

---

## Taux de restitution de l'énergie en thermo-élasticité linéaire

---

### Résumé :

On présente le calcul du taux de restitution de l'énergie  $G$  par la méthode  $\theta$  en 2D ou en 3D pour un problème thermo-élastique linéaire. On explique comment le champ  $\theta$  est introduit dans *Code\_Aster* et comment le taux de restitution d'énergie est calculé avec l'opérateur `CALC_G`.

Des études mécano-fiabilistes d'évaluation de probabilité d'amorçage de la rupture requièrent, en plus, sa dérivée par rapport à une variation de domaine pilotée par un autre champ. On détaille l'implantation de cette option dans le code.

Le calcul de  $G$  est disponible aussi bien pour une fissure maillée (éléments finis classiques) que pour une fissure non maillée (éléments finis enrichis : méthode X-FEM). Le calcul de sa dérivée n'est quant à lui disponible qu'en 2D, pour une fissure maillée.

## Table des Matières

|   |    |
|---|----|
| 1 Calcul du taux de restitution d'énergie par la méthode en thermo-élasticité linéaire..... | 3  |
| 1.1 Relation de comportement.....   | 3  |
| 1.2 Énergie potentielle et relations d'équilibre.....                                       | 4  |
| 1.3 Expression Lagrangienne du taux de restitution d'énergie.....                           | 5  |
| 2 Discrétisation du taux de restitution d'énergie.....                                      | 10 |
| 2.1 Méthode en dimension 2.....   | 10 |
| 2.2 Méthode en dimension 3.....   | 10 |
| 2.3 Choix dans Aster de la discrétisation de G en dimension 3.....                          | 11 |
| 2.3.1 Description des espaces d'approximations.....   | 11 |
| 2.3.2 Premier cas (LEGENDRE-LEGENDRE).....  | 13 |
| 2.3.3 Second cas (LEGENDRE-LAGRANGE).....   | 14 |
| 2.3.4 Troisième cas (LAGRANGE-LAGRANGE).....  | 14 |
| 2.3.5 Troisième cas (LAGRANGE_NO_NO-LAGRANGE).....  | 19 |
| 2.3.6 Correction des valeurs aux extrémités du fond de fissure.....                         | 19 |
| 2.4 Implantation de G en thermo-élasticité linéaire dans Aster.....                         | 21 |
| 2.4.1 Types d'éléments et de chargements.....   | 21 |
| 2.4.2 Environnement nécessaire.....   | 21 |
| 2.4.3 Calculs des différents termes du taux de restitution d'énergie.....                   | 22 |
| 2.4.3.1 Terme classique élémentaire.....  | 22 |
| 2.4.3.2 Terme force volumique.....  | 23 |
| 2.4.3.3 Terme force surfacique.....   | 23 |
| 2.4.3.4 Terme thermique.....  | 23 |
| 2.4.3.5 Terme de pré-déformations et contraintes initiales.....                             | 23 |
| 24  |    |
| 2.4.4 Normalisation du taux de restitution d'énergie dans Aster.....                        | 25 |
| 2.4.4.1 Axisymétrie.....  | 25 |
| 2.4.4.2 Autres cas.....   | 25 |
| 3 Introduction du champ dans Aster.....   | 27 |
| 3.1 Conditions à remplir.....   | 27 |
| 3.2 Choix du champ en dimension 3.....  | 27 |
| 3.2.1 Méthode de construction.....  | 27 |
| 3.2.2 Algorithmes de calcul.....  | 28 |
| 3.3 Choix du champ en dimension 2.....  | 31 |
| 3.4 Autre méthode.....  | 31 |
| 4 Bibliographie.....  | 32 |

# 1 Calcul du taux de restitution d'énergie par la méthode $\theta$ en thermo-élasticité linéaire

## 1.1 Relation de comportement

On considère un solide élastique fissuré occupant le domaine  $\Omega$  de l'espace  $R^2$  ou  $R^3$ . Soit :

- $u$  le champ de déplacement,
- $T$  le champ de température,
- $f$  le champ de forces volumiques appliquées sur  $\Omega$ ,
- $g$  le champ de forces surfaciques appliquées sur une partie  $S$  de  $\partial\Omega$ ,
- $U$  le champ de déplacements imposés sur une partie  $S_d$  de  $\partial\Omega$ .

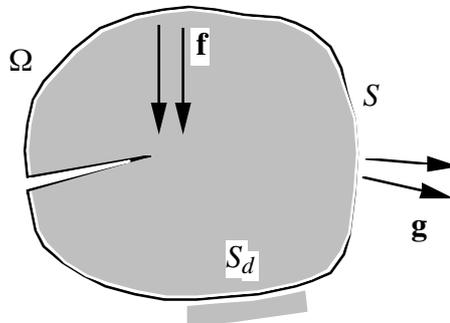


Figure 1.1-a : Solide élastique fissuré

Pour simplifier, on se place en **élasticité linéaire et en petites déformations**, mais cette approche se généralise sans peine à la plasticité [R7.02.07], aux grandes déformations, à la dynamique...  
On désigne par :

- $\varepsilon$  le tenseur des déformations,
- $\varepsilon^0$  le tenseur de pré-déformations,
- $\varepsilon^{th}$  le tenseur des déformations d'origine thermique,
- $\sigma$  le tenseur des contraintes,
- $\sigma^0$  le tenseur des contraintes initiales,
- $\Psi(\varepsilon, \varepsilon^0, \sigma^0, T)$  la densité d'énergie libre,
- $\Lambda$  le tenseur d'élasticité.

$\varepsilon$  est relié au champ de déplacement  $u$  par :

$$\varepsilon(u) = \frac{1}{2}(u_{i,j} + u_{j,i})$$

La **densité d'énergie libre**  $\Psi(\varepsilon, \varepsilon^0, \sigma^0, T)$  est identifiée par un essai de traction et de dilatation en petites déformations.  $\Psi(\varepsilon, \varepsilon^0, \sigma^0, T)$  est une fonction convexe et dérivable.

$$\Psi(\varepsilon, \varepsilon^0, \sigma^0, T) = \frac{1}{2}(\varepsilon - \varepsilon^{th} - \varepsilon^0 + \Lambda^{-1} \sigma^0) \Lambda (\varepsilon - \varepsilon^{th} - \varepsilon^0 + \Lambda^{-1} \sigma^0)$$

La loi de comportement d'un matériau élastique s'écrit sous la forme :

$$\sigma = \frac{\partial \Psi}{\partial \varepsilon}(\varepsilon, \varepsilon^0, \sigma^0, T) = \Lambda(\varepsilon - \varepsilon^{th} - \varepsilon^0) + \sigma^0$$

avec  $\varepsilon_{ij}^{th} = \alpha(T - T_{réf}) \delta_{ij}$

Dans le cas où les déformations initiales  $\varepsilon^0$  et les contraintes initiales sont nulles, la densité d'énergie libre s'écrit :

$$\Psi(\varepsilon, T) = \frac{1}{2} \lambda (\varepsilon_{ii})^2 + \mu \varepsilon_{ij} \varepsilon_{ij} - 3K \alpha (T - T_{réf}) \varepsilon_{kk} + \frac{9}{2} K \alpha^2 (T - T_{réf})^2$$

La relation de comportement s'écrit :

$$\sigma_{ij} = \lambda \varepsilon_{kk} \delta_{ij} + 2\mu \varepsilon_{ij} - 3K \alpha (T - T_{réf}) \delta_{ij}$$

$\lambda$  et  $\mu$  sont les coefficients de LAME.

$\alpha$  est le coefficient de dilatation thermique.

$T_{réf}$  est la température de référence.

$K$ , module de compressibilité volumique, est relié aux coefficients de LAME par :  
 $3K = 3\lambda + 2\mu$ .

La relation de comportement à partir du module d'YOUNG  $E$  et du coefficient de POISSON  $\nu$  est :

$$\sigma_{ij} = \frac{E}{1+\nu} \left( \varepsilon_{ij} + \frac{\nu}{1-2\nu} (tr \varepsilon) \delta_{ij} \right) - \frac{\alpha E}{1-2\nu} (T - T_{réf}) \delta_{ij}$$

$$\text{avec : } \lambda = \frac{\nu E}{(1+\nu)(1-2\nu)}$$

$$\mu = \frac{E}{2(1+\nu)}$$

$$3K = \frac{E}{1-2\nu}$$

## 1.2 Énergie potentielle et relations d'équilibre

On définit les espaces des champs cinématiquement admissible  $V$  et  $V_0$ .

$$V = \{ \mathbf{v} \text{ admissibles, } \mathbf{v} = \mathbf{U} \text{ sur } S_d \}$$

$$V_0 = \{ \mathbf{v} \text{ admissibles, } \mathbf{v} = 0 \text{ sur } S_d \}$$

Avec les hypothèses du [§1.1] (et pour  $\sigma^0 = \varepsilon^0 = 0$ ), les **relations d'équilibre en formulation faible** sont :

$$\left\{ \begin{array}{l} \mathbf{u} \in V \\ \int_{\Omega} \sigma_{ij} v_{i,j} d\Omega = \int_{\Omega} f_i v_i d\Omega + \int_S g_i v_i d\Gamma, \forall \mathbf{v} \in V_0 \end{array} \right.$$

Elles sont obtenues en minimisant l'énergie potentielle globale du système :

$$W(\mathbf{v}) = \int_{\Omega} \Psi(\varepsilon(\mathbf{v}), T) d\Omega - \int_{\Omega} f_i v_i d\Omega + \int_S g_i v_i d\Gamma$$

En effet, si cette fonctionnelle est minimale pour le champ de déplacement  $\mathbf{u}$ , alors :

$$\begin{aligned} \delta W &= \int_{\Omega} \frac{\partial \Psi}{\partial \varepsilon_{ij}} \delta \varepsilon_{ij} d\Omega - \int_{\Omega} f_i \delta v_i d\Omega - \int_S g_i \delta v_i d\Gamma \\ &= \int_{\Omega} \sigma_{ij} \frac{1}{2} (\delta v_{i,j} + \delta v_{j,i}) d\Omega - \int_{\Omega} f_i \delta v_i d\Omega - \int_S g_i \delta v_i d\Gamma \\ &= \int_{\Omega} \sigma_{ij} \delta v_{i,j} d\Omega - \int_{\Omega} f_i \delta v_i d\Omega - \int_S g_i \delta v_i d\Gamma = 0 \end{aligned}$$

Nous retrouvons donc les équations d'équilibre et la relation de comportement en ayant posé :

$$\sigma_{ij} = \frac{\partial \Psi}{\partial \varepsilon_{ij}} .$$

### 1.3 Expression Lagrangienne du taux de restitution d'énergie

Par définition [bib1] le taux de restitution d'énergie locale  $G$  est défini par l'opposé de la dérivée de l'énergie potentielle par rapport au domaine  $\Omega$  :

$$G = -\frac{\partial W}{\partial \Omega}$$

Ce taux de restitution peut être calculé dans *Code\_Aster* par la méthode  $\theta$ , qui est une **méthode lagrangienne de dérivation de l'énergie potentielle** [bib4] [bib2]. On considère des transformations  $F^\eta: \mathbf{M} \rightarrow \mathbf{M} + \eta \theta(\mathbf{M})$  du domaine de référence  $\Omega$  en un domaine  $\Omega^\eta$  modélisant des propagations de la fissure, qui à un point matériel  $\mathbf{P}$  font correspondre un point spatial  $\mathbf{M}$ . Ces transformations ne doivent modifier que la position du fond de fissure  $\Gamma_0$ . Les champs  $\theta$  doivent donc être tangents à  $\partial\Omega$ , c'est-à-dire en notant  $\mathbf{n}$  la normale à  $\partial\Omega$  :

$$\theta \in \Theta = \{ \mu \text{ tels que } \mu \cdot \mathbf{n} = 0 \text{ sur } \partial\Omega \}$$

#### Remarque

*Cette famille de fonctions de transformation doit être suffisamment régulière. En particulier, elle doit être au moins deux fois dérivables par morceaux en  $\mathbf{P}$  et en  $\eta$  (pour que les dérivées partielles secondes commutent) et réaliser un difféomorphisme pour chaque valeur du paramètre  $\eta$  (cela assure la réversibilité du processus).*

Soit  $\mathbf{m}$  la normale unitaire à  $\Gamma_0$  située dans le plan tangent à  $\partial\Omega$  (c'est-à-dire tangent au plan de la fissure) et rentrant dans  $\Omega$ .

