (cas test ssnp159b).

4.6 Opérandes TOUT/GROUP_MA/MAILLE

```
/ TOUT          = 'OUI'  
/ | GROUP_MA   = lgrma  
  | MAILLE     = lma
```

Spécifient les mailles sur lesquelles la relation de comportement incrémentale est utilisée.

Remarque : si vous ne précisez pas le comportement explicitement sur certains éléments du modèle, Code_Aster choisit `RELATION='ELAS'` et `DEFORMATION='PETIT'` par défaut, sur ces éléments. Un message d'information est imprimé dans le fichier message. Vous aurez une alarme explicite si vous n'affectez aucun élément du modèle dans une occurrence de `COMPOTEMENT`.

4.7 Opérandes RESI_CPLAN_RELA, RESI_CPLAN_MAXI, ITER_CPLAN_MAXI

La méthode de DE BORST permet d'ajouter la condition de contrainte plane à tous les modèles de `COMPOTEMENT` (pour plus de détail voir la documentation [R5.03.03]). L'hypothèse des contraintes planes est vérifiée à convergence. On préconise de réactualiser la matrice tangente assez souvent dans la méthode de Newton (`MATRICE = 'TANGENTE'` `REAC_ITER = 1 à 3`).

```
◇ / RESI_CPLAN_RELA = / 1.E-6, [DEFAULT]  
    /  $\epsilon_{rela}$   
/ RESI_CPLAN_MAXI = /  $\epsilon_{abso}$ 
```

Dans certains cas, la convergence est atteinte pour l'algorithme de Newton, mais pas pour la vérification de l'état de contraintes planes, ce qui conduit à des itérations supplémentaires, voire un re-découpage excessif du pas de temps. Ces mots clés permettent de dissocier la précision relative à l'intégration de la loi de comportement de celle utilisée pour vérifier l'hypothèse des contraintes planes. Pour cette vérification, deux critères sont possibles :

- soit un critère relatif : $|\sigma_{zz}| < \|\sigma\| \times \epsilon_{rela}$
- soit un critère absolu : $|\sigma_{zz}| < \epsilon_{abso}$

```
◇ ITER_CPLAN_MAXI = / 1 [DEFAULT]  
    / iter_cplan_maxi
```

Ce mot-clé permet d'améliorer la précision de l'algorithme de DE BORST : Il active une boucle supplémentaire au niveau du comportement de chaque point d'intégration, afin de mieux satisfaire les contraintes planes en cours des itérations globales de Newton.

La valeur par défaut `ITER_CPLAN_MAXI=1` correspond exactement à la version initiale de la méthode. Sur certains tests (SSNV102B, SSNS106F, SSNS108A), `ITER_CPLAN_MAXI > 1` permet de diminuer systématiquement le nombre d'itérations requis pour le processus global de Newton. Dans les études réalisées, avec endommagement, la robustesse du calcul a été nettement améliorée.

La méthode de DE BORST décrite ci-dessus a été généralisée au cas des comportements 1D (utilisés par les modélisations `BARRE`, `GRILLE`, `GRILLE_MEMBRANE`, `POU_D_EM`, `POU_D_TGM`). Ceci permet d'ajouter la condition de contrainte uniaxiale à tous les modèles de `COMPOTEMENT` (pour plus de détail voir la documentation [R5.03.09]). L'hypothèse des contraintes uniaxiales est vérifiée à convergence. On préconise d'utiliser et de réactualiser la matrice tangente assez souvent dans la méthode de Newton (`MATRICE = 'TANGENTE'` `REAC_ITER = 1 à 3`).

4.8 Opérande PARM_THETA

◇ PARM_THETA = / 1. [DEFAULT]
/ theta [R]

Pour les modélisations THM, l'argument theta est le paramètre de la thêta-méthode utilisée pour résoudre les équations évolutives de thermique et d'hydraulique (voir [R5.03.60] pour plus de détails). Sa valeur doit être comprise entre 0 (méthode explicite) et 1 (méthode totalement implicite).

Pour les lois de comportement LEMAITRE, ROUSS_VISC, l'argument theta sert à l'intégration de la loi de comportement. Il peut prendre les valeurs 0.5 (semi-implicite) ou 1 (implicite).

4.9 Opérande PARM_ALPHA

◇ PARM_ALPHA = / 1. [DEFAULT]
/ alpha, [R]

Utilisé uniquement par les modélisations volumes finis (de type D_PLAN_HH2SUDA et 3D_HH2SUDA). Paramètre numérique des volumes finis permettant de contrôler la coercivité du schéma (on recommande de conserver la valeur par défaut).

4.10 Opérandes RESI_INTE_RELA/RESI_INTE_MAXI, ITER_INTE_MAXI

◇ RESI_INTE_RELA = / 1.E-6 [DEFAULT]
/ resint

◇ RESI_INTE_MAXI = / 1.E-8, [DEFAULT]
/ resintmax,
◇ ITER_INTE_MAXI = / 20 [DEFAULT]
/ iteint

Dans certaines relations de comportement, une équation non linéaire ou un système non linéaire doivent être résolus localement (en chaque point de GAUSS). Ces opérandes (résidu et nombre maximum d'itérations dites internes) sont utilisés pour tester la convergence de cet algorithme itératif de résolution. Ils sont inutiles dans le cas où ALGO_INTE='ANALYTIQUE', 'SPECIFIQUE' ou 'SANS_OBJET'. Pour plus de détails, se reporter à la documentation de référence de chaque comportement.

Le mot-clé RESI_INTE_MAXI est utilisé uniquement par le couplage MFront – Code_Aster (cf. §4.3.9.2). Dans MFront, les intégrateurs implicite et explicite utilisent des variables qui sont des déformations (ou de même ordre de grandeur que les déformations). La valeur de RESI_INTE_MAXI est transmise au paramètre de convergence utilisé par MFront (@Epsilon), c'est donc un paramètre « absolu », sa valeur par défaut est la même que celle utilisée par MFront, soit 10^{-8} .

4.11 Opérande RESI_RADI_RELA

◇ RESI_RADI_RELA = tolrad

Mesure de l'erreur η due à la discrétisation en temps, directement reliée à la rotation de la normale à la surface de charge. On calcule l'angle entre \mathbf{n}^- , la normale au critère de plasticité au début du pas de temps (instant t-), et \mathbf{n}^+ , la normale au critère de plasticité calculée à la fin du

pas de temps de la façon suivante : $\eta = \frac{1}{2} \|\Delta \mathbf{n}\| = \frac{1}{2} \|\mathbf{n}^+ - \mathbf{n}^-\| = \left| \sin\left(\frac{\alpha}{2}\right) \right|$. Cela fournit une

mesure de l'erreur (également utilisée pour le calcul de la composante ERR_RADI de l'option DERA_ELGA de CALC_CHAMP). Le pas de temps est découpé (via DEF_LIST_INST) si $\eta > \text{tolrad}$. Ce critère est opérationnel pour les comportements élastoplastiques de Von Mises à écrouissage isotrope, cinématique linéaire et mixte : VMIS_ISOT_LINE, VMIS_ISOT_TRAC,

VMIS_ISOT_PUIS, VMIS_CINE_LINE, VMIS_ECMI_LINE, VMIS_ECMI_TRAC, et pour les comportements élasto-visco-plastiques de Chaboche : VMIS_CIN1_CHAB, VMIS_CIN2_CHAB, VMIS_CIN2_MEMO, VISC_CIN1_CHAB, VISC_CIN2_CHAB, VISC_CIN2_MEMO.

4.12 Opérande ITER_INTE_PAS, ALGO_INTE

```
◇ ITER_INTE_PAS = / 0 [DEFAULT]
                  / itepas
```

Permet de redécouper localement le pas de temps pour faciliter l'intégration de la relation de comportement locale (en chaque point d'intégration). Si `itepas` vaut 0, 1 ou -1 il n'y a pas de redécoupage. Si `itepas` est positif, on redécoupe systématiquement le pas de temps localement en `itepas` petits pas de temps avant d'effectuer l'intégration de la relation de comportement. Si `itepas` est négatif, le redécoupage en `|itepas|` petits pas de temps n'est effectué qu'en cas de non convergence locale.

```
◇ ALGO_INTE = /'ANALYTIQUE'
              # methodes de resolution d'équations scalaires
                /' SECANTE '
                /' DEKKER '
                /' NEWTON_1D '
                /' BRENT '
              # methodes de resolution de systèmes d'équations
                /' NEWTON '
                /' NEWTON_RELI '
                /' NEWTON_PERT '
                /' RUNGE_KUTTA '
              # methodes de resolution spécifiques (pas de paramètre)
                /' SPECIFIQUE '
                /' SANS_OBJET '
```

Permet de préciser le type de schéma d'intégration pour résoudre l'équation ou le système d'équations non linéaires formé par les équations constitutives des modèles de comportement à variables internes : Une méthode de résolution par défaut est prévue pour chaque comportement. Toutefois, il est possible de modifier la méthode de résolution par défaut pour un certain nombre de comportements. Par exemple :

- le modèle `VISC_ENDO_LEMA` peut être intégré soit avec `SECANTE`, soit avec `BRENT`,
- le modèle `VENDOCHAB` peut être intégré soit avec `NEWTON`, soit avec `RUNGE_KUTTA`.
- le modèle `MONOCRISTAL` peut être intégré soit avec `NEWTON`, soit avec `NEWTON_RELI`, soit avec `NEWTON_PERT`, soit avec `RUNGE_KUTTA`.

4.13 Opérande TYPE_MATR_TANG

```
◇ TYPE_MATR_TANG= /'PERTURBATION',
                  /'VERIFICATION',
                  ◇ VALE_PERT_RELA = / 1.E-5, [DEFAULT]
                                      / perturb,[R]
```

Ce mot-clé permet la vérification de la matrice tangente pour un comportement donné. Il s'adresse principalement aux développeurs de lois de comportement, et son usage doit être réservé à des modèles comportant très peu d'éléments. En l'absence de ce mot-clé, la matrice tangente est calculée de façon classique. (Ces mots-clés s'utilisent conjointement à `REAC_ITER=1`).

- `TYPE_MATR_TANG="PERTURBATION"` permet d'utiliser la matrice tangente calculée par perturbation en lieu et place de la matrice tangente calculée par le comportement. La valeur de la perturbation est donnée par `perturb`. Pour que cela puisse fonctionner indépendamment des unités, la perturbation est calculée de façon relative à la norme max de l'accroissement de

déplacement sur l'élément : $\delta U = \text{perturb} \times \max |U_i|$. Ceci n'est possible que pour les modélisations de milieux continus 2D et 3D, en mécanique pure, comportant seulement des degrés de liberté de déplacement.

- `TYPE_MATR_TANG="VERIFICATION"` concerne les développeurs qui veulent vérifier une matrice tangente élémentaire (sur un petit problème : un élément suffit : seules les dernières matrices sont conservées). La matrice par perturbation est stockée, ainsi que la matrice tangente cohérente, ce qui permet de les comparer. De plus le module python `veri_matr_tang` permet cette comparaison de façon aisée, ainsi que le test de symétrie de la matrice. Voir les tests `COMP001`, `COMP002`.

4.14 Opérande POST_ITER

◇ `POST_ITER = /'CRIT_RUPT'`,

Définition d'une action à effectuer en post-traitement des itérations de Newton, à chaque pas de temps.

Dans le cas `CRIT_RUPT`, il s'agit d'un critère de rupture en contrainte critique. Si la plus grande contrainte principale moyenne dans un élément dépasse un seuil donné `sigc`, le module d'Young est divisé au pas de temps suivant par le coefficient `coef`. Ces deux coefficients sont définis sous le mot-clé `CRIT_RUPT` de l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01].

