

Structures de données sd_resu_dyna, sd_dyna_phys et sd_dyna_gene

Résumé :

Ce document décrit les structures de données utilisées pour le calcul de réponse transitoire ou harmonique à l'aide de l'opérateur `DYNA_VIBRA`.

Table des matières

1 Généralités.....	3
2 Construction des structures de données des opérateurs de la dynamique.....	3
3 Arborescence d'une Structure de Données sd_resu_dyna.....	4
3.1 Contenu des objets JEVEUX d'une sd_resu_dyna.....	4
3.2 Routines utilitaires pour la manipulation des sd_resu_dyna.....	4
4 Arborescence des Structures de Données sd_dyna_phys.....	5
5 Arborescence des Structures de Données sd_dyna_gene.....	5
5.1 Contenu des objets JEVEUX d'une sd_dyna_gene.....	6

1 Généralités

Les concepts des résultats dynamiques, qu'ils soient exprimés sur une base physique ou généralisée, ont en commun la structure de données `sd_resu_dyna`. Cette structure est complétée par d'autres objets faisant la différenciation entre les structures de données pour les concepts de la dynamique exprimés sur une base physique (`sd_dyna_phys`) ou sur base généralisée (`sd_dyna_gene`).

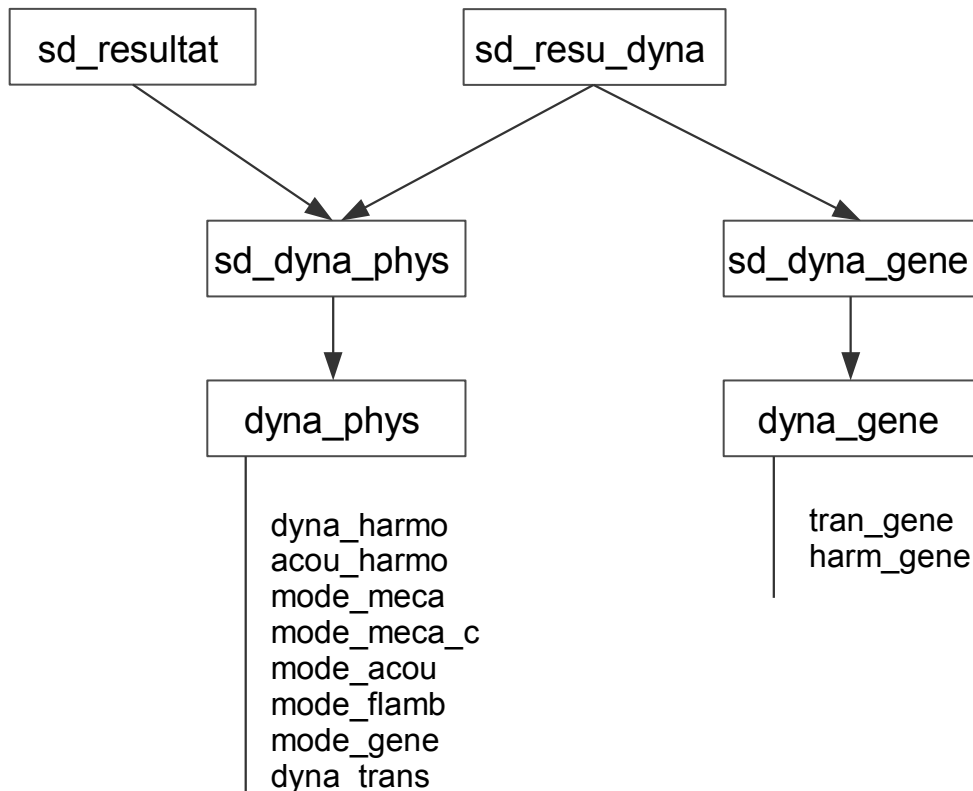
Dans ce document sont décrites la structure chapeau `sd_resu_dyna` ainsi que la construction des structures de données `sd_dyna_phys` et `sd_dyna_gene` qui en découlent.

Les concepts portés par ces structures de données sont :

- en base physique : `acou_harmo`, `dyna_harmo`, `dyna_trans`, `mode_acou`, `mode_flamb`, `mode_meca`, `mode_meca_c`.
- en base généralisée : `tran_gene` et `harm_gene`.
- Le concept `mode_gene` représente la seule exception d'un concept sur base généralisée, porté par `sd_dyna_phys`.

2 Construction des structures de données des opérateurs de la dynamique

La figure ci-dessous illustre l'organisation des structures de données de l'ensemble de types produits par des opérateurs de la dynamique listés dans la section précédente.