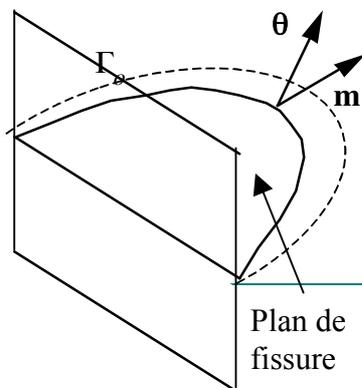


Figure 1.3-a : Fond de fissure en 3D

D'après la proposition 7 de [bib4], le taux de restitution d'énergie locale  $G$  est solution de l'équation variationnelle :

$$\int_{\Gamma_0} G \theta \cdot \mathbf{m} = G(\theta), \forall \theta \in \Theta$$

où  $G(\theta)$  est défini par l'opposé de la dérivée de l'énergie potentielle  $W(\mathbf{u}(\eta))$  à l'équilibre par rapport à l'évolution initiale du fond de fissure  $\eta$  :

$$G(\theta) = -\dot{W} = - \left. \frac{dW(\mathbf{u}(\eta))}{d\eta} \right|_{\eta=0}$$

La quantité  $\theta \cdot \mathbf{m}$  représente la vitesse normale du fond de fissure. D'autre part,  $G(\theta)$  a la même valeur qu'il s'agisse d'une propagation droite [Figure 1.3-b] (a) ou d'une propagation courbe [Figure 1.3-b] (b) dans la mesure où celle-ci a la même tangente au départ (ensuite on en peut rien dire). En revanche, on ne peut rien dire du cas de la propagation dans une direction marquant un angle [bib5] [Figure 1.3-b] (c).

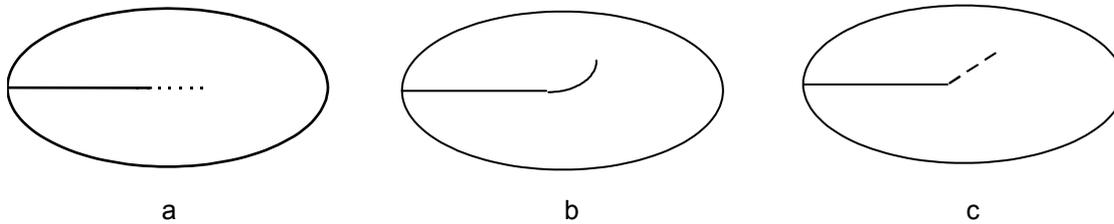


Figure 1.3-b : Différentes géométries de propagations

Par la suite, lorsqu'aucune confusion ne sera possible, on désignera par  $\cdot$  la dérivée lagrangienne dans une propagation virtuelle de fissure de vitesse  $\theta$ . Soit  $\phi(\eta, \mathbf{M})$  un champ spatial (ou eulérien) quelconque défini sur  $R^+ \times \Omega$ , nous noterons sa représentation matérielle (ou lagrangienne)

$$\bar{\phi}(\eta, \mathbf{P}) = \phi(\eta, F^\eta(\mathbf{P})) \text{ et sa dérivée particulière (ou lagrangienne) par rapport } \frac{\partial \phi}{\partial \eta}$$

$$\text{propagation virtuelle } \dot{\phi} = \left( \frac{\partial \bar{\phi}}{\partial \eta} \right)_{\eta=0}$$

**Remarques [bib6] :**

- Le fait d'adopter deux visions différentes (eulérienne et lagrangienne) introduit structurellement des notions de dérivabilités croisées. Ainsi, cette dérivée particulière d'un champ spatial appelée dérivée lagrangienne consiste à dériver  $\phi(\eta, \mathbf{M})$  en fixant le point matériel  $\mathbf{P} = (F^\eta)^{-1}(\mathbf{M})$ . On transpose le champ en représentation lagrangienne, puis on le dérive par rapport à  $\eta$  avant de le reconvertir en représentation eulérienne.

- On rappelle que cette dérivée lagrangienne est liée à la dérivée eulérienne  $\frac{\partial \phi}{\partial \eta}$  par la relation

$$\dot{\phi} = \frac{\partial \phi}{\partial \eta} + \nabla \phi \cdot \theta$$

**Remarque [bib4] :**

La dérivée eulérienne  $\frac{\partial \phi}{\partial \eta}$  ne dépend que de  $\Omega$  restreint à  $\delta \Omega$ , c'est-à-dire de la trace de  $\Omega$  sur le fond de fissure.

Avec ces notations, le taux de restitution d'énergie dans cette propagation  $\theta$  s'écrit (en utilisant le **théorème de transport de Reynolds** cf. [§4.2.1]) :

$$-G(\theta) = \int_{\Omega} \overbrace{\psi - f_i u_i} + (\psi - f_i u_i) \theta_{k,k} d\Omega - \int_S \overbrace{g_i u_i + g_i u_i} \left( \theta_{k,k} - \frac{\partial \theta}{\partial n_k} n_k \right) d\Gamma$$

Or

$$\dot{\Psi}(\varepsilon, \varepsilon^0, \sigma^0, T) = \frac{\partial \Psi}{\partial \varepsilon_{ij}} \dot{\varepsilon}_{ij} + \frac{\partial \Psi}{\partial \varepsilon_{ij}^0} \dot{\varepsilon}_{ij}^0 + \frac{\partial \Psi}{\partial \sigma_{ij}^0} \dot{\sigma}_{ij}^0 + \frac{\partial \Psi}{\partial T} \dot{T}$$

$T, f, g, \sigma^0, \varepsilon^0$  étant supposés indépendants de  $\eta$ , c'est-à-dire étant la restriction à  $\Omega$  (ou  $\delta\Omega$ ) de champs définis sur  $R^3$ , on a les relations suivantes :

$$\begin{aligned} \dot{T} &= T_{,k} \theta_k \\ \dot{f}_i &= f_{i,k} \theta_k \\ \dot{g}_i &= g_{i,k} \theta_k \\ \dot{\varepsilon}_{ij}^0 &= \varepsilon_{ij,k}^0 \theta_k \\ \dot{\sigma}_{ij}^0 &= \sigma_{ij,k}^0 \theta_k \end{aligned}$$

En effet, si on considère des chargements et des matériaux  $\Phi$  qui sont la **restriction sur la géométrie**  $\Omega$  (ou une partie de sa frontière) de champs définis sur  $R^3$  tout entier :

$$\exists \Phi / \varphi = \Phi|_{\Omega} = 0$$

La dérivation par rapport au paramètre  $\eta$  commutant avec cette restriction, on a le résultat

$$\frac{\partial \varphi}{\partial \eta} = \left( \frac{\partial \Phi}{\partial \eta} \right)_{|\Omega} = 0_{|\Omega} = 0$$

### Remarques :

- Cette hypothèse n'est vérifiée que pour des champs suffisamment réguliers (par exemple appartenant à des espaces de Sobolev de  $\Omega$ ). Leur définition ne doit pas être impactée par la variation de frontière.
- Dans le cas de la dérivation du taux de restitution d'énergie par rapport à une variation de domaine (cf. [§4]) la dérivée eulérienne du champ de température ne pourra plus être négligée.

D'autre part, on a aussi supposé que les **dérivées eulériennes des caractéristiques matériaux**  $\Phi$  sont nulles, ce qui n'est vrai que sur le problème discrétisé avec les fonctionnalités actuelles de l'opérateur `DEFI_MATERIAU`. Leur gradient sur chaque élément est aussi nul par construction (elles sont discrétisées  $P_0$  c'est-à-dire constantes par éléments finis), il en découle que la dérivée lagrangienne est nulle :

$$\dot{\varphi} = \underbrace{\frac{\partial \varphi}{\partial \eta}}_{=0} + \underbrace{\nabla \varphi \cdot \theta}_{=0} \text{ pour } \varphi \in \{E, \nu, \alpha, T_{ref}\}$$

### Attention :

Avec des caractéristiques matériaux variables au sein d'éléments finis de la couronne  $\theta$  de calcul, cette simplification n'est plus licite.

Comme  $\Psi(\varepsilon, \varepsilon^0, \sigma^0, T) = \frac{1}{2}(\varepsilon - \varepsilon^{th} - \varepsilon^0 + \Lambda^{-1} \sigma^0) \Lambda (\varepsilon - \varepsilon^{th} - \varepsilon^0 + \Lambda^{-1} \sigma^0)$

on a 
$$\frac{\partial \Psi}{\partial \varepsilon_{ij}} = \Lambda_{ijkl} (\varepsilon_{kl} - \varepsilon_{kl}^{th} - \varepsilon_{kl}^0) + \sigma_{ij}^0 = \sigma_{ij}$$

$$\frac{\partial \Psi}{\partial \varepsilon_{ij}^0} = -\Lambda_{ijkl} (\varepsilon_{kl} - \varepsilon_{kl}^{th} - \varepsilon_{kl}^0 + \Lambda_{klpq}^{-1} \sigma_{pq}^0) = -\sigma_{ij}$$

$$\frac{\partial \Psi}{\partial \sigma_{ij}^0} = (\varepsilon_{ij} - \varepsilon_{ij}^{th} - \varepsilon_{ij}^0 + \Lambda_{ijkl}^{-1} \sigma_{kl}^0) = \Lambda_{ijkl}^{-1} \sigma_{kl}$$

d'où 
$$\dot{\Psi} = \sigma_{ij} \dot{\varepsilon}_{ij} - \sigma_{ij}^0 \dot{\varepsilon}_{ij,k} \theta_k + \Lambda_{ijpq}^{-1} \sigma_{pq}^0 \dot{\sigma}_{ij,k} \theta_k + \frac{\partial \Psi}{\partial T} \dot{T}_{,k} \theta_k$$

D'autre part, d'après la proposition 2 de [bib4] : 
$$\left( \begin{array}{c} \dot{\varepsilon}_{ij} \\ \dot{\varphi}_{i,j} \end{array} \right) = \dot{\varphi}_{i,j} - \varphi_{i,p} \theta_{p,j}$$

$$\dot{\varepsilon}_{ij} = \frac{1}{2}(\dot{u}_{i,j} + \dot{u}_{j,i}) - \frac{1}{2}(u_{i,p} \theta_{p,j} + u_{j,p} \theta_{p,i})$$

