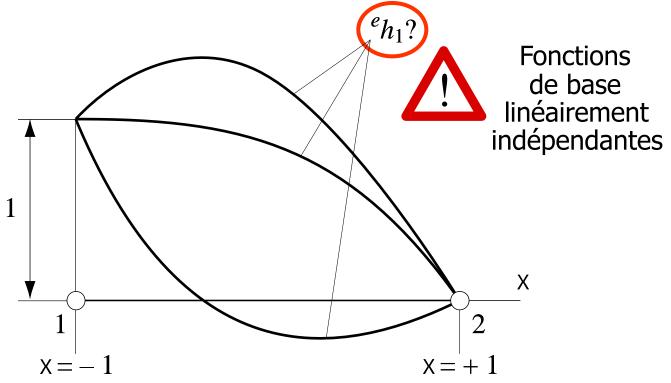
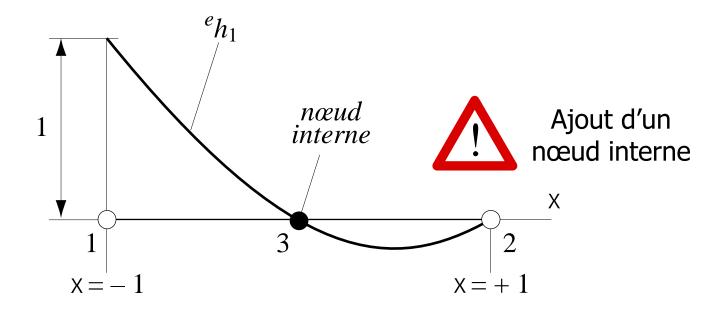
Méthode des éléments finis Généralisation de la forme faible aux problèmes unidimensionnels

Prof. F. Gallaire

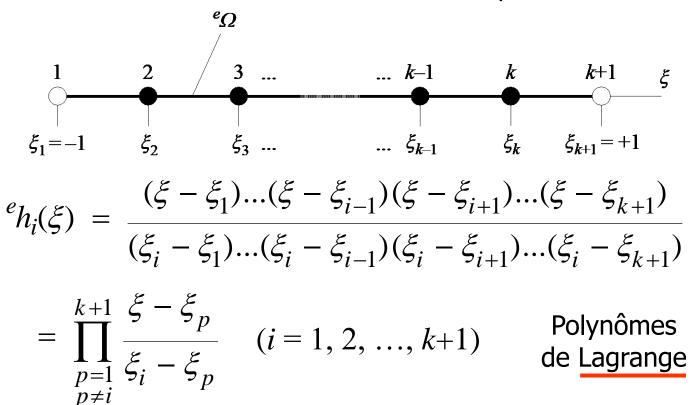
Notion de nœud interne sans rôle de connexion



Notion de nœud interne sans rôle de connexion



Construction de fonctions de base d'ordre supérieur

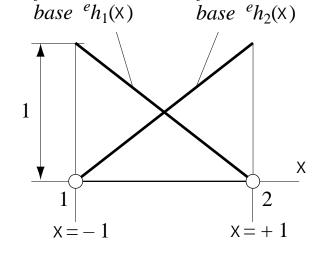


- Famille lagrangienne d'éléments finis (éléments finis lagrangiens)
 - Élément fini linéaire (k=1)



$${}^{e}h_{1}(\xi) = \frac{\xi - \xi_{2}}{\xi_{1} - \xi_{2}} = \frac{1}{2} (1 - \xi) \qquad \begin{array}{c} \text{fonction de} \\ \text{base } {}^{e}h_{1}(\mathsf{X}) \\ \hline \end{array}$$

$${}^{e}h_{2}(\xi) = \frac{\xi - \xi_{1}}{\xi_{2} - \xi_{1}} = \frac{1}{2}(1 + \xi)$$