Ce critère est disponible pour les lois de comportement `VISCOCHAB`, `VMIS_ISOT_TRAC(_LINE)`, `VISC_ISOT_TRAC(_LINE)`, et validé par les tests `SSNV226A,B,C`.

4.15 Opérande POST_INCR

◇ `POST_INCR = /'REST_ECRO'`,

Définition d'une action à effectuer en post-traitement de chaque pas de temps d'un calcul thermomécanique.

Dans le cas `REST_ECRO`, le post-traitement consiste à modifier les variables internes afin de prendre en compte le phénomène de restauration d'écrouissage. La déformation plastique cumulée et/ou les composantes du tenseur décrivant le centre de la surface de charge sont multipliés par la fonction `fonc_mult`, à valeurs réelles dans `[0,1]`, et qui dépend de la température et éventuellement du temps. Cette fonction est renseignée sous le mot clé `REST_ECRO` de l'opérateur `DEFI_MATERIAU` [U4.43.01].

Ce critère est disponible pour les lois de comportement `VMIS_ISOT_TRAC(_LINE)`, `VMIS_CINE_LINE` et `VMIS_ECMI_LINE`, et pour les modélisations 3D, `AXIS`, `D_PLAN` et `C_PLAN`.

La validation de ce critère est réalisée dans les tests `HSNV140A,B,C,D,E` et `ZZZZ367A`.

5 Liste des variables internes

Pour les lois métallurgiques (META_*), le nommage des variables internes prend en compte la phase. En effet, certaines variables internes sont connues par phase.

Par exemple : FERRIT##EPSPEQ indique que la variable interne de nom EPSEQ (déformation plastique équivalente déviatorique cumulée) est donnée sur la phase ferritique.