Et on peut éliminer  $\dot{\mathbf{u}}$  de l'expression de  $G(\theta)$  en remarquant que  $\mathbf{u}$  est cinématiquement admissible et en utilisant l'équation d'équilibre :

$$\int_{\Omega} \sigma_{ij} \dot{u}_{i,j} d\Omega = \int_{\Omega} f_i \dot{u}_i d\Omega + \int_S g_i \dot{u}_i d\Gamma + \int_{S_a} \sigma_{ij} n_j U_{i,k} \theta_k d\Gamma$$

d'où :

$$\begin{aligned} G(\theta) &= \int_{\Omega} \dot{\Psi} - f_i \dot{u}_i - \dot{f}_i u_i + (\Psi - f_i u_i) \theta_{k,k} d\Omega - \int_S (g_i \dot{u}_i + \dot{g}_i u_i) d\Gamma - \int_S g_i u_i \left( \theta_{k,k} - \frac{\partial \theta}{\partial \eta_k} \eta_k \right) d\Gamma \\ &= \int_{\Omega} \sigma_{ij} \dot{u}_{i,j} - f_i \dot{u}_i d\Omega - \int_S g_i \dot{u}_i d\Gamma - \int_{\Omega} \dot{f}_i u_i d\Omega - \int_{\Omega} \frac{1}{2} \sigma_{ij} (u_{i,j} \theta_{p,j} + u_{j,p} \theta_{p,i}) d\Omega \\ &\quad + \int_{\Omega} \frac{\partial \Psi}{\partial T} \dot{T} + (\Psi - f_i u_i) \theta_{k,k} d\Omega - \int_S \dot{g}_i u_i + g_i u_i \left( \theta_{k,k} - \frac{\partial \theta}{\partial \eta_k} \eta_k \right) d\Gamma \\ &\quad + \int_{\Omega} \sigma_{ij} \varepsilon_{ij,k}^0 \theta_k - \Lambda_{ijpq}^{-1} \sigma_{pq}^0 \sigma_{ij,k}^0 \theta_k d\Omega \end{aligned}$$

et finalement :

$$\begin{aligned} G(\theta) &= \int_{\Omega} \sigma_{ij} u_{i,p} \theta_{p,j} - \Psi \theta_{k,k} - \frac{\partial \Psi}{\partial T} T_{,k} \theta_k d\Omega \\ &\quad + \int_{\Omega} \sigma_{ij} \varepsilon_{ij,k}^0 \theta_k - \Lambda_{ijpq}^{-1} \sigma_{pq}^0 \sigma_{ij,k}^0 \theta_k d\Omega \\ &\quad + \int_{\Omega} f_i u_i \theta_{k,k} + f_{i,k} \theta_k u_i d\Omega \\ &\quad + \int_S g_{i,k} \theta_k u_i + g_i u_i \left( \theta_{k,k} - \frac{\partial \theta}{\partial \eta_k} \eta_k \right) d\Gamma \\ &\quad - \int_{S_a} \sigma_{ij} \eta_j U_{i,k} \theta_k d\Gamma \end{aligned}$$

Remarques :

- En déformations d'Euler-Lagrange le premier intégrande devient  $h_{i,p} \sigma_{ij} u_{i,p} \theta_{p,j}$  avec  $h_{i,j} = \delta_{i,j} + u_{i,j}$ .

- En axisymétrie, on a l'analogie formelle  $(x, y) \Leftrightarrow (r, z)$  et toutes les composantes des gradients impliquant la composante orthoradiale sont nulles sauf  $\varphi_{\theta, \theta} = \frac{\Phi_r}{r}$ . De plus l'élément de surface est multiplié par  $r$  pour prendre en compte le calcul de l'intégrale pour une unité de radian.
- La possibilité de prendre en compte des champs de déplacements imposés n'a pas été développée. Ceux-ci ne sont d'ailleurs pas contraints par la propagation de fissure puisqu'ils apparaissent via la condition d'équilibre.
- Dans le terme surfacique on a des dérivations normales à la surface qui n'ont pas de sens pour les éléments de peau utilisés dans Code\_Aster. On a donc recours à la géométrie différentielle et aux dérivées contravariantes pour mieux appréhender cette intégrande sur la surface de calcul (cf. [Annexe 2]).

## 2 Discrétisation du taux de restitution d'énergie

### 2.1 Méthode $\theta$ en dimension 2

On rappelle que le taux de restitution d'énergie  $G$  est solution de l'équation variationnelle :

$$\int_{\Gamma_0} G(s)\theta(s) \cdot \mathbf{m}(s) ds = G(\theta), \quad \forall \theta \in \Theta$$

où :

- $\mathbf{m}$  est la normale unitaire au fond de fissure  $\Gamma_0$  situé dans le plan tangent à  $\partial\Omega$  et rentrant dans  $\Omega$ ,
- $\Theta = \{\mu \text{ tels que } \mu \cdot \mathbf{n} = 0 \text{ sur } \partial\Omega\}$ .

En dimension 2, le **fond de fissure**  $\Gamma_0$  se ramène à un point  $\mathbf{M}_\theta$ , et on peut choisir un champ  $\theta$  unitaire au voisinage de ce point, de telle sorte que :  $G(\mathbf{M}_\theta) = G(\theta)$

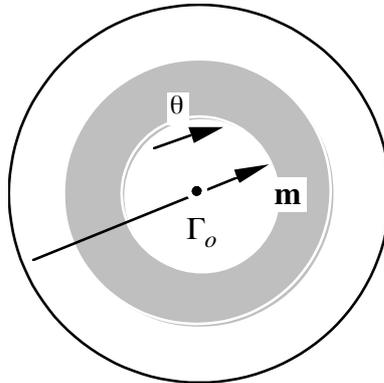


Figure 2.1-a : Fond de fissure en 2D

### 2.2 Méthode $\theta$ en dimension 3

La dépendance de  $G(\theta)$  vis-à-vis du champ  $\theta$  sur le fond de fissure est plus complexe. Le champ scalaire  $G(s)$  peut être discrétisé sur une base que nous noterons  $(p_j(s))_{1 \leq j \leq N}$ .

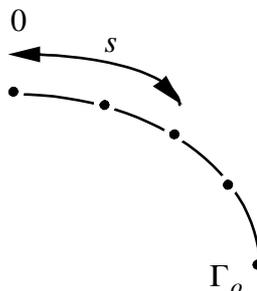


Figure 2.2-a : Discrétisation du fond de fissure en 3D (abscisse curviligne)  $P$

Soit  $G_j$  les composantes de  $G(s)$  dans cette base :

$$G(s) = \sum_{j=1}^N G_j p_j(s)$$

On se donne également une base de fonctions tests pour les champs  $\theta$ , de longueur  $P$  :

$$\tilde{\Theta} = \{\theta^i \in \Theta, i=1, \dots, P\}$$

$\tilde{\Theta}$  est un sous-ensemble de longueur finie de l'ensemble  $\Theta$ .

$G(s)$  étant solution de l'équation variationnelle  $\int_{\Gamma_0} G(s)\theta(s) \cdot \mathbf{m}(s) ds = G(\theta), \forall \theta \in \Theta$ , les  $G_j$  vérifient alors en particulier :

$$\int_{\Gamma_0} \left( \sum_{j=1}^N G_j p_j(s) \right) \bar{\theta}^i \cdot \mathbf{m}(s) ds = G(\theta^i), \forall i \in [1, P]$$

soit :

$$\sum_{j=1}^N \left( \int_{\Gamma_0} p_j(s) \bar{\theta}^i \cdot \mathbf{m}(s) ds \right) G_j = G(\theta^i), \forall i \in [1, P]$$

Les  $G_j$  peuvent donc être déterminés en résolvant le système linéaire à  $P$  équations et  $N$  inconnues :

$$\begin{aligned} \sum_{j=1}^N a_{ij} G_j &= b_i, i=1, P \\ \text{avec } a_{ij} &= \int_{\Gamma_0} p_j(s) \bar{\theta}^i(s) \cdot \mathbf{m}(s) ds \\ b_i &= G(\theta^i) \end{aligned}$$

Ce système a une solution si on choisit  $P$  champs  $\theta^i$  indépendants tels que :  $P \geq N$ . Il peut comporter plus d'équations que d'inconnues, auquel cas il est résolu au sens des moindres carrés.

**Remarque :**

*On se donne en réalité une base de fonctions tests pour la trace des champs  $\theta$  sur le fond de fissure  $\Gamma_0$ , notée  $\bar{\theta} : \bar{\theta}(s) = \theta|_{\Gamma_0}(s)$ . La donnée de la valeur de  $\bar{\theta}^i$  sur le fond de fissure  $\Gamma_0$  suffit alors pour identifier le champ  $\theta^i$  sur tout le domaine.*

## 2.3 Choix dans Aster de la discrétisation de G en dimension 3

### 2.3.1 Description des espaces d'approximations

**Remarque :**

*En dimension 2, il n'y a pas de problème car en choisissant un champ  $\theta$  unitaire au voisinage du fond de fissure, on obtient la relation  $G = G(\theta)$ . Le taux de restitution de l'énergie est indépendant du champ  $\theta$ .*

**En dimension 3**, la dépendance de  $G(\theta)$  vis-à-vis du champ  $\theta$  sur le fond de fissure est plus complexe. Dans Code\_Aster, on peut calculer :

• Le taux de restitution d'énergie local  $G(s)$  solution de l'équation variationnelle

$$\int_{\Gamma_0} G(s)\theta(s) \cdot \mathbf{m}(s) ds = G(\theta), \forall \theta \in \Theta$$

Dans ce cas, l'utilisateur ne donne pas de champ  $\theta$ , les champs  $\theta^i$  nécessaires au calcul de  $G(s)$  sont calculés automatiquement (cf. commande CALC\_G / OPTION='CALC\_G' [U4.82.03]).

Dans *Code\_Aster*, on a choisi **deux familles de bases** de fonctions tests pour  $\bar{\theta}$  et de décomposition pour  $G(s)$  (cf. [§2.2]) :

- Les **polynômes de LEGENDRE**  $\gamma_j(s)$  de degré  $j$  ( $0 \leq j \leq Deg_{max}$ ).
- Les **fonctions de forme** du nœud  $k$  de  $\Gamma_\theta$  :  $\phi_k(s)$  ( $1 \leq k \leq NNO = \text{nombre de nœuds de } \Gamma_\theta$ ) (de degré 1 pour les éléments linéaires et de degré 2 pour les éléments quadratiques).

Rappelons que les polynômes de LEGENDRE constituent une famille orthogonale non normée. Ils sont obtenus par la relation de récurrence :

$$(n+1)P_{n+1}(t) - (2n+1)tP_n(t) + nP_{n-1}(t) = 0$$

En particulier :

$$\begin{aligned} P_0(t) &= 1 \\ P_1(t) &= t \\ P_2(t) &= \frac{(3t^2 - 1)}{2} \\ P_3(t) &= \frac{(5t^3 - 3t)}{2} \end{aligned}$$

Dans *Code\_Aster*, on les norme sous la forme :

$$\gamma_j(s) = \sqrt{\frac{2j+1}{l}} P_j\left(\frac{2s}{l} - 1\right)$$

où :

- $s$  est l'abscisse curviligne de  $\Gamma_\theta$ ,
- $l$  la longueur du fond de fissure  $\Gamma_\theta$ .

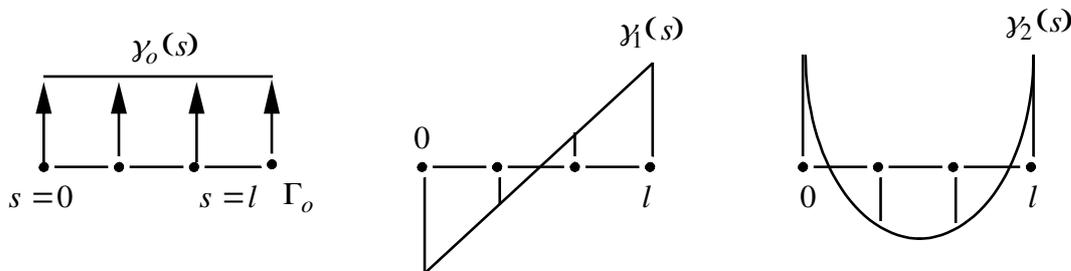


Figure 2.3-b : Polynômes de Legendre

Dans *Code\_Aster*, on se limite à  $Deg_{max} = 7$  comme degré maximal.

Les fonctions de formes  $\phi_k(s)$  sont associées à la discrétisation de  $\Gamma_\theta$ .

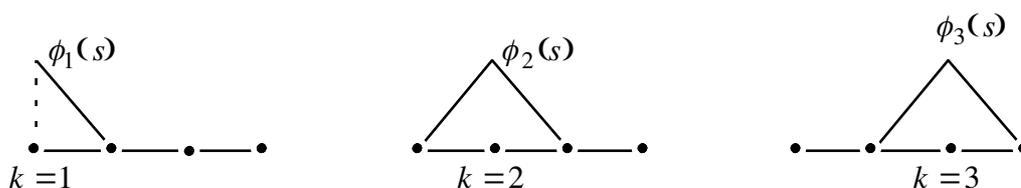


Figure 2.3-c : Fonctions de forme du fond de fissure (éléments linéaires)

Rappelons qu'on est amené à discrétiser  $G(s)$  le long du fond de fissure :

$$G(s) = \sum_{j=1}^N G_j p_j(s)$$

et à se donner une base de fonctions tests  $(\bar{\theta}^i(s))_{1 \leq i \leq N}$  pour la trace du champ  $\theta$  sur le fond de fissure  $\Gamma_\theta$ .