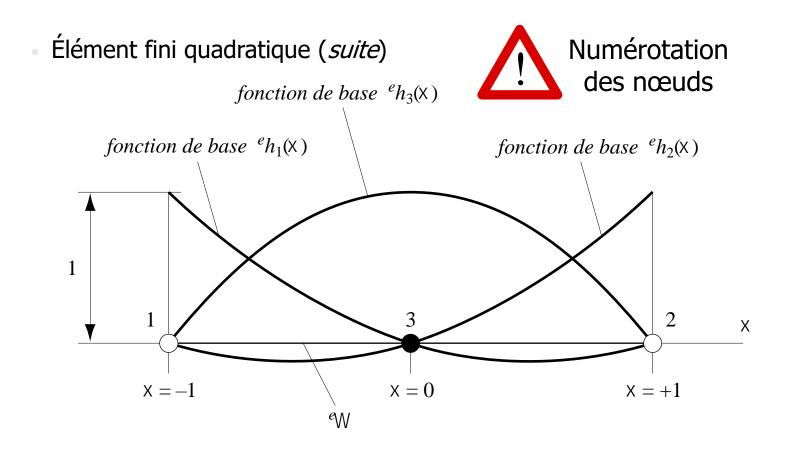
fonction de

Élément fini quadratique (
$$k$$
=2) $\xrightarrow{1}$ $\xrightarrow{3}$ $\xrightarrow{2}$ \xrightarrow{x} \times = -1 \times = 0 \times = +1

$${}^{e}h_{1}(\xi) = \frac{(\xi - \xi_{2})(\xi - \xi_{3})}{(\xi_{1} - \xi_{2})(\xi_{1} - \xi_{3})} = \frac{1}{2}\xi(\xi - 1)$$

$${}^{e}h_{2}(\xi) = \frac{(\xi - \xi_{1})(\xi - \xi_{3})}{(\xi_{2} - \xi_{1})(\xi_{2} - \xi_{3})} = \frac{1}{2}\xi(\xi + 1)$$

$${}^{e}h_{3}(\xi) = \frac{(\xi - \xi_{1})(\xi - \xi_{2})}{(\xi_{3} - \xi_{1})(\xi_{3} - \xi_{2})} = 1 - \xi^{2}$$



Numérotation des nœuds des éléments finis d'ordre supérieur

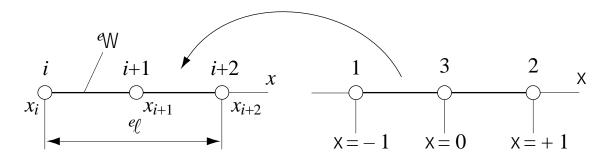
$$\sum_{i=1}^{e_p} {}^e h_i(x) = 1 \implies \text{Correction des fonctions de base}$$

$${}^{e}h_{1} \leftarrow {}^{e}h_{1} - \frac{1}{2}{}^{e}h_{3} = \frac{1}{2}(1 - \xi) - \frac{1}{2}(1 - \xi^{2}) = \frac{1}{2}\xi(\xi - 1)$$



Optimisation du stockage des fonctions de base

- Matrice de rigidité d'un élément fini quadratique
 - Transformation de coordonnées



$$\xi = \frac{1}{e_{\ell}} \left(2x - x_i - x_{i+2} \right) \qquad \qquad \xi \quad \text{coordonn\'ee naturelle}$$

$$\stackrel{e}{\ell} \quad \text{longueur de l'\'el\'ement}$$



Nœud i+1 admis centré en $e^{\ell/2}$

Composantes de la matrice de rigidité

$${}^{e}k_{ij} = \int_{{}^{e}\Omega} \left[{}^{e}E {}^{e}A \left(d^{e}h_{i}/dx \right) \left(d^{e}h_{j}/dx \right) + {}^{e}\rho {}^{e}h_{i} {}^{e}h_{j} \right] dx$$

Calcul des composantes de la matrice

$${}^{e}k_{11} = \int_{{}^{e}\Omega} \left[{}^{e}E \, {}^{e}A \, (\mathrm{d}^{e}h_{1}/\mathrm{d}x)^{2} + {}^{e}\rho \, {}^{e}h_{1}^{2} \right] \, \mathrm{d}x$$

$$= \int_{{}^{e}\Omega} \left[{}^{e}E \, {}^{e}A \, (\mathrm{d}^{e}h_{1}/\mathrm{d}\xi)^{2} \, (\mathrm{d}\xi/\mathrm{d}x)^{2} + {}^{e}\rho \, {}^{e}h_{1}^{2} \right] \, \mathrm{d}x$$

$$\mathrm{d}\xi/\mathrm{d}x = 2/{}^{e}\ell \qquad \mathrm{d}x = ({}^{e}\ell/2) \, \mathrm{d}\xi$$
 Transformation linéaire d'un élément quadratique