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
ADOUCOMP	affaiblissement relatif de raideur en membrane en compression	['GLRC_DM']
ADOUFLEX	affaiblissement relatif de raideur en flexion	['DHRC', 'GLRC_DM']
ADOUMEMB	affaiblissement relatif de raideur en membrane	['DHRC']
ADOUTRAC	affaiblissement relatif de raideur en membrane en traction	['GLRC_DM']
AFM	afm	['RGI_BETON']
AFT	aft	['RGI_BETON']
ALEA	contrainte de rupture par amorçage	['ENDO_HETEROGENE']
ALF	alu fixes reversible	['RGI_BETON']
ALL	alu libre	['RGI_BETON']
ALPHA2XX	écrouissage cinématique non linéaire variable interne 2 composante XX	['VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_CIN2_NRAD', 'VISC_CIN2_CHAB', 'VISC_MEMO_NRAD', 'VISC_CIN2_MEMO', 'VMIS_CIN2_NRAD', 'VMIS_MEMO_NRAD', 'VMIS_CIN2_CHAB']
ALPHA2XY	écrouissage cinématique non linéaire variable interne 2 composante XY	['VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_CIN2_NRAD', 'VISC_CIN2_CHAB', 'VISC_MEMO_NRAD', 'VISC_CIN2_MEMO', 'VMIS_CIN2_NRAD', 'VMIS_MEMO_NRAD', 'VMIS_CIN2_CHAB']
ALPHA2XZ	écrouissage cinématique non linéaire variable interne 2 composante XZ	['VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_CIN2_NRAD', 'VISC_CIN2_CHAB', 'VISC_MEMO_NRAD', 'VISC_CIN2_MEMO', 'VMIS_CIN2_NRAD', 'VMIS_MEMO_NRAD', 'VMIS_CIN2_CHAB']
ALPHA2YY	écrouissage cinématique non linéaire variable interne 2 composante YY	['VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_CIN2_NRAD', 'VISC_CIN2_CHAB', 'VISC_MEMO_NRAD', 'VISC_CIN2_MEMO', 'VMIS_CIN2_NRAD', 'VMIS_MEMO_NRAD', 'VMIS_CIN2_CHAB']
ALPHA2YZ	écrouissage cinématique non linéaire variable interne 2 composante YZ	['VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_CIN2_NRAD', 'VISC_CIN2_CHAB', 'VISC_MEMO_NRAD', 'VISC_CIN2_MEMO', 'VMIS_CIN2_NRAD', 'VMIS_MEMO_NRAD', 'VMIS_CIN2_CHAB']
ALPHA2ZZ	écrouissage cinématique non linéaire variable interne 2 composante ZZ	['VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_CIN2_NRAD', 'VISC_CIN2_CHAB', 'VISC_MEMO_NRAD', 'VISC_CIN2_MEMO', 'VMIS_CIN2_NRAD', 'VMIS_MEMO_NRAD', 'VMIS_CIN2_CHAB']
ALPHAXX	écrouissage cinématique non linéaire variable interne 1 composante XX	['VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_CIN2_NRAD', 'VMIS_CIN1_CHAB', 'VISC_CIN2_CHAB', 'VISC_MEMO_NRAD', 'VISC_CIN2_MEMO', 'VMIS_CIN2_NRAD', 'VMIS_MEMO_NRAD', 'VMIS_CIN2_CHAB', 'VISC_CIN1_CHAB']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
ALPHAXY	écrouissage cinématique non linéaire variable interne 1 composante XY	['VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_CIN2_NRAD', 'VMIS_CIN1_CHAB', 'VISC_CIN2_CHAB', 'VISC_MEMO_NRAD', 'VISC_CIN2_MEMO', 'VMIS_CIN2_NRAD', 'VMIS_MEMO_NRAD', 'VMIS_CIN2_CHAB', 'VISC_CIN1_CHAB']
ALPHAXZ	écrouissage cinématique non linéaire variable interne 1 composante XZ	['VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_CIN2_NRAD', 'VMIS_CIN1_CHAB', 'VISC_CIN2_CHAB', 'VISC_MEMO_NRAD', 'VISC_CIN2_MEMO', 'VMIS_CIN2_NRAD', 'VMIS_MEMO_NRAD', 'VMIS_CIN2_CHAB', 'VISC_CIN1_CHAB']
ALPHAYY	écrouissage cinématique non linéaire variable interne 1 composante YY	['VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_CIN2_NRAD', 'VMIS_CIN1_CHAB', 'VISC_CIN2_CHAB', 'VISC_MEMO_NRAD', 'VISC_CIN2_MEMO', 'VMIS_CIN2_NRAD', 'VMIS_MEMO_NRAD', 'VMIS_CIN2_CHAB', 'VISC_CIN1_CHAB']
ALPHAYZ	écrouissage cinématique non linéaire variable interne 1 composante YZ	['VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_CIN2_NRAD', 'VMIS_CIN1_CHAB', 'VISC_CIN2_CHAB', 'VISC_MEMO_NRAD', 'VISC_CIN2_MEMO', 'VMIS_CIN2_NRAD', 'VMIS_MEMO_NRAD', 'VMIS_CIN2_CHAB', 'VISC_CIN1_CHAB']
ALPHAZZ	écrouissage cinématique non linéaire variable interne 1 composante ZZ	['VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_CIN2_NRAD', 'VMIS_CIN1_CHAB', 'VISC_CIN2_CHAB', 'VISC_MEMO_NRAD', 'VISC_CIN2_MEMO', 'VMIS_CIN2_NRAD', 'VMIS_MEMO_NRAD', 'VMIS_CIN2_CHAB', 'VISC_CIN1_CHAB']
ANGL1	GLRC_DAMAGE : angle d'orthotropie 1	['GLRC_DAMAGE']
ANGL2	GLRC_DAMAGE : angle d'orthotropie 2	['GLRC_DAMAGE']
ANGL3	GLRC_DAMAGE : angle d'orthotropie 3	['GLRC_DAMAGE']
ANGLEDEV	angle du seuil déviatoire (CJS)	['CJS']
ARAG	BETON_RAG : avancement de la réaction	['RGI_BETON', 'BETON_RAG']
ASSCORN1	assemblage cornière, variable interne 1	['ASSE_CORN']
ASSCORN2	assemblage cornière, variable interne 2	['ASSE_CORN']
ASSCORN3	assemblage cornière, variable interne 3	['ASSE_CORN']
ASSCORN4	assemblage cornière, variable interne 4	['ASSE_CORN']
ASSCORN5	assemblage cornière, variable interne 5	['ASSE_CORN']
ASSCORN6	assemblage cornière, variable interne 6	['ASSE_CORN']
ASSCORN7	assemblage cornière, variable interne 7	['ASSE_CORN']
AUSTENITE	phase métallurgique acier variable (austenite)	['ACIER']
BAINITE	phase métallurgique acier variable (bainite)	['ACIER']
BC	BETON_RAG : Endommagement macroscopique en compression	['BETON_RAG']
BT11	BETON_RAG : Endommagement macroscopique (indicateur de fissuration) composante 1	['BETON_RAG']
BT12	BETON_RAG : Endommagement macroscopique (indicateur de fissuration) composante 2	['BETON_RAG']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
BT13	BETON_RAG : Endommagement macroscopique (indicateur de fissuration) composante 3	['BETON_RAG']
BT22	BETON_RAG : Endommagement macroscopique (indicateur de fissuration) composante 4	['BETON_RAG']
BT23	BETON_RAG : Endommagement macroscopique (indicateur de fissuration) composante 5	['BETON_RAG']
BT33	BETON_RAG : Endommagement macroscopique (indicateur de fissuration) composante 6	['BETON_RAG']
CAL	calcium libre	['RGI_BETON']
CASH	C-A-S-H	['RGI_BETON']
CCF1	coeff de consolidation fin de pas	['FLUA_PORO_BETON']
COHESION	cohésion	['BARCELONE']
COMPT	itération de Newton courante	['ENDO_HETEROGENE']
COMR	itération de Newton de rupture	['ENDO_HETEROGENE']
CRITEPS	Critère en déformation, utilisé en Génie Civil	['MAZARS_GC', 'VMIS_CINE_GC']
CRITHILL	Critère de Hill : pour densité normalisée pour le travail du second ordre	['HUJEUX']
CRITRUPT	Critère de rupture pour CRIT_RUPT	['CRIT_RUPT']
CRITSIG	Critère en contrainte, utilisé en Génie Civil	['MAZARS_GC', 'VMIS_CINE_GC']
CSH	CSH	['RGI_BETON']
CSHE	CSH capable de fixer les alu reversibles	['RGI_BETON']
DB1	c_plan ou 1d algo Deborst, variable interne 1	['DEBORST']
DB2	c_plan ou 1d algo Deborst, variable interne 2	['DEBORST']
DB3	c_plan ou 1d algo Deborst, variable interne 3	['DEBORST']
DB4	c_plan ou 1d algo Deborst, variable interne 4	['DEBORST']
DC	endommagement de compression	['ENDO_PORO_BETON']
DDISSM	Vitesse de dissipation mécanique	['VMIS_JOHN_COOK']
DEPLANEX	DIS_ECRO_TRAC : Déplacement anélastique, suivant x local.	['DIS_ECRO_TRAC']
DEPLCUMX	DIS_ECRO_TRAC : Déplacement anélastique cumulé, suivant x local.	['DIS_ECRO_TRAC']
DEPLX	DIS_ECRO_TRAC : Déplacement différentiel, suivant x local.	['DIS_ECRO_TRAC']
DEPPLAS1	JOINT_MECA_FROT déplacement tangentiel plastique par rapport au point de départ, composante 1	['JOINT_MECA_FROT']
DEPPLAS2	JOINT_MECA_FROT déplacement tangentiel plastique par rapport au point de départ, composante 2	['JOINT_MECA_FROT']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
DEPS-TH	PINTO-MENEGOTTO V5	['PINTO_MENEGOTTO', 'GRILLE_PINTO_MEN']
DEPSPEQ	incrément de déformation plastique équivalente	['VMIS_JOHN_COOK']
DETOPTG	déterminant de la matrice tangente	['HUJEUX']
DFLU	endommagement de fluage	['FLUA_PORO_BETON']
DG1	endommagement principaux induit par la def plast de gel	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
DG2	endommagement principaux induit par la def plast de gel	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
DG3	endommagement principaux induit par la def plast de gel	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
DINSTM	Incrément de temps	['VMIS_JOHN_COOK']
DIS1	éléments discrets, variable interne 1	['DIS_CHOC', 'DIS_GOUJ2E_PLAS', 'DIS_GRICRA', 'DIS_ECRO_CINE', 'DIS_GOUJ2E_ELAS', 'DIS_BILI_ELAS']
DIS10	éléments discrets, variable interne 10	['DIS_ECRO_CINE']
DIS11	éléments discrets, variable interne 11	['DIS_ECRO_CINE']
DIS12	éléments discrets, variable interne 12	['DIS_ECRO_CINE']
DIS13	éléments discrets, variable interne 13	['DIS_ECRO_CINE']
DIS14	éléments discrets, variable interne 14	['DIS_ECRO_CINE']
DIS15	éléments discrets, variable interne 15	['DIS_ECRO_CINE']
DIS16	éléments discrets, variable interne 16	['DIS_ECRO_CINE']
DIS17	éléments discrets, variable interne 17	['DIS_ECRO_CINE']
DIS18	éléments discrets, variable interne 18	['DIS_ECRO_CINE']
DIS2	éléments discrets, variable interne 2	['DIS_CHOC', 'DIS_GOUJ2E_PLAS', 'DIS_GRICRA', 'DIS_ECRO_CINE', 'DIS_BILI_ELAS']
DIS3	éléments discrets, variable interne 3	['DIS_CHOC', 'DIS_GRICRA', 'DIS_ECRO_CINE', 'DIS_BILI_ELAS']
DIS4	éléments discrets, variable interne 4	['DIS_CHOC', 'DIS_GRICRA', 'DIS_ECRO_CINE', 'DIS_BILI_ELAS']
DIS5	éléments discrets, variable interne 5	['DIS_CHOC', 'DIS_GRICRA', 'DIS_ECRO_CINE', 'DIS_BILI_ELAS']
DIS6	éléments discrets, variable interne 6	['DIS_CHOC', 'DIS_ECRO_CINE', 'DIS_BILI_ELAS']
DIS7	éléments discrets, variable interne 7	['DIS_CHOC', 'DIS_ECRO_CINE']
DIS8	éléments discrets, variable interne 8	['DIS_CHOC', 'DIS_ECRO_CINE']
DIS9	éléments discrets, variable interne 9	['DIS_ECRO_CINE']
DISSENDO	dissipation d'endommagement	['DHRC', 'GLRC_DAMAGE']
DISSGLIS	dissipation de glissement	['DHRC']
DISSIP	dissipation plastique	['MAZARS_GC', 'ROUSS_PR', 'CZM_LIN_REG', 'CZM_TAC_MIX', 'VMIS_CINE_GC', 'CZM_OUV_MIX', 'ROUSS_VISC', 'DHRC', 'GLRC_DAMAGE', 'CZM_EXP_REG', 'CZM_FAT_MIX', 'CZM_EXP_MIX', 'CZM_TRA_MIX']
DISSTHER	dissipation Thermodynamique	['DIS_VISC', 'DIS_ECRO_TRAC', 'VMIS_CINE_GC']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
DISTSDEV	CJS distance normalisée au seuil déviatoire	['CJS']
DISTSISO	CJS distance normalisée au seuil isotrope	['CJS']
DOMAINE	LETK : domaine de comportement de la roche	['LETK']
DOMCOMP	Laigle : domaine de comportement de la roche	['LAIGLE']
DPORO	LIQU_AD_GAZ v1	['LIQU_AD_GAZ']
DPVP	LIQU_AD_GAZ v2	['LIQU_AD_GAZ']
DTH	endommagement thermique isotrope	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
DTHE	endommagement thermique	['RGI_BETON']
DTL1	densite de fissuration diffuse de traction	['ENDO_PORO_BETON']
DTL2	densite de fissuration diffuse de traction	['ENDO_PORO_BETON']
DTL3	densite de fissuration diffuse de traction	['ENDO_PORO_BETON']
DTP1	endommagement principaux localisés pour Poisson	['ENDO_PORO_BETON']
DTP2	endommagement principaux localisés pour Poisson	['ENDO_PORO_BETON']
DTP3	endommagement principaux localisés pour Poisson	['ENDO_PORO_BETON']
DUY	valeur maximale de la différence déplacement local-déplacement limite	['ARME']
DV	variation de volume cumulée	['ENDO_PORO_BETON']
DW1	endommagements principaux induits par la def plastique hydrique	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
DW2	endommagements principaux induits par la def plastique hydrique	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
DW3	endommagements principaux induits par la def plastique hydrique	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
E0D1	variables internes pour le fluage direction 1	['FLUA_PORO_BETON']
E0D2	variables internes pour le fluage direction 2	['FLUA_PORO_BETON']
E0D3	variables internes pour le fluage direction 3	['FLUA_PORO_BETON']
E0D4	variables internes pour le fluage direction 4	['FLUA_PORO_BETON']
E0D5	variables internes pour le fluage direction 5	['FLUA_PORO_BETON']
E0D6	variables internes pour le fluage direction 6	['FLUA_PORO_BETON']
E0S	variables internes pour le fluage sphérique	['FLUA_PORO_BETON']
E1D1	variables internes pour le fluage direction 1	['FLUA_PORO_BETON']
E1D2	variables internes pour le fluage direction 2	['FLUA_PORO_BETON']
E1D3	variables internes pour le fluage direction 3	['FLUA_PORO_BETON']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
E1D4	variables internes pour le fluage direction 4	['FLUA_PORO_BETON']
E1D5	variables internes pour le fluage direction 5	['FLUA_PORO_BETON']
E1D6	variables internes pour le fluage direction 6	['FLUA_PORO_BETON']
E1S	variables internes pour le fluage sphérique	['FLUA_PORO_BETON']
E2D1	variables internes pour le fluage direction 1	['FLUA_PORO_BETON']
E2D2	variables internes pour le fluage direction 2	['FLUA_PORO_BETON']
E2D3	variables internes pour le fluage direction 3	['FLUA_PORO_BETON']
E2D4	variables internes pour le fluage direction 4	['FLUA_PORO_BETON']
E2D5	variables internes pour le fluage direction 5	['FLUA_PORO_BETON']
E2D6	variables internes pour le fluage direction 6	['FLUA_PORO_BETON']
E2S	variables internes pour le fluage sphérique	['FLUA_PORO_BETON']
EBLOC	énergie bloquée	['ROUSS_PR', 'ROUSS_VISC']
ECRISOM1	JOINT_BA : variable scalaire de l'écouissage isotrope pour l'endommagement en mode 1	['JOINT_BA']
ECRISOM2	JOINT_BA : variable scalaire de l'écouissage isotrope pour l'endommagement en mode 2	['JOINT_BA']
ECROCINE	JOINT_BA : valeur de l'écouissage cinématique par frottement des fissures	['JOINT_BA']