Il existe donc plusieurs choix possibles de discrétisations, résumés dans le tableau ci-dessous :

|                   | Polynômes de LEGENDRE                      | Fonctions de forme                   |
|-------------------|--|--------------------------------------|
| $G(s)$            | $G(s) = \sum_{j=0}^{NDEG} G_j \gamma_j(s)$ | $\sum_{j=1}^{NNO} G_j \varphi_j(s)$  |
| $\bar{\theta}(s)$ | $(\gamma_i(s))_{1 \leq i \leq NDEG}$       | $(\varphi_i(s))_{1 \leq i \leq NNO}$ |

Tableau 2.3-1 : Choix de la discrétisation

$NNO$  : nombre de nœuds du fond de fissure  $\Gamma_\theta$   
 $NDEG$  : degré maximal des polynômes de LEGENDRE choisi par l'utilisateur  
 $NDEG \leq Deg_{max} = 7$

Dans la commande CALC\_G (cf. [U4.82.03]) les mots-clés LISSAGE\_THETA et LISSAGE\_G permettent de choisir la discrétisation de  $\bar{\theta}$  et de  $G(s)$ .

Les options disponibles dans Aster sont résumées dans le tableau suivant :

|        |                       | $\bar{\theta}(s)$   |  |
|--------|-----------------------|---|--|
|        |                       | Polynômes de LEGENDRE   | Fonctions de forme   |
| $G(s)$ | Polynômes de LEGENDRE | LISSAGE_THETA = 'LEGENDRE'<br>LISSAGE_G = 'LEGENDRE'<br>(1 <sup>er</sup> cas) | LISSAGE_THETA = 'LAGRANGE'<br>LISSAGE_G = 'LEGENDRE'<br>(2 <sup>nd</sup> cas)                      |
|        | Fonctions de forme    | Non disponible  | LISSAGE_THETA = 'LAGRANGE'<br>LISSAGE_G = 'LAGRANGE'<br>'LAGRANGE_NO_NO'<br>(3 <sup>ème</sup> cas) |

Tableau 2.3-2 : Options de discrétisation de Code\_Aster

## 2.3.2 Premier cas (LEGENDRE-LEGENDRE)

$G(s)$  est décomposé suivant les polynômes de Legendre :

$$G(s) = \sum_{j=0}^{NDEG} G_j \gamma_j(s)$$

La base des fonctions tests pour  $\theta(s)$  est définie à partir des polynômes de Legendre :  $\theta(s)$

$$\tilde{\Theta} = \{ \theta^i \in \Theta : \bar{\theta}^i(s) \cdot \mathbf{m}(s) = \varphi_i(s), i = 1, \dots, NDEG \}$$

Les  $NDEG$  composantes  $G_j$  sont déterminées en résolvant le système linéaire à  $NDEG$  équations :

$$\begin{cases} \sum_{j=0}^{NDEG} a_{ij} G_j = b_i, i=1, NDEG \\ \text{avec} \begin{cases} a_{ij} = \int_{\Gamma_0} \gamma_i(s) \gamma_j(s) ds \\ b_i = G(\theta^i) \end{cases} \end{cases}$$

Les polynômes de Legendre formant une base orthonormée sur  $\Gamma_0$ , on a  $a_{ij} = \delta_{ij}$  et le système linéaire se résume donc à :

$$G_j = G(\theta^j) \quad \text{et donc} \quad G(s) = \sum_{j=0}^{NDEG} G(\theta^j) \gamma_j(s).$$

### 2.3.3 Second cas (LEGENDRE-LAGRANGE)

$G(s)$  est décomposé suivant les polynômes de Legendre :

$$G(s) = \sum_{j=0}^{NDEG} G_j \gamma_j(s)$$

La base des fonctions tests pour  $\theta(s)$  est définie à partir des fonctions de forme des  $NNO$  nœuds du fond de fissure :

$$\tilde{\Theta} = \{ \theta^i \in \Theta : \bar{\theta}^i(s) \cdot \mathbf{m}(s) = \varphi_i(s), i=1, \dots, NNO \}$$

où  $\varphi_i(s)$  est la fonction de forme du nœud  $i$  du fond de fissure.

On a alors  $NNO$  équations à  $NDEG$  inconnues :

$$\begin{cases} \sum_{j=0}^{NNO} a_{ij} G_j = b_i, i=1, NNO \\ \text{avec} \begin{cases} a_{ij} = \int_{\Gamma_0} \gamma_j(s) \varphi_i(s) ds \\ b_i = G(\theta^i) \end{cases} \end{cases}$$

Dans ce cas, on doit avoir  $NDEG \leq NNO$ , soit  $NDEG < \min(7, NNO)$  où  $NNO$  est le nombre de nœuds du fond de fissure.

### 2.3.4 Troisième cas (LAGRANGE-LAGRANGE)

$G(s)$  est défini par les fonctions de forme des  $NNO$  nœuds du fond de fissure :

$$G(s) = \sum_{j=0}^{NNO} G_j \varphi_j(s)$$

La base des fonctions tests pour  $\theta(s)$  est définie à partir des fonctions de forme des  $NNO$  nœuds du fond de fissure :

$$\tilde{\Theta} = \{ \theta^i \in \Theta : \bar{\theta}^i(s) \cdot \mathbf{m}(s) = \varphi_i(s), i=1, \dots, NNO \}$$

où  $\varphi_i(s)$  est la fonction de forme du nœud  $i$  du fond de fissure.

Le système à résoudre est le suivant :

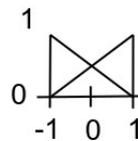
$$\begin{cases} \sum_{j=0}^{NNO} a_{ij} G_j = G(\theta^i) \quad (i=1, \dots, NNO) \\ \text{avec } a_{ij} = \int_{\Gamma_0} \phi_i(s) \phi_j(s) ds \end{cases}$$

### Éléments linéaires :

Si on a des éléments linéaires :

$$\varphi_1(x) = \frac{1}{2}(1-x)$$

$$\varphi_2(x) = \frac{1}{2}(1+x)$$



Élément de référence

$$a_{i(i-j)} = a_{i,(i+j)} = 0, \text{ si } j \geq 2$$

$$\begin{aligned} a_{i(i-1)} &= \int_{\Gamma_0} \varphi_i(s) \varphi_{i-1}(s) ds = \int_{s_{i-1}}^{s_i} \varphi_i(s) \varphi_{i-1}(s) ds \\ &= \frac{s_i - s_{i-1}}{2} \int_{-1}^{+1} \varphi_i(x) \varphi_{i-1}(x) dx = \frac{s_i - s_{i-1}}{2} \int_{-1}^{+1} \frac{1}{4} (1-x^2) dx = \frac{1}{6} (s_i - s_{i-1}) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} a_{ii} &= \frac{s_i - s_{i-1}}{2} \int_{-1}^{+1} \varphi_2^2(x) dx + \frac{s_{i+1} - s_i}{2} \int_{-1}^{+1} \varphi_1^2(x) dx \\ &= \frac{s_i - s_{i-1}}{2} \int_{-1}^{+1} \frac{1}{4} (1+x)^2 dx + \frac{s_{i+1} - s_i}{2} \int_{-1}^{+1} \frac{1}{4} (1-x)^2 dx = \frac{1}{3} [(s_{i+1} - s_i) + (s_i - s_{i-1})] \end{aligned}$$

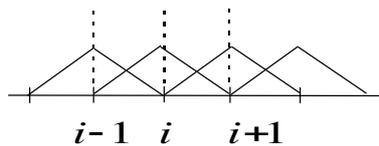


Figure 2.3-d : Fonctions de forme linéaires

Dans le cas d'un fond ouvert, la matrice  $A_{ij}$  s'écrit donc :

$$\frac{1}{6} \begin{pmatrix} 2(s_2 - s_1) & (s_2 - s_1) & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 \\ (s_2 - s_1) & 2(s_3 - s_1) & (s_3 - s_2) & 0 & \dots & 0 & 0 \\ 0 & (s_3 - s_2) & 2(s_4 - s_2) & (s_4 - s_3) & \dots & 0 & 0 \\ 0 & 0 & (s_4 - s_3) & 2(s_5 - s_3) & \dots & 0 & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 2(s_n - s_{n-2}) & (s_n - s_{n-1}) \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & (s_n - s_{n-1}) & 2(s_n - s_{n-1}) \end{pmatrix}$$

En revanche dans le cas d'un fond fermé, la condition sur le second membre  $b_1 = b_{NNO}$  implique que  $G_1 = G_{NNO}$ .

Pour obtenir que  $G_1 = G_{NNO}$ , il faut rajouter des termes à la matrice du système linéaire  $A_{ij}$  sur la première et la dernière ligne.

$$\frac{1}{6} \begin{pmatrix} 2(s_2 - s_1) + 2(s_n - s_{n-1}) & (s_2 - s_1) & 0 & 0 & \dots & (s_n - s_{n-1}) & 0 \\ (s_2 - s_1) & 2(s_3 - s_1) & (s_3 - s_2) & 0 & \dots & 0 & 0 \\ 0 & (s_3 - s_2) & 2(s_4 - s_2) & (s_4 - s_3) & \dots & 0 & 0 \\ 0 & 0 & (s_4 - s_3) & 2(s_5 - s_3) & \dots & 0 & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 2(s_n - s_{n-2}) & (s_n - s_{n-1}) \\ 0 & (s_2 - s_1) & 0 & 0 & \dots & (s_n - s_{n-1}) & 2(s_2 - s_1) + 2(s_n - s_{n-1}) \end{pmatrix}$$

### Éléments quadratiques :

Si on a des éléments quadratiques :

$$\varphi_1(x) = \frac{1}{2}x(x-1)$$

$$\varphi_2(x) = \frac{1}{2}x(x+1)$$

$$\varphi_3(x) = (1-x)(1+x)$$

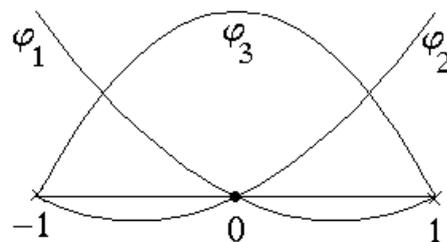


Figure 2.3-e : Fonctions de forme quadratiques (Élément de référence)

Il faut distinguer nœud sommet et nœud milieu.