Calcul des composantes de la matrice (suite)

$${}^{e}k_{11} = \int_{-1}^{+1} \left[{}^{e}E \, {}^{e}A \left(\frac{1}{2} (2\xi - 1) \right)^{2} \left(\frac{2}{e_{\ell}} \right)^{2} \right.$$

$$\left. + \frac{e\rho}{4} \, \xi^{2} (\xi - 1)^{2} \, \right] \frac{e_{\ell}}{2} \, \mathrm{d}\xi$$

$$= 7^{e}E \, {}^{e}A / (3^{e}\ell) + 2^{e}\rho \, {}^{e}\ell / 15$$

$${}^{e}k_{12} = {}^{e}E \, {}^{e}A / (3^{e}\ell) - {}^{e}\rho \, {}^{e}\ell / 30 = {}^{e}k_{21}$$

$${}^{e}k_{13} = -8^{e}E \, {}^{e}A / (3^{e}\ell) + {}^{e}\rho \, {}^{e}\ell / 15 = {}^{e}k_{31}$$

$${}^{e}k_{22} = 7^{e}E \, {}^{e}A / (3^{e}\ell) + 2^{e}\rho \, {}^{e}\ell / 15$$

Calcul des composantes de la matrice (*suite*)

$${}^{e}k_{23} = -8{}^{e}E{}^{e}A/(3{}^{e}\ell) + {}^{e}\rho{}^{e}\ell/15 = {}^{e}k_{32}$$

$${}^{e}k_{33} = 16{}^{e}E{}^{e}A/(3{}^{e}\ell) + 8{}^{e}\rho{}^{e}\ell/15$$

Matrice de rigidité

$${}^{e}\mathbf{K} = \frac{{}^{e}E {}^{e}A}{3 {}^{e}\ell} \begin{bmatrix} 7 & 1 & -8 \\ 1 & 7 & -8 \\ -8 & -8 & 16 \end{bmatrix} + \frac{{}^{e}\rho {}^{e}\ell}{30} \begin{bmatrix} 4 & -1 & 2 \\ -1 & 4 & 2 \\ 2 & 2 & 16 \end{bmatrix}$$



Matrice (3×3)



Paramètres de la matrice : indépendante de la position de l'élément matériau (eE , $^e\rho$) et géométrie (eA , $^e\ell$)

Intégration numérique de Gauss-Legendre

Rappel de la quadrature de Gauss-Legendre

$$\int_{-1}^{+1} (\cdot) d\xi \approx \sum_{i=1}^{r} (\cdot) \Big|_{\xi = \xi_i} \omega_i$$

 ξ_i abscisse du point d'intégration i

 ω_i coefficient de pondération du point i



Intégration exacte d'un r points \Rightarrow polynôme de degré 2r-1



Polynôme (·) de Lagrange normé

Intégration numérique de Gauss-Legendre

• Quadrature de Gauss-Legendre : règles unidimensionnelles

Abscisse ξ	Coefficient de pondération ω	Précision
0.00000 00000 00000	2.00000 00000 00000	ordre 1
$\pm 0.57735 \ 02691 \ 89626$	1.00000 00000 00000	ordre 3
0.00000 00000 00000 ± 0.77459 66692 41483	0.88888 88888 88889 0.55555 55555 55556	ordre 5
	0.65214 51548 62546 0.34785 48451 37454	ordre 7
$\begin{array}{c} 0.00000\ 00000\ 00000\\ \pm\ 0.53846\ 93101\ 05683\\ \pm\ 0.90617\ 98459\ 38664 \end{array}$	0.56888 88888 88889 0.47862 86704 99366 0.23692 68850 56189	ordre 9

Intégration numérique de Gauss-Legendre

 Exemple d'application : évaluation d'une composante de la matrice de rigidité élastique d'un élément quadratique

$${}^{e}\mathbf{K} = \frac{{}^{e}E {}^{e}A}{3 {}^{e}\ell} \begin{bmatrix} 7 & 1 & -8 \\ 1 & 7 & -8 \\ -8 & -8 & 16 \end{bmatrix}$$

$${}^{e}k_{11} = \int_{-1}^{+1} {}^{e}E \, {}^{e}A \left(\frac{1}{2}(2\xi - 1)\right)^{2} \left(\frac{2}{e_{\ell}}\right)^{2} \frac{e_{\ell}}{2} \, \mathrm{d}\xi$$

$$= \int_{-1}^{+1} \frac{{}^{e}E \, {}^{e}A}{2 \, {}^{e}\ell} \, (2\xi - 1)^{2} \, \mathrm{d}\xi \qquad \qquad \text{2 points de Gauss pour une intégration exacte}$$