ECROISOT	Variable d'écouissage isotrope	['VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_ENDO_LEMA', 'VISC_MEMO_NRAD', 'VISC_CIN2_MEMO', 'VENDÔCHAB', 'VMIS_MEMO_NRAD']
EDI11	déformation seuil déviatorique irréversible, composante 11	['BETON_RAG']
EDI12	déformation seuil déviatorique irréversible, composante 12	['BETON_RAG']
EDI13	déformation seuil déviatorique irréversible, composante 13	['BETON_RAG']
EDI22	déformation seuil déviatorique irréversible, composante 22	['BETON_RAG']
EDI23	déformation seuil déviatorique irréversible, composante 23	['BETON_RAG']
EDI33	déformation seuil déviatorique irréversible, composante 33	['BETON_RAG']
EDISS	énergie dissipée pour CRIT_RUPT	['CRIT_RUPT']
EDISSCUM	énergie dissipée cumulée à chaque pas pour CRIT_RUPT	['CRIT_RUPT']
EDS11	déformation seuil déviatorique irréversible, composante 11	['BETON_RAG']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
EDS12	déformation seuil déviatorique réversible, composante 12	['BETON_RAG']
EDS13	déformation seuil déviatorique réversible, composante 13	['BETON_RAG']
EDS22	déformation seuil déviatorique réversible, composante 22	['BETON_RAG']
EDS23	déformation seuil déviatorique réversible, composante 23	['BETON_RAG']
EDS33	déformation seuil déviatorique réversible, composante 33	['BETON_RAG']
EFD11	retrait de dessiccation, composante 11	['BETON_UMLV_FP', 'BETON_BURGER_FP']
EFD12	retrait de dessiccation, composante 12	['BETON_UMLV_FP', 'BETON_BURGER_FP']
EFD22	retrait de dessiccation, composante 22	['BETON_UMLV_FP', 'BETON_BURGER_FP']
EFD23	retrait de dessiccation, composante 23	['BETON_UMLV_FP', 'BETON_BURGER_FP']
EFD31	retrait de dessiccation, composante 31	['BETON_UMLV_FP', 'BETON_BURGER_FP']
EFD33	retrait de dessiccation, composante 33	['BETON_UMLV_FP', 'BETON_BURGER_FP']
EID11	déformation déviatorique irréversible, composante 11	['BETON_UMLV_FP', 'BETON_RAG', 'BETON_BURGER_FP']
EID12	déformation déviatorique irréversible, composante 12	['BETON_UMLV_FP', 'BETON_RAG', 'BETON_BURGER_FP']
EID22	déformation déviatorique irréversible, composante 22	['BETON_UMLV_FP', 'BETON_RAG', 'BETON_BURGER_FP']
EID23	déformation déviatorique irréversible, composante 23	['BETON_UMLV_FP', 'BETON_RAG', 'BETON_BURGER_FP']
EID31	déformation déviatorique irréversible, composante 31	['BETON_UMLV_FP', 'BETON_RAG', 'BETON_BURGER_FP']
EID33	déformation déviatorique irréversible, composante 33	['BETON_UMLV_FP', 'BETON_RAG', 'BETON_BURGER_FP']
EIEQM	déformation équivalente irréversible maximale	['BETON_BURGER_FP']
EIS	déformation sphérique irréversible	['BETON_RAG']
EISP	déformation sphérique irréversible	['BETON_UMLV_FP', 'BETON_BURGER_FP']
ELEP1	numéro de l'élément pointé numéro 1	['ENDO_HETEROGENE']
ELEP2	numéro de l'élément pointé numéro 2 (quand amorçage	['ENDO_HETEROGENE']
ENDO	endommagement scalaire	['RUPT_FRAG', 'MAZARS_GC', 'VISC_ENDO_LEMA', 'CORR_ACIER', 'ENDO_FRAGILE', 'ENDO_CARRE', 'VENDŌCHAB', 'ENDO_FISS_EXP', 'ENDO_SCALEIRE', 'HAYHURST', 'MAZARS', 'ENDO_ISOT_BETON', 'ENDO_HETEROGENE']
ENDOC0	BETON_RAG : Endommagement intrinsèque de compression	['BETON_RAG']
ENDOCOMP	endommagement scalaire en compression	['ENDO_ORTH_BETON']
ENDOFL-	variable d'endommagement pour la flexion négative	['GLRC_DAMAGE', 'GLRC_DM']
ENDOFL+	variable d'endommagement pour la flexion positive	['GLRC_DAMAGE', 'GLRC_DM']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
ENDOINF	variable d'endommagement pour la moitié inférieure de la plaque	['DHRC']
ENDONOR	endommagement normal	['JOINT_BA']
ENDORIGI	rigidité résiduelle	['ENDO_FISS_EXP', 'ENDO_SCALAIRE']
ENDOSUP	variable d'endommagement pour la moitié supérieure de la plaque	['DHRC']
ENDOT11	BETON_RAG : Endommagement intrinsèque de traction, composante 1	['BETON_RAG']
ENDOT12	BETON_RAG : Endommagement intrinsèque de traction, composante 2	['BETON_RAG']
ENDOT13	BETON_RAG : Endommagement intrinsèque de traction, composante 3	['BETON_RAG']
ENDOT22	BETON_RAG : Endommagement intrinsèque de traction, composante 4	['BETON_RAG']
ENDOT23	BETON_RAG : Endommagement intrinsèque de traction, composante 5	['BETON_RAG']
ENDOT33	BETON_RAG : Endommagement intrinsèque de traction, composante 6	['BETON_RAG']
ENDOTAN	endommagement tangentiel	['JOINT_BA']
ENDOXX	tenseur endommagement, direction XX	['ENDO_ORTH_BETON']
ENDOXY	tenseur endommagement, direction XY	['ENDO_ORTH_BETON']
ENDOXZ	tenseur endommagement, direction XZ	['ENDO_ORTH_BETON']
ENDOYY	tenseur endommagement, direction YY	['ENDO_ORTH_BETON']
ENDOYZ	tenseur endommagement, direction YZ	['ENDO_ORTH_BETON']
ENDOZZ	tenseur endommagement, direction ZZ	['ENDO_ORTH_BETON']
ENEL_RES	énergie résiduelle	['CZM_LIN_REG', 'CZM_TAC_MIX', 'CZM_OUV_MIX', 'CZM_EXP_REG', 'CZM_FAT_MIX', 'CZM_EXP_MIX', 'CZM_TRA_MIX']
EPAISSJO	épaisseur du joint clavé	['JOINT_MECA_RUPT', 'JOINT_MECA_FROT']
EPEQ	déformation équivalente de fluage	['FLUA_PORO_BETON']
EPEQIRRA	déformation plastique équivalente d'irradiation	['IRRAD3M']
EPG1	déformation plastique due au gel	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
EPG2	déformation plastique due au gel	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
EPG3	déformation plastique due au gel	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
EPG4	déformation plastique due au gel	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
EPG5	déformation plastique due au gel	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
EPG6	déformation plastique due au gel	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
EPSEDXX	déformation élastique endommagée composante XX	['DDI_PLAS_ENDO']
EPSEDXY	déformation élastique endommagée composante XY	['DDI_PLAS_ENDO']
EPSEDXZ	déformation élastique endommagée composante XZ	['DDI_PLAS_ENDO']
EPSEDYY	déformation élastique endommagée composante YY	['DDI_PLAS_ENDO']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
EPSEDYZ	déformation élastique endommagée composante YZ	['DDI_PLAS_ENDO']
EPSEDZZ	déformation élastique endommagée composante ZZ	['DDI_PLAS_ENDO']
EPSEQ	déformation équivalente, au sens de Mazars	['MAZARS']
EPSEQC	déformation de compression équivalente, au sens de Mazars	['MAZARS_GC']
EPSEQT	déformation de traction équivalente, au sens de Mazars	['MAZARS_GC']
EPSEXX	déformation élastique composante XX	['ROUSSELIER', 'ENDO_FISS_EXP', 'ENDO_SCALAIRE']
EPSEXY	déformation élastique composante XY	['ROUSSELIER', 'ENDO_FISS_EXP', 'ENDO_SCALAIRE']
EPSEXZ	déformation élastique composante XZ	['ROUSSELIER', 'ENDO_FISS_EXP', 'ENDO_SCALAIRE']
EPSEYY	déformation élastique composante YY	['ROUSSELIER', 'ENDO_FISS_EXP', 'ENDO_SCALAIRE']
EPSEYZ	déformation élastique composante YZ	['ROUSSELIER', 'ENDO_FISS_EXP', 'ENDO_SCALAIRE']
EPSEZZ	déformation élastique composante ZZ	['ROUSSELIER', 'ENDO_FISS_EXP', 'ENDO_SCALAIRE']
EPSGRD	déformation de grandissement.	['GRAN_IRRA_LOG', 'LEMAITRE_IRRA']
EPSM+V5	Pinto-Menegotto, déformation totale	['PINTO_MENEGOTTO', 'GRILLE_PINTO_MEN']
EPSP1	GLRC_DAMAGE : extension membranaire plastique 1	['GLRC_DAMAGE']
EPSP2	GLRC_DAMAGE : extension membranaire plastique 2	['GLRC_DAMAGE']
EPSP3	GLRC_DAMAGE : extension membranaire plastique 3	['GLRC_DAMAGE']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
EPSPEQ	déformation plastique équivalente (déviatorique) cumulée	['GRILLE_CINE_LINE', 'META_P_INL_RE', 'VMIS_ECMI_TRAC', 'VMIS_JOHN_COOK', 'ROUSS_PR', 'GRAN_IRRA_LOG', 'ELAS_VMIS_TRAC', 'DRUCK_PRAG_N_A', 'META_V_INL_PT', 'VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_ENDO_LEMA', 'META_P_IL_PT', 'LEMAITRE', 'CORR_ACIER', 'ROUSSELIER', 'META_P_IL_PT_RE', 'VISC_CIN2_NRAD', 'VISC_IRRA_LOG', 'META_V_INL_PT_RE', 'META_V_INL', 'MOHR_COULOMB', 'VISC_DRUC_PRAG', 'LEMA_SEUIL', 'META_P_INL', 'META_P_IL', 'VMIS_CIN1_CHAB', 'ELAS_VMIS_LINE', 'VISC_CIN2_CHAB', 'DRUCK_PRAGER', 'VMIS_ISOT_LINE', 'VISC_TAHERI', 'VISC_MEMO_NRAD', 'META_LEMA_ANI', 'META_V_IL_RE', 'VISC_CIN2_MEMO', 'META_V_IL_PT', 'BETON_REGLE_PR', 'ROUSS_VISC', 'VISC_ISOT_TRAC', 'CAM_CLAY', 'VMIS_CIN2_NRAD', 'VMIS_ISOT_PUIS', 'VMIS_ISOT_TRAC', 'VENDŌCHAB', 'LEMAITRE_IRRA', 'META_P_INL_PT_RE', 'VISC_ISOT_LINE', 'HAYHURST', 'META_V_INL_RE', 'META_V_IL_PT_RE', 'VMIS_MEMO_NRAD', 'GRILLE_ISOT_LINE', 'VMIS_CIN2_CHAB', 'IRRAD3M', 'META_P_IL_RE', 'META_V_IL', 'VMIS_ECMI_LINE', 'VISC_CIN1_CHAB', 'META_P_INL_PT', 'LAIGLE', 'ELAS_VMIS_PUIS']
EPSPEQC	déformation plastique équivalente (déviatorique) cumulée en compression	['VMIS_ASYM_LINE', 'BETON_DOUBLE_DP']
EPSPEQT	déformation plastique équivalente (déviatorique) cumulée en traction	['VMIS_ASYM_LINE', 'BETON_DOUBLE_DP']
EPSPVIT	Vitesse de déformation plastique mécanique	['CRIT_RUPT']
EPSPVOL	déformation plastique équivalente volumique	['DRUCK_PRAG_N_A', 'HUJEUX', 'MOHR_COULOMB', 'HOEK_BROWN_TOT', 'DRUCK_PRAGER', 'CAM_CLAY', 'HOEK_BROWN', 'LAIGLE', 'HOEK_BROWN_EFF']
EPSPXX	déformation plastique composante XX	['NORTON', 'VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_ENDO_LEMA', 'VISC_TAHERI', 'VISC_MEMO_NRAD', 'VISC_CIN2_MEMO', 'VENDŌCHAB', 'HAYHURST', 'VMIS_MEMO_NRAD']
EPSPXY	déformation plastique composante XY	['NORTON', 'VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_ENDO_LEMA', 'VISC_TAHERI', 'VISC_MEMO_NRAD', 'VISC_CIN2_MEMO', 'VENDŌCHAB', 'HAYHURST', 'VMIS_MEMO_NRAD']
EPSPXZ	déformation plastique composante XZ	['NORTON', 'VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_ENDO_LEMA', 'VISC_TAHERI', 'VISC_MEMO_NRAD', 'VISC_CIN2_MEMO', 'VENDŌCHAB', 'HAYHURST', 'VMIS_MEMO_NRAD']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
EPSPYY	déformation plastique composante YY	['NORTON', 'VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_ENDO_LEMA', 'VISC_TAHERI', 'VISC_MEMO_NRAD', 'VISC_CIN2_MEMO', 'VENDŌCHAB', 'HAYHURST', 'VMIS_MEMO_NRAD']
EPSPYZ	déformation plastique composante YZ	['NORTON', 'VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_ENDO_LEMA', 'VISC_TAHERI', 'VISC_MEMO_NRAD', 'VISC_CIN2_MEMO', 'VENDŌCHAB', 'HAYHURST', 'VMIS_MEMO_NRAD']
EPSPZZ	déformation plastique composante ZZ	['NORTON', 'VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_ENDO_LEMA', 'VISC_TAHERI', 'VISC_MEMO_NRAD', 'VISC_CIN2_MEMO', 'VENDŌCHAB', 'HAYHURST', 'VMIS_MEMO_NRAD']
EPSRN	déformation du cycle actuel, Pinto-Menegotto	['PINTO_MENEGOTTO', 'GRILLE_PINTO_MEN']
EPSRN-1	déformation du cycle précédent Pinto-Menegotto	['PINTO_MENEGOTTO', 'GRILLE_PINTO_MEN']
ERD11	déformation déviatorique réversible, composante 11	['BETON_UMLV_FP', 'BETON_RAG', 'BETON_BURGER_FP']
ERD12	déformation déviatorique réversible, composante 12	['BETON_UMLV_FP', 'BETON_RAG', 'BETON_BURGER_FP']
ERD22	déformation déviatorique réversible, composante 22	['BETON_UMLV_FP', 'BETON_RAG', 'BETON_BURGER_FP']
ERD23	déformation déviatorique réversible, composante 23	['BETON_UMLV_FP', 'BETON_RAG', 'BETON_BURGER_FP']
ERD31	déformation déviatorique réversible, composante 31	['BETON_UMLV_FP', 'BETON_RAG', 'BETON_BURGER_FP']
ERD33	déformation déviatorique réversible, composante 33	['BETON_UMLV_FP', 'BETON_RAG', 'BETON_BURGER_FP']
ERRM	indicateur d erreur sur la taille des mailles	['ENDO_PORO_BETON']
ERS	Déformation sphérique réversible	['BETON_RAG']
ERSP	Déformation sphérique réversible	['BETON_UMLV_FP', 'BETON_BURGER_FP']
ESI	BETON_RAG : déformation seuil viscoplastique sphérique	['BETON_RAG']
ESS	BETON_RAG : déformation seuil viscoplastique sphérique	['BETON_RAG']
EVE1	déformation visco elastique due aux contraintes de traction dans la zone endommagée	['ENDO_PORO_BETON']
EVE2	déformation visco elastique due aux contraintes de traction dans la zone endommagée	['ENDO_PORO_BETON']
EVE3	déformation visco elastique due aux contraintes de traction dans la zone endommagée	['ENDO_PORO_BETON']
EVE4	déformation visco elastique due aux contraintes de traction dans la zone endommagée	['ENDO_PORO_BETON']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
EVE5	déformation visco élastique due aux contraintes de traction dans la zone endommagée	['ENDO_PORO_BETON']
EVE6	déformation visco élastique due aux contraintes de traction dans la zone endommagée	['ENDO_PORO_BETON']
EVP11	BETON_RAG : déformation viscoplastique composante 1	['BETON_RAG']
EVP12	BETON_RAG : déformation viscoplastique composante 2	['BETON_RAG']
EVP13	BETON_RAG : déformation viscoplastique composante 3	['BETON_RAG']
EVP22	BETON_RAG : déformation viscoplastique composante 4	['BETON_RAG']
EVP23	BETON_RAG : déformation viscoplastique composante 5	['BETON_RAG']
EVP33	BETON_RAG : déformation viscoplastique composante 6	['BETON_RAG']
FECRDVC1	facteur de mobilisation du mécanisme déviatoire cyclique, k= 1	['HUJEUX']
FECRDVC2	facteur de mobilisation du mécanisme déviatoire cyclique, k= 1	['HUJEUX']
FECRDVC3	facteur de mobilisation du mécanisme déviatoire cyclique, k= 1	['HUJEUX']
FECRDVM1	facteur de mobilisation du mécanisme déviatoire monotone, k= 1	['HUJEUX']
FECRDVM2	facteur de mobilisation du mécanisme déviatoire monotone, k= 2	['HUJEUX']