•  $i$  = nœud sommet :

$$a_{i(i-j)} = a_{i,(i+j)} = 0, \text{ si } j \geq 3$$

$$\begin{aligned} a_{i(i-2)} &= \int_{\Gamma_0} \varphi_i(s) \varphi_{i-2}(s) ds = \int_{s_{i-2}}^{s_i} \varphi_i(s) \varphi_{i-2}(s) ds \\ &= \frac{(s_i - s_{i-2})}{2} \int_{-1}^{+1} \varphi_1(x) \varphi_2(x) dx = \frac{(s_i - s_{i-2})}{2} \int_{-1}^{+1} \frac{1}{4} x^2 (x^2 - 1) dx \\ &= -\frac{(s_i - s_{i-2})}{30} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} a_{i(i-1)} &= \int_{\Gamma_0} \varphi_i(s) \varphi_{i-1}(s) ds = \int_{s_{i-2}}^{s_i} \varphi_i(s) \varphi_{i-1}(s) ds = \frac{(s_i - s_{i-2})}{2} \int_{-1}^{+1} \varphi_2(x) \varphi_3(x) dx \\ &= \frac{(s_i - s_{i-2})}{2} \int_{-1}^{+1} \frac{1}{2} x (x+1)^2 (1-x) dx = \frac{(s_i - s_{i-2})}{15} \end{aligned}$$

$$a_{ii} = \frac{s_i - s_{i-2}}{2} \int_{-1}^{+1} \varphi_2^2(x) dx + \frac{s_{i+2} - s_i}{2} \int_{-1}^{+1} \varphi_1^2(x) dx = \frac{2}{15} (s_{i+2} - s_{i-2})$$

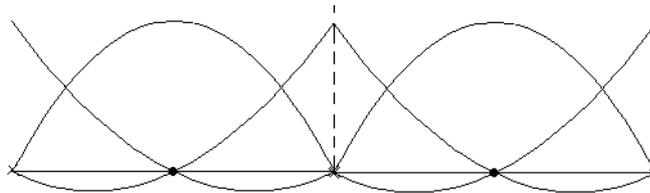


Figure 2.3-f : Nœud sommet

•  $i$  = nœud milieu :

$$a_{i(i-j)} = a_{i,(i+j)} = 0, \text{ si } j \geq 2$$

$$\begin{aligned} a_{i(i-1)} &= \int_{-1}^{+1} \frac{(s_{i+1} - s_{i-1})}{2} \varphi_3(x) \varphi_1(x) dx = \frac{(s_{i+1} - s_{i-1})}{2} \int_{-1}^{+1} \frac{1}{2} x (x-1)(1-x)(1+x) dx \\ &= \frac{(s_{i+1} - s_{i-1})}{15} \end{aligned}$$

$$a_{ii} = \int_{s_{i-1}}^{s_{i+1}} \varphi_i^2(s) ds = \frac{(s_{i+1} - s_{i-1})}{2} \int_{-1}^{+1} (1-x)^2 (1+x)^2 dx = \frac{8}{15} (s_{i+1} - s_{i-1})$$

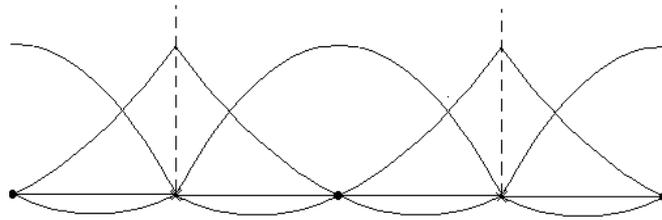


Figure 2.3-g : Noeud milieu

La matrice  $A_{ij}$  s'écrit :

$$\frac{l}{30} \begin{pmatrix} 4(s_3-s_1) & 2(s_3-s_1) & -(s_3-s_1) & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 2(s_3-s_1) & 16(s_3-s_1) & 2(s_3-s_1) & 0 & 0 & \dots & 0 \\ -(s_3-s_1) & 2(s_3-s_1) & 4(s_5-s_1) & 2(s_5-s_3) & -(s_5-s_3) & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 2(s_5-s_3) & 16(s_5-s_3) & 2(s_5-s_3) & \dots & 0 \\ 0 & 0 & -(s_5-s_3) & 2(s_5-s_3) & 4(s_7-s_3) & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & \dots & 0 & 0 & 0 & \dots & -(s_n-s_{n-2}) \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 2(s_n-s_{n-2}) \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 4(s_n-s_{n-2}) \end{pmatrix}$$

Cas particulier :  $s_{i+2}-s_i = cste = l = \text{longueur d'un élément}$

$$\frac{l}{30} \begin{pmatrix} 4 & 2 & -1 & 0 & 0 & \dots \\ 2 & 16 & 2 & 0 & 0 & \dots \\ -1 & 2 & 8 & 2 & -1 & \dots \\ 0 & 0 & 2 & 16 & 2 & \dots \\ 0 & 0 & -1 & 2 & 8 & \dots \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \end{pmatrix} \begin{matrix} \leftarrow \text{noeud sommet de bord} \\ \leftarrow \text{noeud milieu} \\ \leftarrow \text{noeud sommet} \\ \cdot \\ \cdot \\ \cdot \\ \cdot \\ \cdot \end{matrix}$$

Dans le cas d'un fond fermé, on rajoute des termes à la matrice du système linéaire pour respecter la condition  $G_1 = G_{NNO}$ . La matrice  $A_{ij}$  s'écrit :

$$\frac{l}{30} \begin{pmatrix} 4(s_3-s_1)+4(s_n-s_{n-2}) & 2(s_3-s_1) & -(s_3-s_1) & 0 & \dots & -(s_n-s_{n-1}) & 2(s_n-s_{n-2}) & 0 \\ 2(s_3-s_1) & 16(s_3-s_1) & 2(s_3-s_1) & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 \\ -(s_3-s_1) & 2(s_3-s_1) & 4(s_5-s_1) & 2(s_5-s_3) & -(s_5-s_3) & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 2(s_5-s_3) & 16(s_5-s_3) & 2(s_5-s_3) & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & -(s_5-s_3) & 2(s_5-s_3) & 4(s_7-s_3) & 0 & \dots & 0 \\ \dots & \dots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & -(s_n-s_{n-2}) \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 2(s_n-s_{n-2}) \\ 0 & 2(s_3-s_1) & -(s_3-s_1) & 0 & 0 & 0 & \dots & 4(s_3-s_1)+4(s_n-s_{n-2}) \end{pmatrix}$$

## 2.3.5 Troisième cas (LAGRANGE\_NO\_NO-LAGRANGE)

Cette méthode est issue de la méthode Lagrange-Lagrange mais elle est simplifiée : on remplace la résolution du système linéaire en multipliant les valeurs  $G(\theta^i)$  par un coefficient de pondération.

$$G_i = \alpha_i G(\theta^i)$$

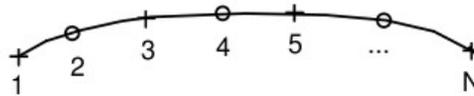
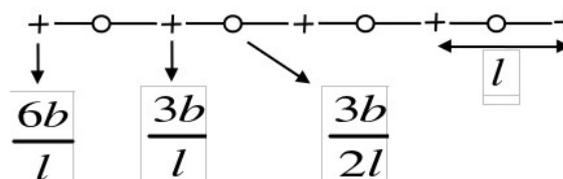


Figure 2.3-h : Méthode « nœud par nœud »

De plus si  $G(\theta^i) = cste = b, \forall i$  et que l'on considère un  $G$  constant par élément (cette méthode n'a pas de signification vectorielle), on a :

- nœud sommet de bord :  $\frac{l}{30}(4+2-1)G = b$  soit  $G = \frac{6}{l}b$

- nœud sommet :  $\frac{l}{30}(-1+2+2+8-1)G = b$  soit  $G = \frac{3}{l}b$



- nœud milieu :  $\frac{l}{30}(2+16+2)G = b$  soit  $G = \frac{3}{2l}b$

Ce qui donne dans le cas où les éléments n'ont pas de longueurs constantes :

- nœud sommet de bord :  $\alpha_1 = \frac{6}{(s_3 - s_1)}$  ou  $\alpha_N = \frac{6}{(s_N - s_{N-2})}$

- nœud sommet : par exemple  $\alpha_3 = \frac{6}{(s_3 - s_1) + (s_5 - s_3)} = \frac{6}{(s_5 - s_1)}$

$$\text{soit : } \alpha_i = \frac{6}{(s_{i+2} - s_{i-2})}$$

$$\text{ou encore : } \alpha'_i = \frac{3}{(s_{i+1} - s_i)} \approx \alpha_i$$

- nœud milieu :  $\alpha_i = \frac{3}{2(s_{i+1} - s_i)}$

Pour activer cette méthode il faut préciser dans CALC\_G : show

```
LISSAGE_G = 'LAGRANGE_NO_NO'
LISSAGE_THETA = 'LAGRANGE'
```

## 2.3.6 Correction des valeurs aux extrémités du fond de fissure

Lorsque le fond de fissure débouche, un traitement supplémentaire particulier est réalisé.

Il a été observé pour les lissages de type Lagrange (et ses variantes) que les valeurs numériques des  $G(\theta^i)$  pour  $i=1$  et  $i=n$  sont particulières « fausses ». Cela est probablement dû à l'ordre de la singularité qui n'est plus en  $-1/2$  à proximité des surfaces libres. En effet, l'ordre de la singularité aux bords dépend de  $\nu$  (et de l'angle entre le fond de fissure et surface libre et de l'angle entre la normale à la surface de la fissure et la normale à la surface libre). Même pour une fissure dans un plan orthogonal à la surface libre et débouchant de manière orthogonal, la singularité n'est pas  $-1/2$  si  $\nu \neq 0$ .

Afin d'améliorer les résultats aux points du bord, on procède à une modification des  $G(\theta^i)$  pour  $i=1$  et  $i=n$  pour le lissage de LAGRANGE-LAGRANGE et à une modification directement des  $G(s_i)$  pour  $i=1$  et  $i=n$  pour le LAGRANGE\_NO\_NO-LAGRANGE, uniquement pour l'option CALC\_K\_G. On modifie également les  $K_j(\theta^i)$ ,  $j=I, II, III$ . Ce traitement est fait même si des conditions de symétrie sont appliqués sur les bords du fond (alors que dans ce cas, l'ordre de la singularité est bien en  $-1/2$  et aucun traitement ne serait nécessaire).

### Lissage LAGRANGE-LAGRANGE et maillages linéaires

On fait l'hypothèse que  $G(s_1)=G(s_2)=G(s_3)=G_a$  et que  $G(s_n)=G(s_{n-1})=G(s_{n-2})=G_b$ . Alors en multipliant la matrice  $A$  par le vecteur  $G(s)$  on obtient :

$$G(\theta^1) = \frac{1}{2}(s_2 - s_1)G_a$$

$$G(\theta^2) = \frac{1}{2}(s_3 - s_1)G_a$$

...

$$G(\theta^{n-1}) = \frac{1}{2}(s_n - s_{n-2})G_b$$

$$G(\theta^n) = \frac{1}{2}(s_n - s_{n-1})G_b$$

$$\text{Soit } G(\theta^1) = G(\theta^2) \frac{(s_2 - s_1)}{(s_3 - s_1)} \text{ et } G(\theta^n) = G(\theta^{n-1}) \frac{(s_n - s_{n-1})}{(s_n - s_{n-2})}$$

### Lissage LAGRANGE-LAGRANGE et maillages quadratiques

On fait l'hypothèse que  $G(s_1)=G(s_2)=G(s_3)=G_a$  et que  $G(s_n)=G(s_{n-1})=G(s_{n-2})=G_b$ . Alors en multipliant la matrice  $A$  par le vecteur  $G(s)$  on obtient :

$$G(\theta^1) = \frac{1}{6}(s_3 - s_1)G_a$$

$$G(\theta^2) = \frac{4}{6}(s_3 - s_1)G_a$$

...

$$G(\theta^{n-1}) = \frac{4}{6}(s_n - s_{n-2})G_b$$

$$G(\theta^n) = \frac{4}{6}(s_n - s_{n-2})G_b$$

$$\text{Soit } G(\theta^1) = \frac{1}{4}G(\theta^2) \text{ et } G(\theta^n) = \frac{1}{4}G(\theta^{n-1})$$

### Lissage LAGRANGE\_NO\_NO-LAGRANGE

On fait une extrapolation linéaire entre les 2ème et 3ème points du fond (resp. entre les 2 avant-derniers points du fond). Soit :

$$G(s_1) = G(s_2) + \frac{(s_1 - s_2)}{(s_3 - s_2)} (G(s_3) - G(s_2)) \quad \text{et} \quad G(s_n) = G(s_{n-1}) + \frac{(s_n - s_{n-1})}{(s_{n-2} - s_{n-1})} (G(s_{n-2}) - G(s_{n-1}))$$

## 2.4 Implantation de G en thermo-élasticité linéaire dans Aster

### 2.4.1 Types d'éléments et de chargements

Dans *Code\_Aster*, il est possible de calculer en **thermo-élasticité linéaire** le taux de restitution d'énergie en 2D ( $G(\theta)$ ) et en 3D (valeur locale  $G(s)$ ) à l'aide de la commande `CALC_G` [U4.82.03].