Intégration numérique de Gauss-Legendre

 Exemple d'application : évaluation d'une composante de la matrice de rigidité élastique d'un élément quadratique (suite)

$$\frac{{}^{e}E \, {}^{e}A}{2 \, {}^{e}\ell} (2\xi - 1)^{2} \Big|_{\xi = \pm \sqrt{3}/3} = \frac{{}^{e}E \, {}^{e}A}{6 \, {}^{e}\ell} (7 \mp 4\sqrt{3})$$

$$\Rightarrow {}^{e}k_{11} = (1) \cdot \frac{{}^{e}E \, {}^{e}A}{6 \, {}^{e}\ell} (7 - 4\sqrt{3}) + (1) \cdot \frac{{}^{e}E \, {}^{e}A}{6 \, {}^{e}\ell} (7 + 4\sqrt{3})$$

$$= 7 \, {}^{e}E^{e}A/(3 \, {}^{e}\ell) \qquad \text{Valeur exacte}$$

Intégration numérique de Gauss-Legendre

Exemple d'application : évaluation d'une composante de la matrice de rigidité élastique d'un élément quadratique (suite)

$$\frac{{}^{e}E {}^{e}A}{2 {}^{e}\ell} (2\xi - 1)^{2} \Big|_{\xi = \pm \sqrt{3}/3} = \frac{{}^{e}E {}^{e}A}{6 {}^{e}\ell} (7 \mp 4\sqrt{3})$$

$$\Rightarrow {}^{e}k_{11} = (1) \cdot \frac{{}^{e}E {}^{e}A}{6 {}^{e}\ell} (7 - 4\sqrt{3}) + (1) \cdot \frac{{}^{e}E {}^{e}A}{6 {}^{e}\ell} (7 + 4\sqrt{3})$$
$$= 7 {}^{e}E {}^{e}A/(3 {}^{e}\ell)$$

3 points de Gauss nécessaires en cas de distorsion de l'élément (nœud du milieu non centré) et pour le calcul Règle : 3 nœuds = 3 points de Gauss de la matrice de masse

- Rappel de la définition de l'erreur et de ses normes principales
 - Notion d'erreur dans un modèle d'éléments finis

$$e^h = u - u^h$$

Norme euclidienne de l'erreur (norme H^0)

$$\|e^h\|_0 = \left[\int_0^\ell (e^h)^2 dx\right]^{1/2}$$

Norme énergétique de l'erreur (norme H^1)

$$\|e^h\|_1 = \left[\int_0^\ell \left[(e^h)^2 + (de^h/dx)^2\right] dx\right]^{1/2}$$

• Estimation asymptotique de l'erreur pour une solution régulière (norme H^m)

$$\|e^h\|_m \le C_m h^{k+1-m} \|u^h\|_{k+1} \qquad (h/\ell << 1)$$

 C_m facteur de convergence

k degré des fonctions de base

m ordre de dérivation dans la forme faible

h longueur caractéristique du réseau ($h = \max^{e} \ell$)

• Estimation asymptotique générale de l'erreur (norme H^m)

$$\|e^h\|_m \le C_m h^{\min(k+1-m, r+1-m)} \|u^h\|_r \quad (h/\ell << 1)$$

r ordre de régularité de la solution ($u \in H^r$)

• Estimation asymptotique de l'erreur (norme H^s ; $0 \le s \le m$)

$$\|e^h\|_s \le C_s h^{k+1-s} \|u^h\|_{k+1}$$
 $\text{si } s \ge 2m-k-1$
 $\|e^h\|_s \le C_s h^{2(k+1-m)} \|u^h\|_{k+1}$ $\text{si } s \le 2m-k-1$
 $(h/\ell << 1)$