FECRDVM3	facteur de mobilisation du mécanisme déviatoire monotone, k= 3	['HUJEUX']
FECRISC1	facteur de mobilisation du mécanisme de consolidation cyclique	['HUJEUX']
FECRISM1	facteur de mobilisation du mécanisme de consolidation monotone	['HUJEUX']
FERRITE	phase métallurgique acier variable (ferrite)	['ACIER']
FH_X	flux hydraulique dans le repère global (xxx_JOINT_HYME) composante 1	['JOINT_MECA_RUPT', 'JOINT_MECA_FROT']
FH_Y	flux hydraulique dans le repère global (xxx_JOINT_HYME) composante 2	['JOINT_MECA_RUPT', 'JOINT_MECA_FROT']
FH_Z	flux hydraulique dans le repère global (xxx_JOINT_HYME) composante 3	['JOINT_MECA_RUPT', 'JOINT_MECA_FROT']
FORCE	Force	['DIS_VISC', 'DIS_ECRO_TRAC']
GAMMAECR	le paramètre d'écrouissage correspondant à la déformation irréversible majeure.	['HOEK_BROWN_TOT', 'HOEK_BROWN', 'HOEK_BROWN_EFF']
GAMMAP	LETK : déformation déviatorique plastique	['LETK']
GAMMAVP	LETK : déformation déviatorique viscoplastique	['LETK']
GAZ1	GAZ : v1	['GAZ']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
GLIS	JOINT_BA : déformation de glissement cumulée par frottement des fissures	['JOINT_BA', 'CABLE_GAINE_FROT']
GLISXINF	déformation de glissement le long des aciers orientés selon X dans la partie inférieure de la plaque	['DHRC']
GLISXSUP	déformation de glissement le long des aciers orientés selon X dans la partie supérieure de la plaque	['DHRC']
GLISYINF	déformation de glissement le long des aciers orientés selon Y dans la partie inférieure de la plaque	['DHRC']
GLISYSUP	déformation de glissement le long des aciers orientés selon Y dans la partie supérieure de la plaque	['DHRC']
GONF	gonflement	['IRRAD3M']
GR1	elas_poutre_GR v1	['ELAS_POUTRE_GR']
GR2	elas_poutre_GR v2	['ELAS_POUTRE_GR']
GR3	elas_poutre_GR v3	['ELAS_POUTRE_GR']
GRADP_X	gradient de pression dans le repère global (xxx_JOINT_HYME) Composante 1	['JOINT_MECA RUPT', 'JOINT_MECA_FROT']
GRADP_Y	gradient de pression dans le repère global (xxx_JOINT_HYME) Composante 2	['JOINT_MECA RUPT', 'JOINT_MECA_FROT']
GRADP_Z	gradient de pression dans le repère global (xxx_JOINT_HYME) Composante 3	['JOINT_MECA RUPT', 'JOINT_MECA_FROT']
H1	Hayhurst : variable d'écrouissage H1	['HAYHURST']
H2	Hayhurst : variable d'écrouissage H2	['HAYHURST']
HIS10	variable mémoratrice pour le mécanisme déviatoire cyclique du plan 1, composante 2	['HUJEUX']
HIS11	variable mémoratrice pour le mécanisme déviatoire cyclique du plan 1, composante 3	['HUJEUX']
HIS12	variable mémoratrice pour le mécanisme déviatoire cyclique du plan 1, composante 4	['HUJEUX']
HIS13	variable mémoratrice pour le mécanisme déviatoire cyclique du plan 2, composante 1	['HUJEUX']
HIS14	variable mémoratrice pour le mécanisme déviatoire cyclique du plan 2, composante 2	['HUJEUX']
HIS15	variable mémoratrice pour le mécanisme déviatoire cyclique du plan 2, composante 3	['HUJEUX']
HIS16	variable mémoratrice pour le mécanisme déviatoire cyclique du plan 2, composante 4	['HUJEUX']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
HIS17	variable mémoratrice pour le mécanisme déviatoire cyclique du plan 3, composante 1	['HUJEUX']
HIS18	variable mémoratrice pour le mécanisme déviatoire cyclique du plan 3, composante 2	['HUJEUX']
HIS19	variable mémoratrice pour le mécanisme déviatoire cyclique du plan 3, composante 3	['HUJEUX']
HIS20	variable mémoratrice pour le mécanisme déviatoire cyclique du plan 3, composante 4	['HUJEUX']
HIS21	variable mémoratrice discontinue du mécanisme de consolidation	['HUJEUX']
HIS22	variable mémoratrice discontinue de normale à la surface de charge du mécanisme de consolidation	['HUJEUX']
HIS34	Indicateur d'état des mécanismes actifs après convergence	['HUJEUX']
HIS9	variable mémoratrice pour le mécanisme déviatoire cyclique du plan 1, composante 1	['HUJEUX']
HYD	degre d hydratation	['RGI_BETON']
HYD0	degres d hydratation moyen	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
HYDR1	HYDR : v1	['HYDR']
HYDREND1	HYDREND0 : v1	['HYDR_ENDO']
HYDRUTI1	HYDR_UTIL : v1	['HYDR_UTIL', 'HYDR_VGC', 'HYDR_VGM']
ID	indice de degrdation des ppte de trsport au jeune age	['RGI_BETON']
INDETAC1	indicateur d'activation (1) ou non (0) des mécanismes cycliques, composante 1	['HUJEUX']
INDETAC2	indicateur d'activation (1) ou non (0) des mécanismes cycliques, composante 2	['HUJEUX']
INDETAC3	indicateur d'activation (1) ou non (0) des mécanismes cycliques, composante 3	['HUJEUX']
INDETAC4	indicateur d'activation (1) ou non (0) des mécanismes cycliques, composante 4	['HUJEUX']
INDETAM1	indicateur d'activation (1) ou non (0) des mécanismes monotones ou de passage au cyclique, composante 1	['HUJEUX']
INDETAM2	indicateur d'activation (1) ou non (0) des mécanismes monotones ou de passage au cyclique, composante 2	['HUJEUX']
INDETAM3	indicateur d'activation (1) ou non (0) des mécanismes monotones ou de passage au cyclique, composante 3	['HUJEUX']
INDETAM4	indicateur d'activation (1) ou non (0) des mécanismes monotones ou de passage au cyclique, composante 4	['HUJEUX']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
INDIC	LETK : indicateur de la position de l'état de contrainte par rapport aux seuils viscoplastiques	['LETK', 'CABLE_GAINE_FROT']
INDICDIL	LETK : indicateur de contractance ou de dilatance	['LETK']
INDICYCL	Pinto-Menegotto, indicateur d'activation du comportement cyclique	['PINTO_MENEGOTTO', 'GRILLE_PINTO_MEN']
INDIDISS	Indicateur de dissipation =0 si régime linéaire, =1 si régime dissipatif.	['JOINT_MECA_RUPT', 'CZM_LIN_REG', 'CZM_TAC_MIX', 'CZM_OUV_MIX', 'CZM_LAB_MIX', 'CZM_EXP_REG', 'CZM_FAT_MIX', 'CZM_EXP_MIX', 'CZM_TRA_MIX']
INDIEND1	indicateur d'endommagement pour la flexion positive	['GLRC_DM']
INDIEND2	indicateur d'endommagement pour la flexion négative	['GLRC_DM']
INDIENDN	indicateur d'endommagement normal =0 sain, =1 endommagé, =2 cassé	['JOINT_MECA_RUPT']
INDIENDO	indicateur d'endommagement	['CZM_EXP', 'ENDO_FRAGILE', 'CZM_LIN_REG', 'CZM_TAC_MIX', 'CZM_OUV_MIX', 'ENDO_CARRE', 'ENDO_FISS_EXP', 'ENDO_SCALAIRE', 'MAZARS', 'CZM_EXP_REG', 'CZM_FAT_MIX', 'CZM_EXP_MIX', 'ENDO_ISOT_BETON', 'CZM_TRA_MIX', 'ENDO_HETEROGENE']
INDIENDT	indicateur d'endommagement tangentiel =0 sain, =1 endommagé, =2 cassé	['JOINT_MECA_RUPT']
INDIFLAM	indicateur de flambement	['PINTO_MENEGOTTO', 'GRILLE_PINTO_MEN']
INDIHYDR	indicateur d'irréversibilité hydrique	['BARCELONE']
INDIOUV	JOINT_MECA_FROT : indicateur d'ouverture complète =0 fermé, =1 ouvert	['JOINT_MECA_FROT']
INDIPLAC	indicateur de plasticité en compression (0 : seuil non atteint, 1 ou > 1 : seuil atteint)	['VMIS_ASYM_LINE']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
INDIPLAS	indicateur de plasticité (0 : seuil non atteint, 1 ou > 1 : seuil atteint)	['GRILLE_CINE_LINE', 'VMIS_ECMI_TRAC', 'VMIS_JOHN_COOK', 'ROUSS_PR', 'PINTO_MENEGOTTO', 'ELAS_VMIS_TRAC', 'GRILLE_PINTO_MEN', 'DRUCK_PRAG_N_A', 'VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_ENDO_LEMA', 'CORR_ACIER', 'ROUSSELIER', 'VISC_CIN2_NRAD', 'LETK', 'MOHR_COULOMB', 'VISC_DRUC_PRAG', 'HOEK_BROWN_TOT', 'VMIS_CIN1_CHAB', 'ELAS_VMIS_LINE', 'VISC_CIN2_CHAB', 'DRUCK_PRAGER', 'VMIS_ISOT_LINE', 'VISC_TAHERI', 'VISC_MEMO_NRAD', 'CJS', 'META_LEMA_ANI', 'VMIS_CINE_LINE', 'BETON_DOUBLE_DP', 'VMIS_CINE_GC', 'VISC_CIN2_MEMO', 'ROUSS_VISC', 'VISC_ISOT_TRAC', 'JOINT_MECA_FROT', 'CAM_CLAY', 'VMIS_CIN2_NRAD', 'VMIS_ISOT_PUIS', 'VMIS_ISOT_TRAC', 'VENDOCHAB', 'HOEK_BROWN', 'VISC_ISOT_LINE', 'VMIS_MEMO_NRAD', 'GRILLE_ISOT_LINE', 'BARCELONE', 'VMIS_CIN2_CHAB', 'IRRAD3M', 'VMIS_ECMI_LINE', 'VISC_CIN1_CHAB', 'LAIGLE', 'HOEK_BROWN_EFF', 'ELAS_VMIS_PUIS']
INDIPLAT	indicateur de plasticité en traction (0 : seuil non atteint, 1 ou > 1 : seuil atteint)	['VMIS_ASYM_LINE']
INDIVIDE	indice des vides	['CAM_CLAY']
INDIVISC	indicateur de viscoplasticité	['LETK']
IRRA	irradiation	['IRRAD3M']
IRTW	indicateur de passage du pic de la loi de traction	['ENDO_PORO_BETON']
IRVECU	mémorisation de l'historique d'irradiation (fluence)	['GRAN_IRRA_LOG', 'VISC_IRRA_LOG', 'LEMAITRE_IRRA', 'DIS_GRICRA']
ISPH	Beton_umlv_fp : v21	['BETON_UMLV_FP']
KHIP1	GLRC_DAMAGE : courbure plastique 1	['GLRC_DAMAGE']
KHIP2	GLRC_DAMAGE : courbure plastique 2	['GLRC_DAMAGE']
KHIP3	GLRC_DAMAGE : courbure plastique 3	['GLRC_DAMAGE']
KSIXX	tenseur de rappel pour l'effet de mémoire, composante XX	['VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_MEMO_NRAD', 'VISC_CIN2_MEMO', 'VMIS_MEMO_NRAD']
KSIXY	tenseur de rappel pour l'effet de mémoire, composante XY	['VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_MEMO_NRAD', 'VISC_CIN2_MEMO', 'VMIS_MEMO_NRAD']
KSIXZ	tenseur de rappel pour l'effet de mémoire, composante XZ	['VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_MEMO_NRAD', 'VISC_CIN2_MEMO', 'VMIS_MEMO_NRAD']
KSIYY	tenseur de rappel pour l'effet de mémoire, composante YY	['VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_MEMO_NRAD', 'VISC_CIN2_MEMO', 'VMIS_MEMO_NRAD']
KSIYZ	tenseur de rappel pour l'effet de mémoire, composante YZ	['VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_MEMO_NRAD', 'VISC_CIN2_MEMO', 'VMIS_MEMO_NRAD']
KSIZZ	tenseur de rappel pour l'effet de mémoire, composante ZZ	['VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_MEMO_NRAD', 'VISC_CIN2_MEMO', 'VMIS_MEMO_NRAD']
LAMBDA	paramètre croissant indiquant le déplacement tangentiel plastique cumulé (sans orientation).	['JOINT_MECA_FROT']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
LIQADGV1	LIQADGV1	['LIQU_AD_GAZ_VAPE']
LIQADGV2	LIQADGV2	['LIQU_AD_GAZ_VAPE']
LIQADGV3	LIQADGV3	['LIQU_AD_GAZ_VAPE']
LIQGATM1	LIQGATM1	['LIQU_GAZ_ATM']
LIQGATM2	LIQGATM2	['LIQU_GAZ_ATM']
LIQGAZ1	LIQGAZ1	['LIQU_GAZ']
LIQGAZ2	LIQGAZ2	['LIQU_GAZ']
LIQSAT1	LIQSAT1	['LIQU_SATU']
LIQVAP1	LIQVAP1	['LIQU_VAPE']
LIQVAP2	LIQVAP2	['LIQU_VAPE']
LIQVAP3	LIQVAP3	['LIQU_VAPE']
LIQVG1	LIQVG1	['LIQU_VAPE_GAZ']
LIQVG2	LIQVG2	['LIQU_VAPE_GAZ']
LIQVG3	LIQVG3	['LIQU_VAPE_GAZ']
MARTENSITE	phase métallurgique acier variable (martensite)	['ACIER']
MEMOECRO	CIN2_MEMO : variable relative à la mémoire d'écrouissage q	['VMIS_CIN2_MEMO', 'VISC_MEMO_NRAD', 'VISC_CIN2_MEMO', 'VMIS_MEMO_NRAD']
MSRD	quantité d'eau apportée depuis le début du calcul	['ENDO_PORO_BETON']
MSRF	quantité d'eau apportée depuis le début du calcul	['FLUA_PORO_BETON']
NBITER	nombre d'itérations internes	['HUJEUX', 'VISC_DRUC_PRAG', 'CJS']
NBSSPAS	nombre de redécoupages locaux du pas de temps	['CJS']
NSOL	nasol pour vérif	['RGI_BETON']
PAS0	premier passage vrai	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
PCENDOT	pourcentage d'endommagement tangentiel	['JOINT_MECA RUPT']
PCENERDI	pourcentage d'endommagement normal (dans la zone adoucissante)	['CZM_EXP', 'JOINT_MECA RUPT', 'CZM_LIN_REG', 'CZM_TAC_MIX', 'CZM_OUV_MIX', 'CZM_EXP_REG', 'CZM_FAT_MIX', 'CZM_EXP_MIX', 'CZM_TRA_MIX']
PCH	BETON_RAG : pression chimique	['BETON_RAG']
PCR	pression critique	['CAM_CLAY', 'BARCELONE']
PDISS	puissance dissipée pour CRIT_RUPT	['CRIT_RUPT']
PDISSCUM	puissance dissipée cumulée à chaque pas pour CRIT_RUPT	['CRIT_RUPT']
PEFFRAG	BETON_RAG : pression effective due à la RAG	['BETON_RAG']
PERLITE	phase métallurgique acier variable (perlite)	['ACIER']
PERM_LONG	perméabilité longitudinale de la fissure	['JOINT_BANDIS']
PGEL	pression de gel	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
PHI	Hayhurst : variable PHI	['HAYHURST']
PHID	Dissipation par fluage déviatoire	['FLUA_PORO_BETON']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
PHIS	Dissipation par fluage sphérique	['FLUA_PORO_BETON']
POROSITE	porosité	['ROUSS_PR', 'ROUSSELIER', 'ROUSS_VISC']
POS	VISC_DRUC_PRAG : position du point de charge par rapport au seuil	['VISC_DRUC_PRAG']
PRE1	LIQU_AD_GAZ v4	['LIQU_AD_GAZ']
PRE2	LIQU_AD_GAZ v5	['LIQU_AD_GAZ']
PRESF	pression de fluide	['JOINT_MECA_RUPT', 'JOINT_MECA_FROT']
PROPMATR	proportion matrice tangente/sécante	['TANGENTE_SECANTE']
PW	BETON_RAG : pression hydrique	['BETON_RAG']
PWAT	pression hydrique	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
RAIDEUR		['DIS_VISC', 'DIS_ECRO_TRAC']
RESIDU	valeur du test local d'arrêt des itérations internes	['CJS']
RHXZ	rayon du seuil déviatoire atteint par la surface de charge avant le décharge du mécanisme déviatoire du plan 2	['HUJEUX']
RHYZ	rayon du seuil déviatoire atteint par la surface de charge avant le décharge du mécanisme déviatoire du plan 1	['HUJEUX', 'HUJEUX']
RSIGMA	Facteur de triaxialité des contraintes, modèle Mazars	['MAZARS_GC']
SATLIQ	LIQU_AD_GAZ v3	['LIQU_AD_GAZ']
SAUT_N	saut normal	['CZM_EXP', 'JOINT_MECA_RUPT', 'CZM_LIN_REG', 'CZM_TAC_MIX', 'CZM_OUV_MIX', 'JOINT_MECA_FROT', 'CZM_LAB_MIX', 'CZM_EXP_REG', 'CZM_FAT_MIX', 'CZM_EXP_MIX', 'CZM_TRA_MIX']
SAUT_T1	saut tangentiel 1	['CZM_EXP', 'JOINT_MECA_RUPT', 'CZM_LIN_REG', 'CZM_TAC_MIX', 'CZM_OUV_MIX', 'JOINT_MECA_FROT', 'CZM_LAB_MIX', 'CZM_EXP_REG', 'CZM_FAT_MIX', 'CZM_EXP_MIX', 'CZM_TRA_MIX']
SAUT_T2	saut tangentiel 2	['JOINT_MECA_RUPT', 'CZM_LIN_REG', 'CZM_TAC_MIX', 'CZM_OUV_MIX', 'JOINT_MECA_FROT', 'CZM_LAB_MIX', 'CZM_EXP_REG', 'CZM_FAT_MIX', 'CZM_EXP_MIX', 'CZM_TRA_MIX']