Le champ de propagation virtuel de la fissure  $\theta$  est calculé automatiquement dans la commande `CALC_G` à partir des informations fournies par l'utilisateur.

Ces calculs sont valables pour les **modélisations suivantes** :

- `D_PLAN` (fissure maillée ou non maillée)
- `C_PLAN` (fissure maillée ou non maillée)
- `AXIS` (fissure maillée ou non maillée)
- `3D` (fissure maillée ou non maillée)

et pour les **chargements** thermo-mécaniques suivants :

- $f$ , champ de forces volumiques appliquées sur  $\Omega$  (charges mécaniques du type `PESANTEUR`, `ROTATION`, `FORCE_INTERNE`),
- $g$ , champ de forces surfaciques appliquées sur une partie  $S$  de  $\delta\Omega$  ( $\gamma$  compris sur les lèvres de la fissure : `PRES_REP`, `FORCE_FACE`),
- $T$ , champ de température (transmis via le champ matériau : `AFFE_MATERIAU` / `AFFE_VARC`),
- $\varepsilon^0$ , champ de pré-déformation (`PRE_EPSI`).

Ces **chargements** peuvent dépendre du temps et de l'espace. On ne tient pas compte du terme dû aux déplacements imposés sur  $S_d$ , il ne faut donc pas imposer de conditions de Dirichlet sur les lèvres de la fissure.

Les **caractéristiques du matériau** ( $E, \nu, \alpha$ ) peuvent dépendre de la température  $T$  et de l'espace tout en restant constantes par éléments.

En outre, un champ de **contrainte initiale**  $\sigma^0$  peut être pris en compte.

### 2.4.2 Environnement nécessaire

#### **Fissure maillée :**

Pour le calcul du taux de restitution (option `CALC_G`), il faut caractériser préalablement la fissure via le concept de type `fond_fiss` (en 3D : liste ordonnée des nœuds du fond, mailles de la lèvre supérieure et la lèvre inférieure ; en 2D : nœud de fond de fissure et normale à la fissure), avec la commande `DEFI_FOND_FISS` [U4.82.01].

Lorsque que la fissure est disposée le long d'un axe de symétrie, on peut se contenter de ne représenter que la moitié du modèle, et préciser la symétrie du chargement par le mot-clé `SYME` dans `DEFI_FOND_FISS`. Par défaut, on suppose qu'il n'y a pas de symétrie. Si le modèle présente une symétrie, `CALC_G` la détecte automatiquement via le concept `fond_fiss`.

#### **Fissure non maillée (méthode X-FEM) :**

En 2D comme en 3D, la fissure doit être définie, pour le calcul mécanique et pour le post-traitement, à l'aide de la commande `DEFI_FISS_XFEM`. Le mot-clé `FISSURE` doit être renseigné dans `CALC_G`.

Si la fissure n'est pas maillée, il n'est pas possible de prendre en compte les éventuelles symétries du modèle par rapport aux lèvres de la fissure.

Le calcul de  $G$  se fait en post-traitement, uniquement à partir du champ de déplacement solution du calcul sur le modèle considéré. En particulier, la densité d'énergie libre et les contraintes sont calculées à partir du champ de déplacement et des caractéristiques du matériau.

## 2.4.3 Calculs des différents termes du taux de restitution d'énergie

L'expression complète de  $G(\theta)$  est donnée au [§1.3]. Nous allons détailler chaque terme. Le champ  $\theta$  est nul en dehors d'un disque de rayon  $R_{\text{sup}}(s)$  défini dans le chapitre 3 [Figure 3.3-a]. Remarquons que comme tous les termes font intervenir  $\theta$  ou son gradient, les termes élémentaires sont nuls en dehors de ce disque de rayon  $R_{\text{sup}}(s)$ . Dans la commande `CALC_G`, il n'est ainsi pas nécessaire de préciser les chargements qui ne s'appliquent pas dans cette zone.

### 2.4.3.1 Terme classique élémentaire

$$TCLA = \sigma_{ij} u_{i,p} \theta_{p,j} - \Psi(\varepsilon(u), T) \theta_{k,k}$$

La densité d'énergie élastique  $\Psi(\varepsilon(u), T)$  s'écrit en thermo-élasticité linéaire :

• en 3D et en `AXIS` :

$$\Psi(\varepsilon(u), T) = \frac{1}{2} \lambda (\varepsilon_{ii})^2 + \mu \varepsilon_{ij} \varepsilon_{ij} - \Psi_{th}$$

• en déformations planes :

$$\Psi(\varepsilon(u), T) = \frac{(1-\nu)E}{2(1+\nu)(1-2\nu)} (\varepsilon_{xx}^2 + \varepsilon_{yy}^2) + \frac{\nu E}{(1+\nu)(1-2\nu)} \varepsilon_{xx} \varepsilon_{yy} + \frac{E}{1+\nu} \varepsilon_{xy}^2 - \Psi_{th}$$

• en contraintes planes :

$$\Psi(\varepsilon(u), T) = \frac{E}{2(1-\nu^2)} (\varepsilon_{xx}^2 + \varepsilon_{yy}^2) + \frac{\nu E}{(1-\nu^2)} \varepsilon_{xx} \varepsilon_{yy} + \frac{E}{1+\nu} \varepsilon_{xy}^2 - \Psi_{th}$$

avec  $\Psi_{th} = 3K \alpha (T - T_{réf}) \varepsilon_{ii} - \frac{9}{2} K \alpha^2 (T - T_{réf})^2$

où :

$$3K = \frac{E}{1-2\nu} ; \lambda = \frac{\nu E}{(1+\nu)(1-2\nu)} ; 2\mu = \frac{E}{1+\nu}$$

$E$  : module d'YOUNG

$\nu$  : coefficient de POISSON

$\lambda, \mu$  : coefficients de LAME

$\alpha$  : dilatation thermique

La densité d'énergie élastique  $\Psi(\varepsilon(u), T)$  peut s'écrire de façon générale sous la forme :

$$\Psi(\varepsilon(u), T) = \frac{1}{2} K (\varepsilon_{kk} - 3\alpha(T - T_{réf}))^2 + \frac{2\mu}{3} \varepsilon_{eq}^2$$

avec  $\varepsilon_{eq}^2 = \frac{3}{2} \varepsilon_{ij}^D \varepsilon_{ij}^D$  et  $\varepsilon_{ij}^D = \varepsilon_{ij} - \frac{1}{3} \varepsilon_{kk} \delta_{ij}$

$$\text{soit } \varepsilon_{eq}^2 = \frac{1}{2} (3 \varepsilon_{ij} \varepsilon_{ij} - \varepsilon_{kk}^2)$$

$$\begin{aligned} \text{et } \Psi(\varepsilon(u), T) &= \frac{1}{2} K \varepsilon_{kk}^2 - 3K \alpha (T - T_{réf}) \varepsilon_{kk} + \frac{9}{2} K \alpha^2 (T - T_{réf})^2 + \mu \varepsilon_{ij} \varepsilon_{ij} - \frac{\mu}{3} \varepsilon_{kk}^2 \\ &= \frac{\lambda}{2} \varepsilon_{kk}^2 + \mu \varepsilon_{ij} \varepsilon_{ij} - 3K \alpha (T - T_{réf}) \varepsilon_{kk} + \frac{9}{2} K \alpha^2 (T - T_{réf})^2 \end{aligned}$$

### 2.4.3.2 Terme force volumique

$$TFOR = f_i u_i \theta_{k,k} + f_{i,k} \theta_k u_i$$

### 2.4.3.3 Terme force surfacique

$$TSUR = g_{i,k} \theta_k u_i + g_i u_i \left( \theta_{k,k} - \frac{\partial \theta}{\partial n_k} n_k \right)$$

#### Remarque :

Dans ce terme surfacique on a des dérivations normales à la surface qui n'ont pas de sens pour les éléments de peau utilisés dans Code\_Aster. On a donc recours à la géométrie différentielle et aux dérivées contravariantes pour mieux appréhender cet intégrande sur la surface de calcul (cf. [Annexe 2]).

### 2.4.3.4 Terme thermique

$$THER = -\frac{\partial \Psi}{\partial T} T_{,k} \theta_k$$

avec :

$$\frac{\partial \Psi}{\partial T}(\varepsilon(u), T) = \left[ \frac{1}{2} \frac{dK(T)}{dT} (\varepsilon_{kk} - 3\alpha (T - T_{réf})) - 3K \left( \alpha + \frac{d\alpha(T)}{dT} (T - T_{réf}) \right) \right] (\varepsilon_{kk} - 3\alpha (T - T_{réf}))$$

### 2.4.3.5 Terme de pré-déformations et contraintes initiales

$$TINI = \left[ \sigma_{ij} \varepsilon_{ij,k}^0 - \Lambda_{ijpq}^{-1} \sigma_{pq} \sigma_{ij,k}^0 \right] \theta_k$$

On peut remarquer que si  $\sigma = 0$  alors  $TINI = 0$

#### Remarque 1 :

Comme le reste de cette documentation, la présence de contraintes initiales n'est valide que dans le cas de l'élasticité, et ici même isotrope linéaire. Pour être activée, il faut donc être dans une relation de comportement incrémentale (COMPORTEMENT) avec une relation ELAS. Il n'est pas possible de fournir un champ de contraintes initiales dans un quelconque autre cas.

#### Remarque 2 :

Compte tenu de la difficulté de validation, il n'est pour l'instant pas possible de cumuler pré-déformations (chargement sous le mot clé PRE-EPSI) et contraintes initiales (mot clé SIGM\_INIT de CALC\_G). Les calculs de G en présence d'un état initial peuvent être effectués avec une fissure maillée ou bien une fissure non-maillée.

#### Remarque 3 :

Dans tous les cas, ce champ de contraintes initiales doit être **AUTO-EQUILIBRE**, en absence de fissure, avec les seules conditions limites. L'utilisateur pourra (devrait...) vérifier que son champ de contraintes initiales est licite en l'appliquant dans le mot clé `ETAT_INIT` de l'opérateur `STAT_NON_LINE`, avec un comportement élastique incrémental (`COMPORTEMENT, RELATION = 'ELAS'`), avec les seules conditions limites ; le résultat mécanique doit être le même champ de contrainte sans déformations supplémentaires.

**Remarque 4 :**

Le champ de contraintes initiales devra avoir été utilisé préalablement dans le calcul thermo-mécanique. La démarche de calcul du taux de restitution d'énergie en présence de contraintes initiales est présentée Figure 2.1 . On se réfèrera également au cas test dédié.

