

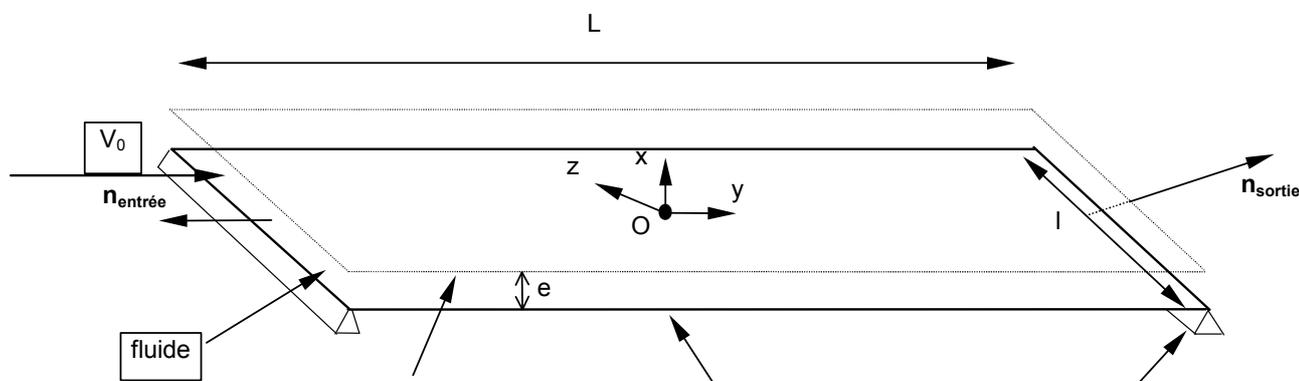
FDLV109 - Calcul de coefficients ajoutés en écoulement plan

Résumé :

Ce test du domaine fluide/structure met en œuvre le calcul de masse, de rigidité et d'amortissement ajoutés sur une structure plane soumise à un écoulement confiné qu'on suppose potentiel. Ces coefficients ajoutés sont calculés pour une vitesse amont de 4 m.s^{-1} , sur un modèle 3D pour le fluide et coque pour la structure. La structure est soumise à un déplacement imposé de flexion.

1 Problème de référence

1.1 Géométrie



$$L = 50 \text{ m}$$

$$I = 5 \text{ m}$$

épaisseur de fluide $e = 0.5 \text{ m}$

épaisseur de la plaque $h = 0.5 \text{ m}$

le repère $Oxyz$ se situe à une distance de $\frac{e}{2}$ de la plaque

1.2 Propriétés des matériaux

Fluide : masse volumique $\rho = 1000 \text{ kg.m}^{-3}$ (eau).

Structure : $\rho_s = 7800 \text{ kg/m}^3$; $E = 2.1 \cdot 10^{11} \text{ Pa}$; $\nu = 0.3$ (acier).

1.3 Conditions aux limites et chargements

Fluide :

- pour simuler l'écoulement permanent, on impose sur la face d'entrée du fluide une vitesse normale de -4 m/s (par analyse thermique, on impose un flux de chaleur normal équivalent de -4),
- pour calculer la perturbation fluide apportée par le mouvement du cylindre externe on impose une condition aux limites de Dirichlet en un nœud du fluide.
- on impose en $x = \frac{e}{2}$ la condition $\phi_1 = \phi_2 = 0$ qui correspond à un débit nul à travers la paroi fluide supérieure.

Structure :

- la plaque est soumise à un déplacement correspondant à ses deux premiers modes de flexion [bib2] :

$$X_1 = \sin \frac{\pi y}{L} ; X_2 = \sin \frac{2\pi y}{L}$$

2 Solution de référence

2.1 Méthode de calcul utilisée pour la solution de référence

Pour le calcul des coefficients ajoutés :

on montre [bib1] que les coefficients de masse et d'amortissements ajoutés dépendent du potentiel permanent des vitesses fluides $\bar{\phi}$ ainsi que de deux potentiels fluctuants ϕ_1 et ϕ_2 : ces potentiels s'écrivent dans le cas du mouvement de flexion de la plaque [bib1] :

$$\begin{aligned} \bar{\phi}^{(1)} &= V_0 y \\ \phi_1^{(1)} &= x - \frac{e}{2} \sin \frac{\pi y}{L} \\ \phi_2^{(1)} &= \frac{V_0 \pi}{L} x - \frac{e}{2} \cos \frac{\pi y}{L} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \bar{\phi}^{(2)} &= V_0 y \\ \phi_1^{(2)} &= x - \frac{e}{2} \sin \frac{2\pi y}{L} \\ \phi_2^{(2)} &= \frac{2V_0 \pi}{L} x - \frac{e}{2} \cos \frac{2\pi y}{L} \end{aligned}$$