SDEVCRIT	CJS rapport entre le seuil déviatoire et le seuil déviatoire critique	['CJS']
SDEVEPSP	CJS signe du produit contracté de la contrainte déviatoire par la déformation plastique déviatoire	['CJS']
SEE1	contrainte dans le squelette solide	['RGI_BETON']
SEE2	contrainte dans le squelette solide	['RGI_BETON']
SEE3	contrainte dans le squelette solide	['RGI_BETON']
SEE4	contrainte dans le squelette solide	['RGI_BETON']
SEE5	contrainte dans le squelette solide	['RGI_BETON']
SEE6	contrainte dans le squelette solide	['RGI_BETON']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
SEF11	BETON_RAG : contrainte effective dans le modèle rhéologique, composante 1	['BETON_RAG']
SEF12	BETON_RAG : contrainte effective dans le modèle rhéologique, composante 2	['BETON_RAG']
SEF13	BETON_RAG : contrainte effective dans le modèle rhéologique, composante 3	['BETON_RAG']
SEF22	BETON_RAG : contrainte effective dans le modèle rhéologique, composante 4	['BETON_RAG']
SEF23	BETON_RAG : contrainte effective dans le modèle rhéologique, composante 5	['BETON_RAG']
SEF33	BETON_RAG : contrainte effective dans le modèle rhéologique, composante 6	['BETON_RAG']
SES1	contraintes effectives dans le squelette solide	['ENDO_PORO_BETON']
SES2	contraintes effectives dans le squelette solide	['ENDO_PORO_BETON']
SES3	contraintes effectives dans le squelette solide	['ENDO_PORO_BETON']
SES4	contraintes effectives dans le squelette solide	['ENDO_PORO_BETON']
SES5	contraintes effectives dans le squelette solide	['ENDO_PORO_BETON']
SES6	contraintes effectives dans le squelette solide	['ENDO_PORO_BETON']
SET1	Contraintes effectives issues du modele de fluage	['FLUA_PORO_BETON']
SET2	Contraintes effectives issues du modele de fluage	['FLUA_PORO_BETON']
SET3	Contraintes effectives issues du modele de fluage	['FLUA_PORO_BETON']
SET4	Contraintes effectives issues du modele de fluage	['FLUA_PORO_BETON']
SET5	Contraintes effectives issues du modele de fluage	['FLUA_PORO_BETON']
SET6	Contraintes effectives issues du modele de fluage	['FLUA_PORO_BETON']
SEUIL	seuil	['LEMA_SEUIL', 'IRRAD3M']
SEUILDEP	CZM seuil correspondant au plus grand saut de déplacement (en norme)	['CZM_EXP', 'JOINT_MECA_RUPT', 'CZM_LIN_REG', 'CZM_TAC_MIX', 'CZM_OUV_MIX', 'CZM_LAB_MIX', 'CZM_EXP_REG', 'CZM_FAT_MIX', 'CZM_EXP_MIX', 'CZM_TRA_MIX']
SEUILHYD	seuil hydrique	['BARCELONE']
SEUILISO	seuil isotrope	['CJS']
SHIFT_T1	Glissement tangentiel 1	['JOINT_MECA_RUPT']
SHIFT_T2	Glissement tangentiel 2	['JOINT_MECA_RUPT']
SIEQ	cam_clay : contrainte équivalente	['CAM_CLAY']
SIGM_N	contrainte normale	['CZM_EXP']
SIGM_T1	contrainte tangentielle	['CZM_EXP']
SIGMAPIC	contrainte de pic	['VISC_TAHERI']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
SIGN_GLO	contrainte mécanique normale (sans pression de fluide)	['JOINT_MECA_RUPT', 'JOINT_MECA_FROT']
SIGP	cam_clay : contrainte de confinement	['CAM_CLAY']
SIGRN	Pinto-Menegotto, contrainte cycle N	['PINTO_MENEGOTTO', 'GRILLE_PINTO_MEN']
SIGT	norme de la contrainte tangente	['JOINT_MECA_FROT']
SM1	SIMO_MIEHE, variable interne 1	['SIMO_MIEHE']
SM2	SIMO_MIEHE, variable interne 2	['SIMO_MIEHE']
SM3	SIMO_MIEHE, variable interne 3	['SIMO_MIEHE']
SM4	SIMO_MIEHE, variable interne 4	['SIMO_MIEHE']
SM5	SIMO_MIEHE, variable interne 5	['SIMO_MIEHE']
SM6	SIMO_MIEHE, variable interne 6	['SIMO_MIEHE']
SPL1	contrainte plastique dans les fissures de traction localisée	['ENDO_PORO_BETON']
SPL2	contrainte plastique dans les fissures de traction localisée	['ENDO_PORO_BETON']
SPL3	contrainte plastique dans les fissures de traction localisée	['ENDO_PORO_BETON']
SPL4	contrainte plastique dans les fissures de traction localisée	['ENDO_PORO_BETON']
SPL5	contrainte plastique dans les fissures de traction localisée	['ENDO_PORO_BETON']
SPL6	contrainte plastique dans les fissures de traction localisée	['ENDO_PORO_BETON']
SSC	seuil de compression	['ENDO_PORO_BETON']
SSG1	contraintes seuil pour les endommagement diffus dus au gel	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
SSG2	contraintes seuil pour les endommagement diffus dus au gel	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
SSG3	contraintes seuil pour les endommagement diffus dus au gel	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
SSG4	contraintes seuil pour les endommagement diffus dus au gel	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
SSG5	contraintes seuil pour les endommagement diffus dus au gel	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
SSG6	contraintes seuil pour les endommagement diffus dus au gel	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
SSL1	seuils de traction dans l'endommagement localisé macro	['ENDO_PORO_BETON']
SSL2	seuils de traction dans l'endommagement localisé macro	['ENDO_PORO_BETON']
SSL3	seuils de traction dans l'endommagement localisé macro	['ENDO_PORO_BETON']
SSL4	seuils de traction dans l'endommagement localisé macro	['ENDO_PORO_BETON']
SSL5	seuils de traction dans l'endommagement localisé macro	['ENDO_PORO_BETON']
SSL6	seuils de traction dans l'endommagement localisé macro	['ENDO_PORO_BETON']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
SSP1	seuils de traction dans l'endommagement localisé Poisson	['ENDO_PORO_BETON']
SSP2	seuils de traction dans l'endommagement localisé Poisson	['ENDO_PORO_BETON']
SSP3	seuils de traction dans l'endommagement localisé Poisson	['ENDO_PORO_BETON']
SSP4	seuils de traction dans l'endommagement localisé Poisson	['ENDO_PORO_BETON']
SSP5	seuils de traction dans l'endommagement localisé Poisson	['ENDO_PORO_BETON']
SSP6	seuils de traction dans l'endommagement localisé Poisson	['ENDO_PORO_BETON']
SSW1	contraintes seuil pour pour les endommagement diffus dû à l'eau	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
SSW2	contraintes seuil pour pour les endommagement diffus dû à l'eau	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
SSW3	contraintes seuil pour pour les endommagement diffus dû à l'eau	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
SSW4	contraintes seuil pour pour les endommagement diffus dû à l'eau	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
SSW5	contraintes seuil pour pour les endommagement diffus dû à l'eau	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
SSW6	contraintes seuil pour pour les endommagement diffus dû à l'eau	['FLUA_PORO_BETON', 'ENDO_PORO_BETON']
SUC	BETON_RAG : contraintes seuil de compression	['BETON_RAG']
SULF	sulfates fixes	['RGI_BETON']
SULL	sulfate libre	['RGI_BETON']
SURF	contrainte de rupture par propagation	['ENDO_HETEROGENE']
SUT11	BETON_RAG : contraintes seuil de traction, composante 1	['BETON_RAG']
SUT12	BETON_RAG : contraintes seuil de traction, composante 2	['BETON_RAG']
SUT13	BETON_RAG : contraintes seuil de traction, composante 3	['BETON_RAG']
SUT22	BETON_RAG : contraintes seuil de traction, composante 4	['BETON_RAG']
SUT23	BETON_RAG : contraintes seuil de traction, composante 5	['BETON_RAG']
SUT33	BETON_RAG : contraintes seuil de traction, composante 6	['BETON_RAG']
SVE1	contraintes effectives de traction dues au chargement extérieur	['ENDO_PORO_BETON']
SVE2	contraintes effectives de traction dues au chargement extérieur	['ENDO_PORO_BETON']
SVE3	contraintes effectives de traction dues au chargement extérieur	['ENDO_PORO_BETON']
SVE4	contraintes effectives de traction dues au chargement extérieur	['ENDO_PORO_BETON']
SVE5	contraintes effectives de traction dues au chargement extérieur	['ENDO_PORO_BETON']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
SVE6	contraintes effectives de traction dues au chargement extérieur	['ENDO_PORO_BETON']
TAUW	taux de chargement local de Weibull	['ENDO_PORO_BETON']
TEMP	température	['IRRAD3M']
TEMP_MAX	température maximum	['MAZARS_GC', 'BETON_DOUBLE_DP', 'MAZARS']
TEQU	temps de chargement cumule	['ENDO_PORO_BETON']
THXY1	normale entrante à la surface de charge du mécanisme père du mécanisme déviatoire du plan 3, composante 1	['HUJEUX']
THXY2	normale entrante à la surface de charge du mécanisme père du mécanisme déviatoire du plan 3, composante 2	['HUJEUX']
THXZ1	normale entrante à la surface de charge du mécanisme père du mécanisme déviatoire du plan 2, composante 1	['HUJEUX']
THXZ2	normale entrante à la surface de charge du mécanisme père du mécanisme déviatoire du plan 2, composante 2	['HUJEUX']
THYZ1	normale entrante à la surface de charge du mécanisme père du mécanisme déviatoire du plan 1, composante 1	['HUJEUX']
THYZ2	normale entrante à la surface de charge du mécanisme père du mécanisme déviatoire du plan 1, composante 2	['HUJEUX']
TMDF	temps caractéristique de micro diffusion des reactions	['RGI_BETON']
TMP1	Temperature finale pour verification	['FLUA_PORO_BETON']
TOEQ	tau de chargement equivalent	['ENDO_PORO_BETON']
TORF	tau de chragement temporel sur la durée de référence	['ENDO_PORO_BETON']
TXX	GDEF_LOG contrainte T, composante XX	['GDEF_LOG']
TXY	GDEF_LOG contrainte T, composante XY	['GDEF_LOG']
TXZ	GDEF_LOG contrainte T, composante XZ	['GDEF_LOG']
TTY	GDEF_LOG contrainte T, composante YY	['GDEF_LOG']
TYZ	GDEF_LOG contrainte T, composante YZ	['GDEF_LOG']
TZZ	GDEF_LOG contrainte T, composante ZZ	['GDEF_LOG']
UVISQ	Déplacement concernant la partie visqueuse	['DIS_VISC']
VDEF	volume d ett secondaire	['RGI_BETON']
VE11	variables internes pour le fluage direction 1	['FLUA_PORO_BETON']
VE12	variables internes pour le fluage direction 2	['FLUA_PORO_BETON']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
VE13	variables internes pour le fluage direction 3	['FLUA_PORO_BETON']
VE14	variables internes pour le fluage direction 4	['FLUA_PORO_BETON']
VE15	variables internes pour le fluage direction 5	['FLUA_PORO_BETON']
VE16	variables internes pour le fluage direction 6	['FLUA_PORO_BETON']
VE1S	variables internes pour le fluage sphérique	['FLUA_PORO_BETON']
VE21	variables internes pour le fluage direction 1	['FLUA_PORO_BETON']
VE22	variables internes pour le fluage direction 2	['FLUA_PORO_BETON']
VE23	variables internes pour le fluage direction 3	['FLUA_PORO_BETON']
VE24	variables internes pour le fluage direction 4	['FLUA_PORO_BETON']
VE25	variables internes pour le fluage direction 5	['FLUA_PORO_BETON']
VE26	variables internes pour le fluage direction 6	['FLUA_PORO_BETON']
VE2S	variables internes pour le fluage sphérique	['FLUA_PORO_BETON']
VG1	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 1	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG10	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 10	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG11	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 11	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG12	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 12	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG13	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 13	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG14	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 14	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG15	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 15	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG16	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 16	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG17	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 17	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG18	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 18	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG19	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 19	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG2	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 2	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG20	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 20	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