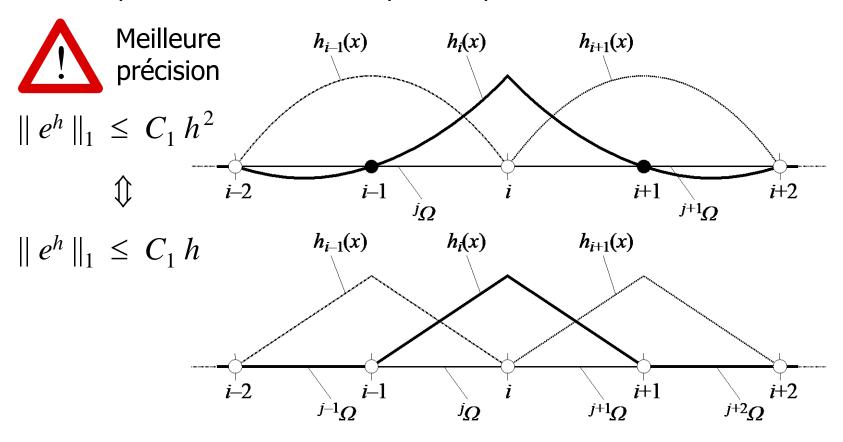


• Estimation asymptotique de l'erreur (norme H^s ; $0 \le s \le m$)

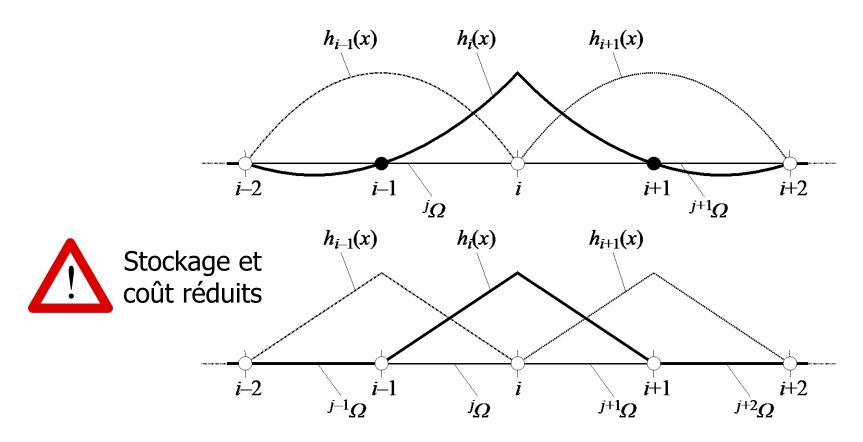
$$\|e^h\|_s \le C_s h^{k+1-s} \|u^h\|_{k+1}$$
 $\text{si } s \ge 2m-k-1$
 $\|e^h\|_s \le C_s h^{2(k+1-m)} \|u^h\|_{k+1}$ $\text{si } s \le 2m-k-1$
 $(h/\ell << 1)$

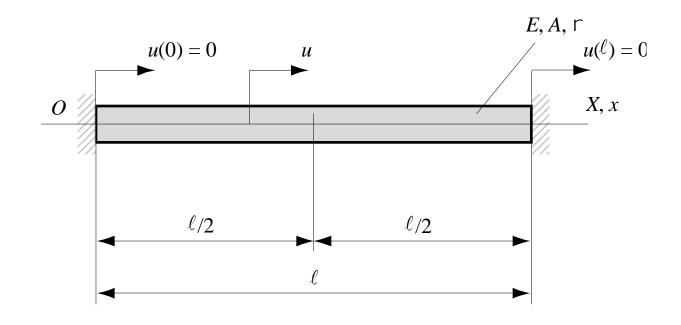
• Estimations asymptotiques pour un problème aux limites régulier (r > k) du second ordre (m = 1)

Comparaison d'un modèle quadratique avec un modèle linéaire

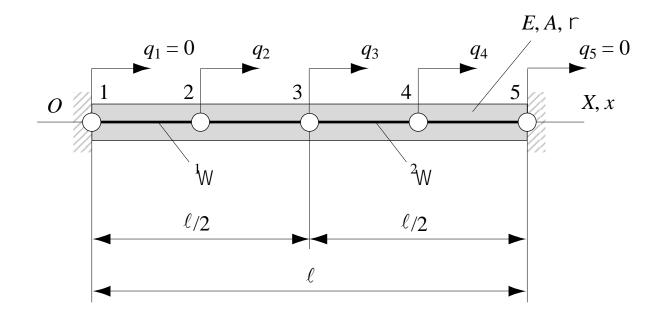


Comparaison d'un modèle quadratique avec un modèle linéaire





Analyse modale d'une barre bi-encastrée



Analyse modale d'une barre bi-encastrée et subdivisée en deux éléments finis quadratiques