Or les coefficients modaux ajoutés projetés sur ces modes de flexion s'écrivent :

$$\begin{aligned} M_{ij}^a &= \rho \int_{\text{cylindre externe}} \phi_2^{(i)} \mathbf{X}_j \cdot \mathbf{n} \, dS \\ C_{ij}^a &= \rho \int_{\text{cylindre externe}} \left(\phi_2^{(i)} + \nabla \bar{\phi}^{(i)} \cdot \nabla \phi_1^{(i)} \right) (\mathbf{X}_j \cdot \mathbf{n}) \, dS \\ K_{ij}^a &= \rho \int_{\text{cylindre externe}} \left(\nabla \bar{\phi}^{(i)} \cdot \nabla \phi_2^{(i)} \right) (\mathbf{X}_j \cdot \mathbf{n}) \, dS \end{aligned}$$

soit :

$$\begin{aligned} M_{11}^a &= M_{22}^a = \rho e l \frac{L}{2} ; M_{12}^a = 0 \\ C_{11}^a &= C_{22}^a = 0 ; C_{12}^a = C_{21}^a = -\frac{8}{3} \rho e l V_0 \\ K_{11}^a &= -\rho e V_0^2 \frac{\pi^2 l}{2L} ; K_{22}^a = -\rho e V_0^2 \frac{2\pi^2 l}{L} ; K_{12}^a = 0 \end{aligned}$$

- Applications numériques :

On a fait un calcul d'amortissement ajouté qui correspond pour la vitesse donnée à un comportement vibratoire amorti de la structure :

vitesse V_0 à 4 m.s^{-1}

Les valeurs du système mécanique sont :

$$e = h = 5.10^{-1} \text{ m} \quad L = 50 \text{ m} \quad l = 5 \text{ m}$$

La masse ajoutée apportée par l'écoulement vaut :

$$M_{11}^a = 0.625 \cdot 10^5 \text{ kg}$$

$$M_{22}^a = 0.625 \cdot 10^5 \text{ kg}$$

$$M_{12}^a = 0$$

L'amortissement ajouté vaut avec $V_0 = 4 \text{ m.s}^{-1}$:

$$C_{11}^a = 0$$

$$C_{22}^a = 0$$

$$C_{12}^a = 0.266 \cdot 10^5 \text{ N.m}^{-1}$$

La raideur ajoutée vaut avec $V_0 = 4 \text{ m.s}^{-1}$:

$$K_{11}^a = -0.3943 \cdot 10^4 \text{ N.m}^{-1} \text{ rad}^2$$

$$K_{22}^a = -0.1577 \cdot 10^5 \text{ N.m}^{-1} \text{ rad}^2$$

$$K_{12}^a = 0$$

2.2 Résultats de référence

Résultat analytique.

2.3 Références bibliographique

- ROUSSEAU G., LUU H.T. : Masse, amortissement et raideur ajoutés pour une structure vibrante placée dans un écoulement potentiel - Bibliographie et implantation dans le Code_Aster - HP-61/95/064
- BLEVINS R.D : Formulas for natural frequency and mode shape. Ed. Krieger 1984

3 Modélisation A

3.1 Caractéristiques de la modélisation

Pour le système 3D sur lequel on calcule les coefficients ajoutés :

Pour le solide : 160 mailles QUAD4
éléments de coques MEDKQU4

Pour le fluide : 160 mailles QUAD4
éléments thermique THER_FACE4
sur la surface plane

184 mailles QUAD4
éléments thermiques THER_FACE4
sur les faces d'entrée et de sortie du volume fluide

480 mailles HEXA8
éléments thermiques THER_HEXAS
dans le volume fluide

3.2 Valeurs testées

Identification	Référence
M_{11}^a	$0.625 \cdot 10^5$
M_{22}^a	$0.625 \cdot 10^5$
M_{12}^a	0
C_{11}^a	0
C_{22}^a	0
C_{12}^a	$0.266 \cdot 10^5$
K_{11}^a	$-0.394 \cdot 10^4$
K_{22}^a	$-0.157 \cdot 10^5$
K_{12}^a	0

4 Synthèse des résultats

L'outil de calcul de coefficients ajoutés sous écoulement (hypothèse potentielle) a été validé sur les deux premiers modes de flexion d'une structure plane. Il faut cependant noter [bib1] que la très bonne concordance entre le modèle semi-analytique proposé pour comparaison et le calcul numérique n'est obtenue que si la plaque est suffisamment longue, le modèle semi-analytique n'étant en fait qu'une solution approchée du problème posé.