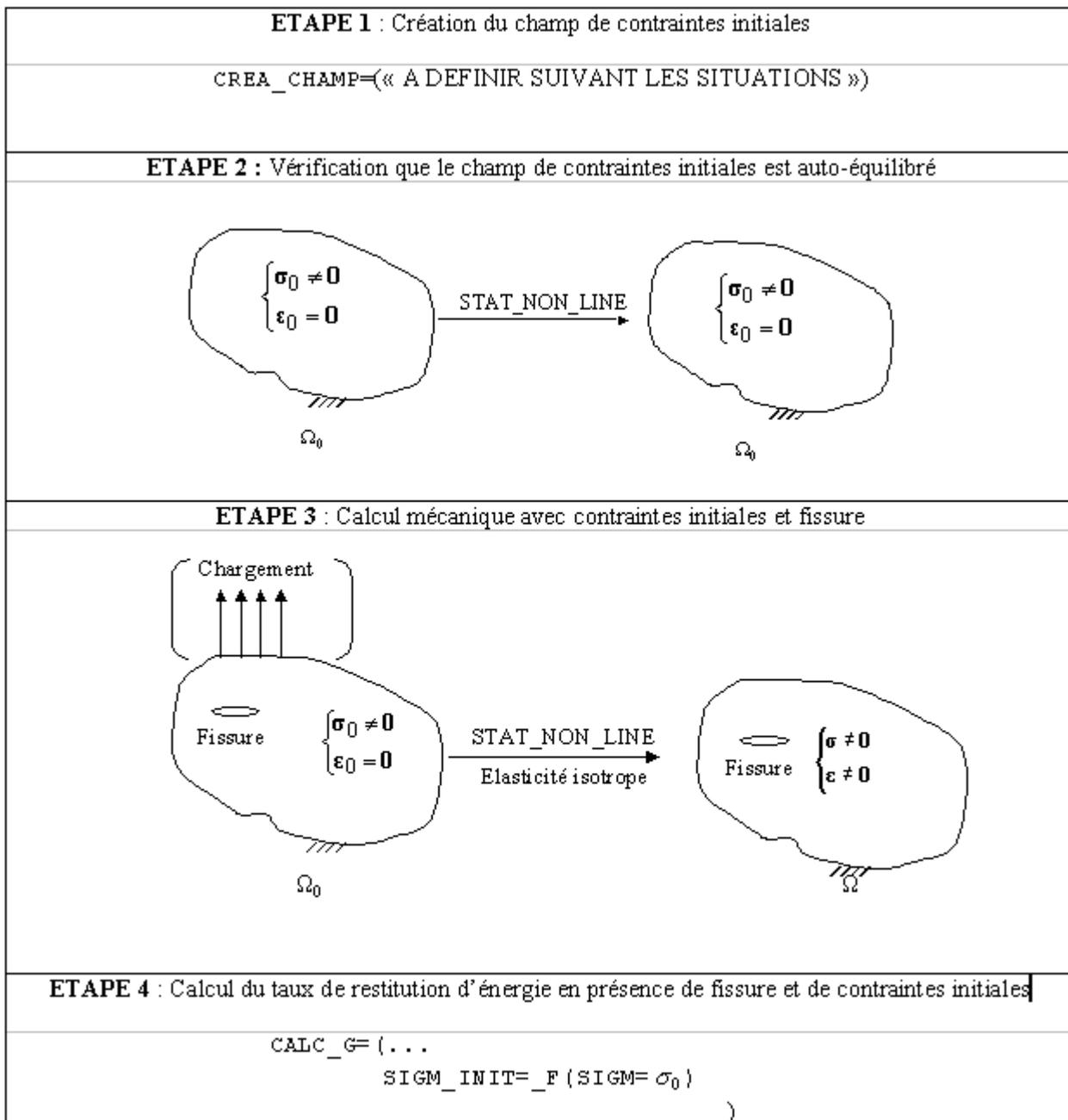


Figure 2.1 : Démarche de calcul en présence de contraintes initiales.

## 2.4.4 Normalisation du taux de restitution d'énergie dans Aster

### 2.4.4.1 Axisymétrie

$G(\theta)$  tel qu'il est implanté ici, calcule la restitution de l'énergie dans la cinématique définie par  $\theta$ . Il peut être nécessaire de le **normaliser** (à la main ! ce n'est pas fait automatiquement dans le code) pour pouvoir comparer à une valeur intrinsèque au matériau, notamment en axisymétrie. Considérons le cas d'une fissure inclinée, dont le fond de fissure est à une distance  $R$  de l'axe de symétrie :

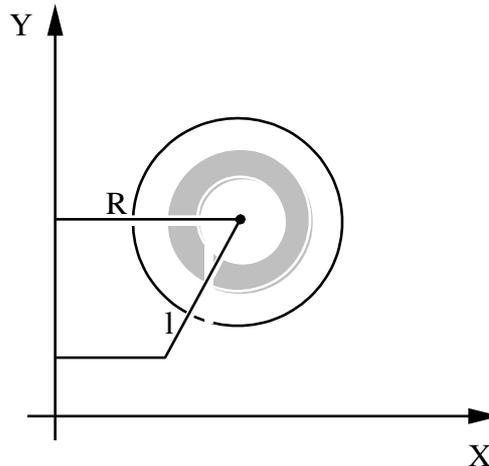


Figure 2.4.4.1-a : Fond de fissure en axisymétrie

Dans Aster, l'axe  $OY$  est l'axe de symétrie en modélisation 'AXIS' et le taux de restitution de l'énergie calculé est :

$$G(\theta) = -\frac{dW}{dl}$$

où  $W$  est l'énergie potentielle par unité de radian.

Or la valeur intrinsèque du taux de restitution d'énergie est :

$$G = -\frac{dW_{totale}}{dA}$$

où :

- $W_{totale}$  est l'énergie potentielle totale,
- $dA$  est la variation de surface de la fissure.

avec :

$$W_{totale} = 2\pi W$$

$$dA = 2\pi R dl$$

d'où :

$$\frac{dW_{totale}}{dA} = 2\pi \frac{dW}{dl} \frac{dl}{dA} = \frac{1}{R} \frac{dW}{dl}$$

et donc  $G = \frac{1}{R} G(\theta)$  en axisymétrie.

### 2.4.4.2 Autres cas

**En dimension 2** (C\_PLAN et D\_PLAN), le fond de fissure est réduit à un point et la valeur de  $G(\theta)$  est indépendante du choix du champ  $\theta$  ( avec  $\theta \in \Theta$  et  $\theta$  unitaire au voisinage du fond de fissure).

$$G = G(\theta) , \forall \theta \in \Theta$$

### 3 Introduction du champ $\theta$ dans Aster

#### 3.1 Conditions à remplir

Le champ  $\theta$  est un champ de vecteurs, défini sur le solide fissuré, qui représente la transformation du domaine lors d'une propagation de fissure au sens du [§1]. La transformation ne doit modifier que la position du fond de fissure et pas le bord du domaine  $\delta\Omega$ , c'est-à-dire :  $\theta \cdot \mathbf{n} = 0$  sur ( $\mathbf{n}$  normale à  $\delta\Omega$ ). De plus, le champ  $\theta$  doit être régulier sur  $\Omega$  [bib4].

En raison de la singularité du champ de déplacement, il est intéressant du point de vue numérique d'utiliser des champs  $\theta$  constants dans un voisinage de  $\Gamma_0$ , annulant ainsi dans ce voisinage les termes singuliers  $\psi \theta_{k,k} - \sigma_{ij} u_{i,p} \theta_{p,k}$  dans  $G(\theta)$ .

#### 3.2 Choix du champ $\theta$ en dimension 3

##### 3.2.1 Méthode de construction

On doit construire un champ  $\theta$  vérifiant :

$$\begin{cases} \theta_n = \theta \cdot \mathbf{n} = 0 & \text{sur le bord du domaine } \delta\Omega \text{ (}\mathbf{n}\text{ est la normale à } \delta\Omega\text{)} \\ \bar{\theta} = \bar{\theta}_0 & \text{donné sur le fond de fissure } \Gamma_0 \end{cases}$$

où  $\bar{\theta}$  représente la trace de  $\theta$  sur  $\Gamma_0$ .

On se donne deux surfaces torique  $T$  et  $S$  (cylindres déformés) entourant le fond de fissure  $\Gamma_0$ . Pour vérifier la première condition ci-dessus, il faut en particulier veiller à ce que la couronne  $S$  soit strictement incluse dans  $\Omega$ .

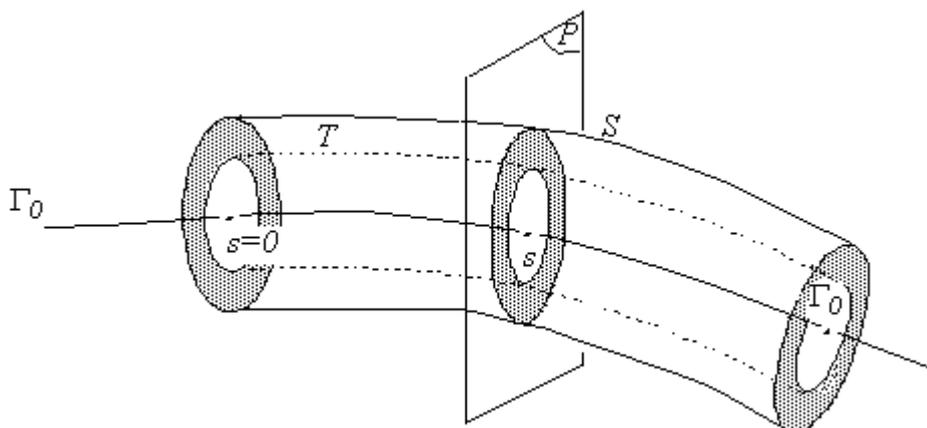


Figure 3.2.1-a : Construction du champ  $\theta$  en 3D (vue d'ensemble)

On note  $R_{inf}(s)$  le rayon variable de  $T$  et  $R_{sup}(s)$  celui de  $S$ .

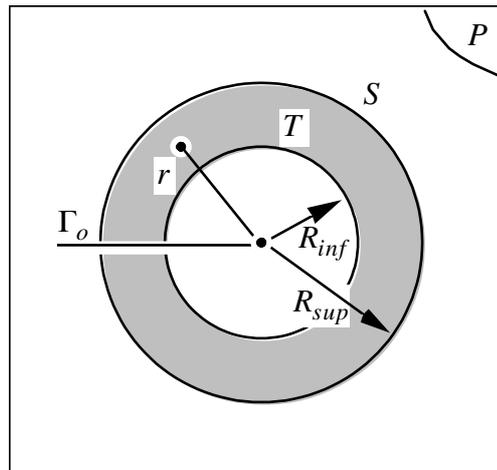


Figure 3.2.1-b : Construction du champ  $\theta$  en 3D (plan de coupe)

En tout point de  $\Gamma_0$ , repéré par son abscisse curviligne  $s$ , on peut définir un plan normal  $P$  dans lequel le champ  $\theta$  est introduit de la façon suivante :

- $\theta_n(r(s)) = \bar{\theta}_0(s)$  pour  $0 \leq r(s) \leq R_{inf}(s)$
- $\theta_n(r(s)) = 0$  pour  $r(s) \geq R_{sup}(s)$
- $\theta_n$  varie linéairement par rapport au rayon  $r(s)$  dans la couronne  $S(R_{sup}(s)) \setminus T(R_{inf}(s))$
- $\theta_n$  est continu dans  $S(R_{sup}(s))$ .

Cette manière d'introduire  $\theta$  est géométrique. Elle revient à se donner deux rayons  $R_{inf}(s)$  et  $R_{sup}(s)$ , et à effectuer des calculs de distance d'un point courant au fond de fissure pour déterminer la valeur de  $\theta$  en ce point.

## 3.2.2 Algorithmes de calcul

Le module  $|\theta|$  du champ  $\theta$  étant donné sur tout le fond de fissure  $\Gamma_0$  (par l'utilisateur ou par la méthode  $\theta$ , voir [§2.3]), le problème est de déterminer le champ  $\theta$  (norme et direction) en tout point du domaine  $\Omega$ .

On note  $|\theta|_i$ ,  $R_{inf_i}$  et  $R_{sup_i}$  respectivement  $\Gamma_0$  le module du champ  $\theta$ , les rayons  $R_{inf}$  et  $R_{sup}$  pour le  $i$ -ème nœud du fond de fissure.

La procédure de calcul du champ  $\theta$  en tout point de  $\Omega$  est la suivante :

- **Calcul du champ  $\theta$  en chaque point de  $\Gamma_0$**  : le module  $|\theta|_i$  étant donné, le problème est de déterminer la direction de  $\theta$ .  $\theta$  doit être localement dans le plan tangent aux lèvres de la fissure et normal à l'arête à laquelle il appartient.  $\theta$  étant calculé aux nœuds, dans le cas général (fond de fissure non plan) la direction de  $\theta$  sera moyennée sur les 2 arêtes de  $\Gamma_0$  ayant le nœud en commun.