VG21	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 21	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG22	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 22	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG23	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 23	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG24	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 24	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG25	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 25	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG26	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 26	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG27	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 27	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG28	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 28	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG29	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 29	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG3	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 3	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG30	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 30	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG31	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 31	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG32	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 32	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG33	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 33	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG34	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 34	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG35	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 35	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG36	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 36	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG37	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 37	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG38	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 38	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG39	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 39	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG4	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 4	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG40	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 40	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG41	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 41	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG42	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 42	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG43	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 43	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
VG44	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 44	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG45	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 45	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG46	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 46	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG47	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 47	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG48	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 48	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG49	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 49	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG5	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 5	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG50	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 50	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG51	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 51	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG52	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 52	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG53	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 53	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG54	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 54	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG55	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 55	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG6	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 6	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG7	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 7	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG8	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 8	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VG9	comportement GRANGER_FP, voir R7.01.01, variable interne 9	['GRANGER_FP_INDT', 'GRANGER_FP_V']
VIDE	variable interne vide	['GRILLE_CINE_LINE', 'GRILLE_CINE_LINE', 'GRILLE_PINTO_MEN', 'GRILLE_PINTO_MEN', 'GRILLE_PINTO_MEN', 'GRILLE_PINTO_MEN', 'GRILLE_PINTO_MEN', 'GRILLE_PINTO_MEN', 'GRILLE_PINTO_MEN', 'GRILLE_PINTO_MEN', 'GRILLE_PINTO_MEN', 'GRILLE_PINTO_MEN', 'NORTON', 'LEMAITRE', 'NORTON_HOFF', 'ELAS_HYPER', 'HAYHURST', 'ELAS', 'GRILLE_ISOT_LINE', 'GRILLE_ISOT_LINE', 'CABLE', 'SANS']
VISCHA1	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 1	['VISCOCHAB']
VISCHA10	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 10	['VISCOCHAB']
VISCHA11	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 11	['VISCOCHAB']
VISCHA12	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 12	['VISCOCHAB']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
VISCHA13	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 13	['VISCOCHAB']
VISCHA14	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 14	['VISCOCHAB']
VISCHA15	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 15	['VISCOCHAB']
VISCHA16	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 16	['VISCOCHAB']
VISCHA17	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 17	['VISCOCHAB']
VISCHA18	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 18	['VISCOCHAB']
VISCHA19	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 19	['VISCOCHAB']
VISCHA2	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 2	['VISCOCHAB']
VISCHA20	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 20	['VISCOCHAB']
VISCHA21	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 21	['VISCOCHAB']
VISCHA22	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 22	['VISCOCHAB']
VISCHA23	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 23	['VISCOCHAB']
VISCHA24	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 24	['VISCOCHAB']
VISCHA25	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 25	['VISCOCHAB']
VISCHA26	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 26	['VISCOCHAB']
VISCHA27	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 27	['VISCOCHAB']
VISCHA28	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 28	['VISCOCHAB']
VISCHA3	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 3	['VISCOCHAB']
VISCHA4	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 4	['VISCOCHAB']
VISCHA5	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 5	['VISCOCHAB']
VISCHA6	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 6	['VISCOCHAB']
VISCHA7	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 7	['VISCOCHAB']
VISCHA8	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 8	['VISCOCHAB']
VISCHA9	VISCOCHAB, voir R5.03.12, variable interne 9	['VISCOCHAB']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
VMA1	vitesse de fluage de Maxwell dans les fissures utile pour le calcul des ouvertures de fissures en présence de fluage	['ENDO_PORO_BETON']
VMA2	vitesse de fluage de Maxwell dans les fissures utile pour le calcul des ouvertures de fissures en présence de fluage	['ENDO_PORO_BETON']
VMA3	vitesse de fluage de Maxwell dans les fissures utile pour le calcul des ouvertures de fissures en présence de fluage	['ENDO_PORO_BETON']
VMA4	vitesse de fluage de Maxwell dans les fissures utile pour le calcul des ouvertures de fissures en présence de fluage	['ENDO_PORO_BETON']
VMA5	vitesse de fluage de Maxwell dans les fissures utile pour le calcul des ouvertures de fissures en présence de fluage	['ENDO_PORO_BETON']
VMA6	vitesse de fluage de Maxwell dans les fissures utile pour le calcul des ouvertures de fissures en présence de fluage	['ENDO_PORO_BETON']
VRAG	volume du gel de rag	['RGI_BETON']
VT00	stockage des vecteurs propre des tailles des éléments pour éviter le recalcul à chaque sous itération	['ENDO_PORO_BETON']
VT11	stockage des vecteurs propre des tailles des éléments pour éviter le recalcul à chaque sous itération	['ENDO_PORO_BETON']
VT12	stockage des vecteurs propre des tailles des éléments pour éviter le recalcul à chaque sous itération	['ENDO_PORO_BETON']
VT13	stockage des vecteurs propre des tailles des éléments pour éviter le recalcul à chaque sous itération	['ENDO_PORO_BETON']
VT21	stockage des vecteurs propre des tailles des éléments pour éviter le recalcul à chaque sous itération	['ENDO_PORO_BETON']
VT22	stockage des vecteurs propre des tailles des éléments pour éviter le recalcul à chaque sous itération	['ENDO_PORO_BETON']
VT23	stockage des vecteurs propre des tailles des éléments pour éviter le recalcul à chaque sous itération	['ENDO_PORO_BETON']
VT31	stockage des vecteurs propre des tailles des éléments pour éviter le recalcul à chaque sous itération	['ENDO_PORO_BETON']
VT32	stockage des vecteurs propre des tailles des éléments pour éviter le recalcul à chaque sous itération	['ENDO_PORO_BETON']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
VT33	stockage des vecteurs propre des tailles des éléments pour éviter le recalcul à chaque sous itération	['ENDO_PORO_BETON']
VTOT	variation volumique	['RGI_BETON']
VVE1	Vitesse de fluage de Kelvin au droit des fissure localisée utile pour le calcul des ouvertures de fissures en présence de fluage	['ENDO_PORO_BETON']
VVE2	Vitesse de fluage de Kelvin au droit des fissure localisée utile pour le calcul des ouvertures de fissures en présence de fluage	['ENDO_PORO_BETON']
VVE3	Vitesse de fluage de Kelvin au droit des fissure localisée utile pour le calcul des ouvertures de fissures en présence de fluage	['ENDO_PORO_BETON']
VVE4	Vitesse de fluage de Kelvin au droit des fissure localisée utile pour le calcul des ouvertures de fissures en présence de fluage	['ENDO_PORO_BETON']
VVE5	Vitesse de fluage de Kelvin au droit des fissure localisée utile pour le calcul des ouvertures de fissures en présence de fluage	['ENDO_PORO_BETON']
VVE6	Vitesse de fluage de Kelvin au droit des fissure localisée utile pour le calcul des ouvertures de fissures en présence de fluage	['ENDO_PORO_BETON']
VWE	volume d eau	['RGI_BETON']
WL1	ouvertures suivant les axes principaux de l'endommagement de traction localisé	['ENDO_PORO_BETON']
WL2	ouvertures suivant les axes principaux de l'endommagement de traction localisé	['ENDO_PORO_BETON']
WL3	ouvertures suivant les axes principaux de l'endommagement de traction localisé	['ENDO_PORO_BETON']
WLM1	ouverture maxi des fissures localisées	['ENDO_PORO_BETON']
WLM2	ouverture maxi des fissures localisées	['ENDO_PORO_BETON']
WLM3	ouverture maxi des fissures localisées	['ENDO_PORO_BETON']
WLM4	ouverture maxi des fissures localisées	['ENDO_PORO_BETON']
WLM5	ouverture maxi des fissures localisées	['ENDO_PORO_BETON']
WLM6	ouverture maxi des fissures localisées	['ENDO_PORO_BETON']
X1	coordonnée X de la pointe de fissure après rupture par propagation	['ENDO_HETEROGENE']
X2	coordonnée X de la pointe de fissure 2 lors de l'amorçage	['ENDO_HETEROGENE']
XCINXX	tenseur cinématique, composante XX	['META_V_CL', 'VMIS_ECMI_TRAC', 'META_P_CL', 'META_P_CL_PT', 'META_P_CL_PT_RE', 'META_V_CL_RE', 'META_P_CL_RE', 'META_V_CL_PT_RE', 'CJS', 'VMIS_CINE_LINE', 'VMIS_CINE_GC', 'META_V_CL_PT', 'VMIS_ECMI_LINE']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
XCINXY	tenseur cinématique, composante XY	['META_V_CL', 'VMIS_ECMI_TRAC', 'META_P_CL', 'META_P_CL_PT', 'META_P_CL_PT_RE', 'META_V_CL_RE', 'META_P_CL_RE', 'META_V_CL_PT_RE', 'CJS', 'VMIS_CINE_LINE', 'META_V_CL_PT', 'VMIS_ECMI_LINE']
XCINXZ	tenseur cinématique, composante XZ	['META_V_CL', 'VMIS_ECMI_TRAC', 'META_P_CL', 'META_P_CL_PT', 'META_P_CL_PT_RE', 'META_V_CL_RE', 'META_P_CL_RE', 'META_V_CL_PT_RE', 'CJS', 'VMIS_CINE_LINE', 'META_V_CL_PT', 'VMIS_ECMI_LINE']
XCINYY	tenseur cinématique, composante YY	['META_V_CL', 'VMIS_ECMI_TRAC', 'META_P_CL', 'META_P_CL_PT', 'META_P_CL_PT_RE', 'META_V_CL_RE', 'META_P_CL_RE', 'META_V_CL_PT_RE', 'CJS', 'VMIS_CINE_LINE', 'META_V_CL_PT', 'VMIS_ECMI_LINE']
XCINYZ	tenseur cinématique, composante YZ	['META_V_CL', 'VMIS_ECMI_TRAC', 'META_P_CL', 'META_P_CL_PT', 'META_P_CL_PT_RE', 'META_V_CL_RE', 'META_P_CL_RE', 'META_V_CL_PT_RE', 'CJS', 'VMIS_CINE_LINE', 'META_V_CL_PT', 'VMIS_ECMI_LINE']
XCINZZ	tenseur cinématique, composante ZZ	['META_V_CL', 'VMIS_ECMI_TRAC', 'META_P_CL', 'META_P_CL_PT', 'META_P_CL_PT_RE', 'META_V_CL_RE', 'META_P_CL_RE', 'META_V_CL_PT_RE', 'CJS', 'VMIS_CINE_LINE', 'META_V_CL_PT', 'VMIS_ECMI_LINE']
XFLEX1	GLRC_DAMAGE : tenseur d'érouissage cinématique en flexion composante 1	['GLRC_DAMAGE']
XFLEX2	GLRC_DAMAGE : tenseur d'érouissage cinématique en flexion composante 2	['GLRC_DAMAGE']
XFLEX3	GLRC_DAMAGE : tenseur d'érouissage cinématique en flexion composante 3	['GLRC_DAMAGE']
XGFW	coeff d'affinite probabiliste sur l'énergie de fissuration	['ENDO_PORO_BETON']
XHXY1	coordonnée du point de tangence à la surface de charge du mécanisme déviatoire du plan 3, composante 1	['HUJEUX']
XHXY2	coordonnée du point de tangence à la surface de charge du mécanisme déviatoire du plan 3, composante 2	['HUJEUX']
XHXZ1	coordonnée du point de tangence à la surface de charge du mécanisme déviatoire du plan 2, composante 1	['HUJEUX']
XHXZ2	coordonnée du point de tangence à la surface de charge du mécanisme déviatoire du plan 2, composante 2	['HUJEUX']