3 Arborescence d'une Structure de Données sd_resu_dyna

Toute structure de données de type `sd_resu_dyna` doit contenir obligatoirement les objets `.REFD` et `.INDI` dont l'arborescence est donnée ci-dessous:

```
'sd_resu_dyna' (K19) ::= record
      (o)      '.REFD'   OJB  XC  V   K24
              '.INDI'   OJB  S   V   I
```

3.1 Contenu des objets JEVEUX d'une sd_resu_dyna

3.1.1 Objet '.REFD'

Cet objet est une collection de vecteurs contenant les informations sur les matrices de masse, amortissement et rigidité mais également d'autres informations telles que la numérotation (`NUME_DDL`) ou encore la liste d'interfaces dynamiques et statiques ayant servi au calcul produisant le concept.

3.1.2 Objet '.INDI'

Cet objet fait l'indirection entre le numéro d'ordre des champs enregistrés et les objets enregistrés dans la collection `.REFD`.

Remarque : De manière générale, la longueur de l'objet `.INDI` est égale au nombre d'occurrences de la collection `.REFD`. En revanche, lorsque la longueur de l'objet `.INDI` est égale à 1 et sa valeur à -1, on considère que tous les champs sont en rapport avec la première occurrence de l'objet `.REFD`.

3.2 Routines utilitaires pour la manipulation des sd_resu_dyna

L'accès aux informations contenues dans les objets JEVEUX `.REFD` et `.INDI` des structures de données `sd_dyna_resu` peut se faire via l'utilitaire `DISMOI` tel que décrit dans la documentation [D6.07.05].

Par ailleurs, les routines Fortran suivantes sont disponibles pour la modification des objets `.REFD` et `.INDI` des `sd_resu_dyna`.

```
subroutine refdaj(arret, result, nbordr, numer, type, conre, codret)
```

But : ajouter une nouvelle entrée de référence à un resultat dynamique s'appuyant sur une `sd_resu-dyna`. Les objets `.REFD` et `.INDI` seront enrichis.

arret	K1	'F' / ' ' 'F' : en cas de problème, on s'arrête en erreur fatale ' ' : en cas de problème, on sort de la routine avec codret =0
result	K8	Nom du résultat à enrichir
nbordr	I	Nombre de numéros d'ordre qui seront archivés avec ces références
numer	K*	Nom de la numérotation des concepts de référence (<code>nume_ddl</code> ou, à défaut, un <code>prof_chno</code>)
type	K*	'DYNAMIQUE' / 'INTERF_DYNA' / 'INTERF_STAT' / 'MESURE' Type de référence à ajouter
conre	array [K24]	Liste de noms de sd a référencer
codret	I	0 / 1 Code retour 0 : l'opération a échouée 1 : une modification a été apportée

Exemples:

```
call refdaj ('F',modmec,nbordr,prchno,'DYNAMIQUE',matric,iret)
call refdaj ('F',tragen,nbordr,numddl,'DYNAMIQUE',matric,iret)
call refdaj ('F',ritzba,nbordr,numddl,'INTERF_DYNA',intdyn,iret)
```

subroutine refdcp(resin, resout)

But : copier le contenu des références dynamiques du résultat `resin` dans le résultat `resout`

resin	K8	Nom du résultat dynamique d'où seront copiées les informations des objets .REFD et .INDI
resout	K8	Nom du résultat dynamique à enrichir avec le contenu de resin

subroutine refdag(resin)

But : doubler la taille des objets conteneurs des références dynamiques .REFD et .INDI.

Note : cette routine est automatiquement appelée dans `refdaj` quand il y a besoin d'agrandir la taille des objets conteneurs des références dynamiques.

resin	K8	Nom du résultat dynamique dont la taille des objets .REFD et .INDI sera doublée
-------	----	---

4 Arborescence des Structures de Données sd_dyna_phys

Tous les concepts de la dynamique sont exprimés sur une base physique qui s'appuie sur la structure de données `sd_dyna_phys`. Celle-ci hérite, comme l'illustre la figure de la section 2, à la fois des propriétés des `sd_resu_dyna` décrits plus haut mais également des propriétés des `sd_resultat`. Le lecteur est invité à consulter la documentation [D4.06.08] pour connaître les détails de cette dernière structure de données.