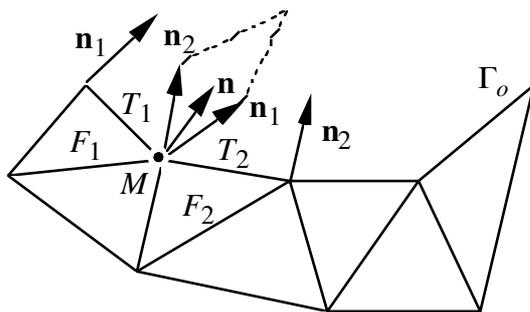


Figure 3.2.2-a : Construction du champ  $\theta$  en 3D (normales)

Soient  $F_1$  et  $F_2$  deux faces appartenant aux lèvres de la fissure et comprenant les arêtes successives  $T_1$  et  $T_2$  de  $\Gamma_0$ . On calcule d'abord la normale  $\mathbf{n}_1$  à l'arête  $T_1$  dans le plan de la face  $F_1$  puis la normale  $\mathbf{n}_2$  à l'arête  $T_2$  dans le plan de la face  $F_2$ .

$\mathbf{n}_1$  et  $\mathbf{n}_2$  étant des normales unitaires, on en déduit  $\mathbf{n} = \frac{\mathbf{n}_1 + \mathbf{n}_2}{2}$  puis  $\theta(M) = |\theta(M)| \mathbf{n}$  pour  $M \in \Gamma_0$ .

On considère que les faces  $F_i$  sont droites :

- Dans le cas où  $F_i$  est un triangle, le plan de la face  $F_i$  est défini.
- Dans le cas où  $F_i$  est un quadrangle, on découpe  $F_i$  en 2 triangles  $F_{i1}$  et  $F_{i2}$ . On doit alors calculer les équations des deux plans contenant les faces  $F_{i1}$  et  $F_{i2}$  et faire deux calculs de normale par arête  $T_i$ .

Ce calcul nécessite de connaître les faces appartenant aux lèvres de la fissure et comprenant une arête de  $\Gamma_0$ . Dans *Code\_Aster*, l'utilisateur rentre tous les éléments surfaciques appartenant aux lèvres de la fissure. Ces faces figurent dans un ou plusieurs groupes de mailles et sont décrites dans les connectivités des éléments de surfaces. L'algorithme trie ces faces pour ne conserver que celles ayant 2 sommets sur  $\Gamma_0$ . Les étapes de l'algorithme sont les suivantes :

- Pour chaque nœud de  $\Gamma_0$ , on extrait les mailles appartenant aux lèvres de la fissure,
- De ces mailles, on tri celles ayant deux nœuds sur  $\Gamma_0$ ,
- On récupère le type de la face (TRIA ou QUAD) et on calcule l'équation du ou des plan(s) tangent(s),
- Pour chaque arête de  $\Gamma_0$  de sommets  $N_i, N_{i+1}$  calcul des normales  $\mathbf{n}_{i,1}, \mathbf{n}_{i+1,1}, \mathbf{n}_{i,2}$  et  $\mathbf{n}_{i+1,2}$ .

Enfin,  $\theta$  est calculé suivant l'algorithme suivant :

$$\text{Boucle sur les sommets } N_i \text{ de } \Gamma_0 : \quad \mathbf{n}_i = \frac{1}{2} (\mathbf{n}_{i,1} + \mathbf{n}_{i,2})$$

$$\theta(N_i) = |\theta| \mathbf{n}_i$$

Fin de la boucle sur les sommets  $N_i$  de  $\Gamma_0$

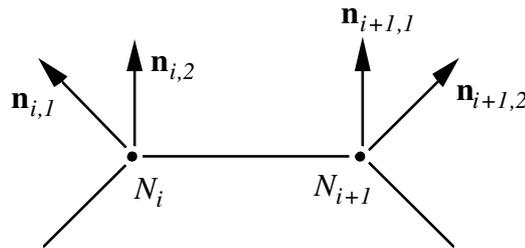


Figure 3.2.2-b : Notations des normales au fond de fissure

• Calcul de la projection  $\Gamma_0$  de chaque point de  $\Omega$  :

Pour chaque nœud  $M$  :

• Récupération des coordonnées de  $M$

• Boucle sur les nœuds  $N_k$  de  $\Gamma_0$   $k = 1, NNO - 1$

Récupération des coordonnées de  $N_k$  et  $N_{k+1}$

$$s_k = \frac{N_k N_{k+1} \cdot N_k M}{\|N_k N_{k+1}\|}$$

$$/ s_k < 0 : s_k = 0$$

$$/ s_k > 1 : s_k = 1$$

Calcul des coordonnées de  $\bar{M}_k$  :  $\mathbf{O} \bar{M}_k = \mathbf{O} \bar{N}_k + s_k N_k N_{k+1}$

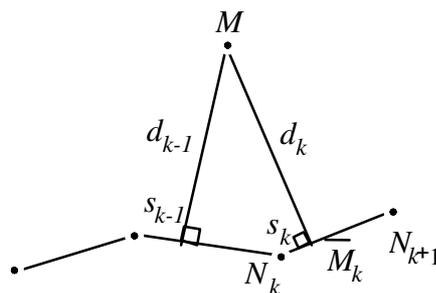
Calcul de  $d_k = d(M, \bar{M}_k)$

Fin boucle

• Récupération de  $i$  tel que  $d_i = \min_k(d_k)$

• Connaissant  $i$ , on récupère  $N_i, N_{i+1}, s_i$  et la projection  $\bar{M}$  de  $M$  sur  $\Gamma_0$  telle que :

$$N_i \bar{M} = s_i N_i N_{i+1}$$



• Calcul du champ  $\theta$  en chaque point de  $\Omega$  :

Boucle sur les nœuds  $M$

• Calcul de la projection  $\bar{M}$  de  $M$  sur  $\Gamma_0$  (cf. ci-dessus : donne  $N_i, N_{i+1}, s_i$ )

• Calcul de  $d = d(M, \bar{M})$

• Calcul de  $\theta(\bar{M})$  par interpolation linéaire :

$$\theta(\bar{M}) = (1 - s_i)\theta(N_i) + s_i\theta(N_{i+1})$$

• Calcul de  $R_{inf}(s_i)$  et  $R_{sup}(s_i)$  par interpolation linéaire :

$$R_{inf}(s_i) = (1 - s_i)R_{inf i} + s_i R_{inf i+1}$$

- $$R_i(s_i) = (1 - s_i)R_{sup\ i} + s_i R_{sup\ i+1}$$
- / Si  $d > R_{sup}(s_i)$  ,  $\theta(M) = 0$
  - / Si  $d < R_{inf}(s_i)$  ,  $\theta(M) = \theta(\bar{M})$
  - / Si  $R_{inf}(s_i) \leq d \leq R_{sup}(s_i)$  ,  $\alpha = \frac{d - R_{inf}(s_i)}{R_{sup}(s_i) - R_{inf}(s_i)}$  et  $\theta(M) = (1 - \alpha)\theta(\bar{M})$
- Fin boucle

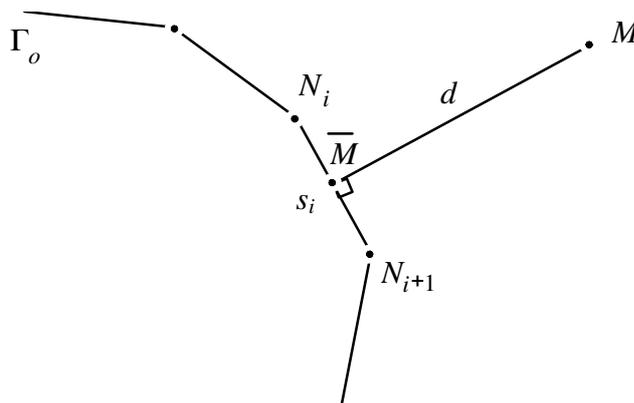


Figure 3.2.2-d : Calcul du champ  $\theta$  en 3D

### 3.3 Choix du champ $\theta$ en dimension 2

Il s'agit d'un cas particulier de la dimension 3.  $\Gamma_0$  se limite à un point, l'utilisateur choisit les rayons  $R_{inf}$  et  $R_{sup}$ , le module  $\theta$  en fond de fissure  $|\theta_0|$  et le champ  $\theta$  est construit de telle sorte que :

$$\begin{aligned} \theta(r) &= 0 \quad \text{si } r \geq R_{sup} \\ \theta(r) &= |\theta_0| \mathbf{n} \quad \text{si } r \leq R_{inf} \\ \theta(r) &= \frac{R_{sup} - r}{R_{sup} - R_{inf}} |\theta_0| \mathbf{n} \quad \text{si } R_{inf} \leq r \leq R_{sup} \end{aligned}$$

Pour vérifier la condition  $\theta \cdot \mathbf{n} = 0$  sur  $\delta\Omega$ , il faut en particulier veiller à ce que la couronne de rayon  $R_{sup}$  soit strictement incluse dans  $\Omega$ .

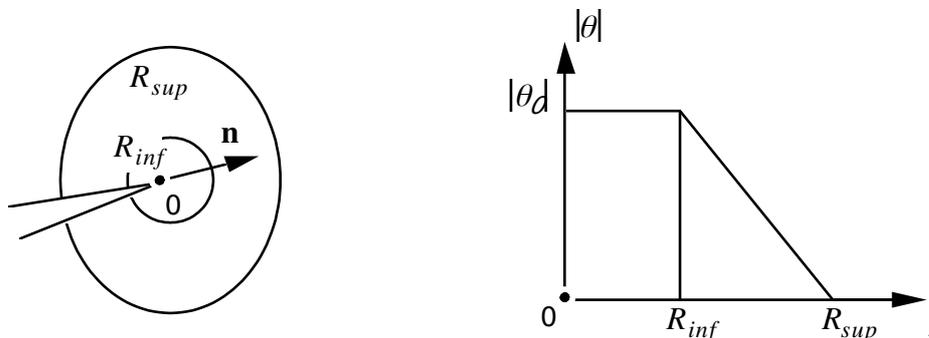


Figure 3.3-a : Calcul du champ  $\theta$  en 2D

### 3.4 Autre méthode

L'utilisateur peut entrer lui-même le champ  $\theta$ , en utilisant la commande CREA\_CHAMP [U4.72.04] de Code\_Aster qui permet d'affecter  $\theta$  nœud par nœud ou par groupe de nœuds.

## 4 Bibliographie

- BUI H.D., Mécanique de la rupture fragile, Masson, 1977.
- DESTUYNDER Ph, DJAOUA M., Sur une interprétation de l'intégrale de Rice en théorie de la rupture fragile, Mathematics Methods in the Applied Sciences, Vol. 3, pp. 70-87, 1981.
- GRISVARD P., "Problèmes aux limites dans les polygones", Mode d'emploi - EDF - Bulletin de la Direction des Etudes et Recherches, Série C, 1, 1986 pp. 21-59.
- MIALON P., "Calcul de la dérivée d'une grandeur par rapport à un fond de fissure par la méthode  $\theta$ ", EDF - Bulletin de la Direction des Etudes et Recherches, Série C, n°3 1988 pp1-28.
- MIALON P., Etude du taux de restitution de l'énergie dans une direction marquant un angle avec une fissure, note interne EDF, HI/4740-07-1984.
- GURTIN M.E. An introduction to continuum mechanics. Mathematics in science and engineering. Academic Press, 1981.
- VENTURINI V. et al. Etude PRObabiliste de la cuve par un couplage Mecano-fiabilisTE. Bilan du projet P1-97-04, HP-26/99/012/A, nov. 1999.
- DHATT.G et TOUZOT.G. Une présentation de la méthodes des éléments finis. Ed. Maloine, 1984.
- MURAT.F et SIMON.J. Sur le contrôle par un domaine géométrique. Université de Paris VI, 1976.

## Description des versions du document

| Indice document | Version Aster | Auteur(s)<br>Organisme(s) | Description des modifications   |
|-----------------|---------------|---------------------------|---|
| D               | 7.4           |                           | Introduction du calcul de la dérivée  |
| E               | 8.4           | E. Galenne, EDF-R&D/AMA   | Introduction de la méthode 'Lagrange régularisée'                                   |
| F               | 9.4           | E. Galenne, EDF-R&D/AMA   | Modification de la manière de présenter la discrétisation de G et de $\theta$ en 3D |