NOM_VARI	Description	Lois de comportements
XHYZ1	coordonnée du point de tangence à la surface de charge du mécanisme déviatoire du plan 1, composante 1	['HUJEUX']
XHYZ2	coordonnée du point de tangence à la surface de charge du mécanisme déviatoire du plan 1, composante 2	['HUJEUX']
XIP	LETK : variable d'écrouissage élastoplastique	['LETK']
XIVP	LETK : variable d'écrouissage viscoplastique	['LETK']
XMEMB1	GLRC_DAMAGE : tenseur d'écrouissage cinématique en membrane composante 1	['GLRC_DAMAGE']
XMEMB2	GLRC_DAMAGE : tenseur d'écrouissage cinématique en membrane composante 2	['GLRC_DAMAGE']
XMEMB3	GLRC_DAMAGE : tenseur d'écrouissage cinématique en membrane composante 3	['GLRC_DAMAGE']
XNL	variable de calcul non local pour Weibull	['ENDO_PORO_BETON']
XRTT	coeff multiplicateur pour effet d echelle temporelle	['ENDO_PORO_BETON']
XRTW	coeff de modif de la resistane a la traction par effet de Weibull	['ENDO_PORO_BETON']
Y1	coordonnée Y de la pointe de fissure après rupture par propagation	['ENDO_HETEROGENE']
Y2	coordonnée Y de la pointe de fissure 2 lors de l'amorçage	['ENDO_HETEROGENE']
ZIRCALBE	phase métallurgique zirconium ALPHA/BETA	['ZIRC']
ZIRCALPH	phase métallurgique zirconium ALPHA	['ZIRC']
ZIRCBETA	phase métallurgique zirconium BETA	['ZIRC']