5 Arborescence des Structures de Données sd_dyna_gene

Tous les concepts de la dynamique exprimés dans une base généralisée (à l'exception de `mode_gene`) s'appuient sur la structure de données `sd_dyna_gene`. A l'instar de la `sd_dyna_phys`, celle-ci hérite des propriétés des structures `sd_resu_dyna` décrites plus haut. Par ailleurs elle est complétée, en fonction du concept produit, par l'arborescence ci-dessous:

```
sd_dyna_gene (K8)
' (11).DESC'      :   OBJ   S       V       I
' (11).REFD'      :   OBJ   S       V      K24

' (11).DISC'      :   OBJ   S       V       R
' (11).ORDR'      :   OBJ   S       V       I
' (11).DEPL'      :   OBJ   S       V      R ou C
' (11).VITE'      :   OBJ   S       V      R ou C
' (11).ACCE'      :   OBJ   S       V      R ou C

# si calcul transitoire :

' (11).PTEM'      :   OBJ   S       V       R

# si EXCIT dans le cas d'un calcul transitoire :
' (11).FACC'      :   OBJ   S       V      K8
' (11).FDEP'      :   OBJ   S       V      K8
```

```
'(11).FVIT'      :   OBJ   S       V       K8

# si MULT_APPUI ou CORR_STAT :

' (11).IPSD'      :   OBJ   S       V       R

# si produit par PROJ_MESU_MODAL :
' .PROJM'         :   sd_resu   (cf. documentation [D4.08.05])

# si COMPORTEMENT :

' (8).NL.TYPE'    :   OBJ   S       V       I
' (8).NL.VINT'    :   OBJ   S       V       R
' (8).NL.VIND'    :   OBJ   S       V       I
' (8).NL.INTI'    :   OBJ   S       V      K24
```

5.1 Contenu des objets JEVEUX d'une sd_dyna_gene

5.1.1 Définition de quelques variables

nbmode : nombre de modes (= dimension de la matrice de masse généralisée)
nbno1i : nombre de non-linéarité
nbsauv : nombre de pas de temps sauvegardés (mot clé ARCHIVAGE)
nbexcit : nombre d'excitations (nombre d'occurrences du mot clé EXCIT)

5.1.2 Objet .DESC

```
'(11).DESC'      :   S   V   I       LONG=5

V(1) : 1, 2, 3, ou 4.
2 si calcul transitoire avec nbno1i > 0
3 si calcul transitoire avec pas adaptatif
1 si calcul transitoire autre que dans les cas précédents
4 si calcul harmonique

V(2) : nombre de vecteurs de base (nbmode)
V(3) : nombre de non-linéarités (nbno1i)
V(4) : nombre de variables internes par instant d'archivage (nbvint)
V(5) : indicateur de correction statique (0/1)
```

5.1.3 Objet .DEPL

Dans le cas d'un calcul transitoire, cet objet contient des réels et est obligatoire. Pour un calcul harmonique, en revanche, il contient des complexes et est un objet facultatif.

```
'(11).DEPL'      :   S   V   R/C     LONG=nbsauv*nbmode

V((isauv-1)*nbmod+1 à isauv*nbmode) : valeur du déplacement généralisé pour le
« isauv »ième pas de discrétisation (temporelle ou fréquentielle selon le type de calcul)
```

5.1.4 Objet .VITE

Dans le cas d'un calcul transitoire, cet objet contient des réels et est obligatoire. Pour un calcul harmonique, en revanche, il contient des complexes et est un objet facultatif.

'(11).VITE' : S V R/C LONG=nbsauv*nbmode

V((isauv-1)*nbmod+1 à isauv*nbmode) : valeur de la vitesse généralisée pour le « isauv »
ième pas de discrétisation (temporelle ou fréquentielle selon le type de calcul)

5.1.5 Objet .ACCE

Dans le cas d'un calcul transitoire, cet objet contient des réels et est obligatoire. Pour un calcul harmonique, en revanche, il contient des complexes et est un objet facultatif.

'(11).ACCE' : S V R LONG=nbsauv*nbmode

V((isauv-1)*nbmod+1 à isauv*nbmode) : valeur de l'accélération généralisée pour le « isauv »
ième pas de discrétisation (temporelle ou fréquentielle selon le type de calcul)

5.1.6 Objet .ORDR

'(11).ORDR' : S V I LONG=nbsauv

V(i) : i^{ème} numéro d'ordre archivé

5.1.7 Objet .DISC

'(11).DISC' : S V R LONG=nbsauv

V(i) : i^{ème} valeur de l'instant sauvegardé (pour un calcul transitoire) ou de la fréquence de calcul (pour le cas harmonique).

5.1.8 Objet .PTEM

Cet objet existe uniquement pour les calculs transitoires.

'(11).PTEM' : S V R LONG=nbsauv

V(i) : valeur du pas de temps au i^{ème} instant de calcul sauvegardé.

5.1.9 Objets liés à la présence du mot clé facteur COMPORTEMENT

Les objets liés à la présence du mot clé COMPORTEMENT existe uniquement dans le cas d'un calcul transitoire sur base modale.

'(8).NL.TYPE' : OJB S V I
'(8).NL.VINT' : OJB S V R
'(8).NL.VIND' : OJB S V I
'(8).NL.INTI' : OJB S V K24

5.1.9.1 Objet .NL.TYPE

'(8).NL.TYPE' : S V I LONG=nbnoli

Liste d'entiers donnant le type de chaque linéarité

5.1.9.2 Objet `.NL.VINT`

```
' (8) .NL.VINT'      :   S   V   R      LONG=nbvint*nbsauv
```

Les variables internes réels, stockées dans l'ordre indiqué par `.NL.VIND`, pour chaque pas d'archivage.

5.1.9.3 Objet `.NL.VIND`

```
' (8) .NL.VIND'      :   S   V   I      LONG=nbno1i+1
```

Liste des indices d'indirection vers `.NL.VINT` pour chaque non-linéarité.

Pour l'illustrer, on prend l'exemple suivant :

Si : `VIND = [1, 5, 12, 25]`

Cela correspond à la présence de 3 non-linéarités (`nbno1i = 3`)

Le nombre total de variables internes pour chaque pas d'archivage est : `nbvint = 24 = (25-1)`

A chaque pas d'archivage `isauv`, on a, dans `VINT`, à partir de la position `pos = nbvint*isauv` :

De `VINT(pos+1)` à `VINT(pos+4)` : variables internes de la non-linéarité numéro 1

De `VINT(pos+5)` et `VINT(pos+11)` : variables internes de la non-linéarité numéro 2

De `VINT(pos+12)` et `VINT(pos+24)` : variables internes de la non-linéarité numéro 3

5.1.9.4 Objet `.NL.INTI`

```
' (8) .NL.INTI'      :   S   V   K24   LONG=nbno1i*5
```

Ce vecteur contient les caractéristiques de chaque non-linéarité.

Pour la non-linéarité numéro `nli`, on a :

`V(5*(nli-1)+1)` : intitulé de la non-linéarité numéro `nli`

`V(5*(nli-1)+2)` : nom du premier nœud (nœud 1) de la non-linéarité numéro `nli`

`V(5*(nli-1)+3)` : nom du deuxième nœud (nœud 2) de la non-linéarité numéro `nli`

`V(5*(nli-1)+4)` : nom de sous-structure du nœud 1

`V(5*(nli-1)+5)` : nom de la sous-structure du nœud 2

5.1.10 Objets liés à la présence du mot clé facteur `EXCIT` dans le cas d'un calcul transitoire

Les objets `.FACC`, `.FDEP` et `.FVIT` existent uniquement dans le cas d'un calcul transitoire.

5.1.10.1 Objet `.FACC`

```
' (11) .FACC'        :   S   V   K8     LONG=2*nbexcit
```

`V(1 à nbexcit)` : noms des fonctions d'excitation de type accélération

`V(nbexcit+1 à 2*nbexcit)` : type de la fonction ('`CONSTANT`' , '`FONCTION`' , '`NAPPE`' , ...)

5.1.10.2 Objet .FDEP

'(11).FDEP' : S V K8 LONG=2*nbexcit

V(1 à nbexcit) : noms des fonctions d'excitation de type déplacement
V(nbexcit+1 à 2*nbexcit) : type de la fonction

5.1.10.3 Objet .FVIT

'(11).FVIT' : S V K8 LONG=2*nbexcit

V(1 à nbexcit) : noms des fonctions d'excitation de type vitesse
V(nbexcit+1 à 2*nbexcit) : type de la fonction

5.1.11 Objet liés à la présence des mots clés MULT_APPUI ou CORR_STAT

L'objet .IPSD peut exister uniquement dans le cas d'un calcul transitoire.

5.1.11.1 Objet .IPSD

'(11).IPSD' : S V I LONG=nbexcit*neq

neq correspond aux nombres d'équations (i.e. le rank de la matrice de rigidité).

V(1+neq*(iexcit-1) à neq*iexcit) : Composante du vecteur PSI*direction du séisme dans le cas d'un calcul sismique multi-supporté (cas multi-appui) ou composante du vecteur des modes propres corrigés (cas correction statique).