 Équation différentielle de l'élastodynamique de la barre en régime libre

$$-EA (d^2u/dx^2) + \rho A \ddot{u} = 0 \qquad 0 \le x \le \ell$$

Forme forte



Équation de d'Alembert (mécanique vibratoire)

$$-EA (d^{2}u/dx^{2}) - \omega^{2} \rho A u = 0 \qquad 0 \le x \le \ell$$

$$u(0) = u(\ell) = 0 \qquad \omega \text{ pulsation propre}$$

 Équation différentielle de l'élastodynamique de la barre en régime libre

$$-EA \left(\frac{d^2u}{dx^2} \right) + \rho A \ddot{u} = 0 \qquad 0 \le x \le \ell$$

Forme forte

$$-EA (d^{2}u/dx^{2}) - \omega^{2} \rho A u = 0 \qquad 0 \le x \le \ell$$

$$u(0) = u(\ell) = 0 \qquad \omega \text{ pulsation propre}$$

Forme intégrale

$$\int_0^\ell \left[EA \left(\frac{d^2 u}{dx^2} \right) + \omega^2 \rho A u \right] \delta u \, dx = 0 \quad \forall \, \delta u$$

Intégration par parties

$$\int_{0}^{\ell} \left[EA \left(\frac{du}{dx} \right) \left(\frac{d\delta u}{dx} \right) - \omega^{2} \rho A u \delta u \right] dx$$

$$- \left[EA \left(\frac{du}{dx} \right) \delta u \right]_{0}^{\ell} = 0 \quad \forall \delta u$$

$$u(0) = 0 \Rightarrow \delta u(0) = 0 \quad u(\ell) = 0 \Rightarrow \delta u(\ell) = 0$$

Forme faible

$$u \in U : \int_0^{\ell} EA \left(\frac{du}{dx} \right) \left(\frac{d\delta u}{dx} \right) dx$$

$$= \omega^2 \int_0^{\ell} \rho A u \, \delta u \, dx \quad \forall \, \delta u \in V$$

$$U = V = \{ w(x) \mid w(x) \in H^1(]0, \, \ell[) : w(0) = w(\ell) = 0 \}$$

• Forme faible discrète (réseau de 2 éléments finis et 5 nœuds)

$$(\mathbf{K} - \omega^2 \, \mathbf{M}) \, \mathbf{q} = \mathbf{0} \qquad (q_1 = q_5 = 0)$$

$$\text{avec } \mathbf{K} = \bigwedge_{e=1}^2 {}^e \mathbf{K} \qquad \text{Matrice de rigidit\'e}$$

$$\mathbf{M} = \bigwedge_{e=1}^2 {}^e \mathbf{M} \qquad \text{Matrice de masse}$$

$$\text{où } {}^e \mathbf{K} = \int_{{}^e \Omega} {}^e E^e A \, (\mathrm{d}^e \mathbf{H}^\mathrm{T} / \mathrm{d}x) \, (\mathrm{d}^e \mathbf{H} / \mathrm{d}x) \, \mathrm{d}x$$

$${}^e \mathbf{M} = \int_{{}^e \Omega} {}^e \rho^e A \, {}^e \mathbf{H}^\mathrm{T} \, {}^e \mathbf{H} \, \mathrm{d}x$$

Matrices élémentaires de <u>rigidité</u> et de <u>masse</u> (élément fini quadratique)



Premier et deuxième blocs de la matrice de rigidité de la barre généralisée

$${}^{e}\mathbf{K} = \frac{{}^{e}E {}^{e}A}{3^{e}\ell} \begin{bmatrix} 7 & 1 & -8 \\ 1 & 7 & -8 \\ -8 & -8 & 16 \end{bmatrix} + \frac{\rho^{e}\ell}{30} \begin{bmatrix} 4 & -1 & 2 \\ -1 & 4 & 2 \\ 2 & 2 & 16 \end{bmatrix}$$

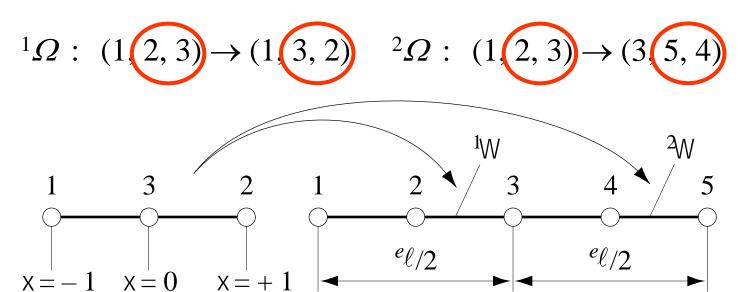


Matrices élémentaires de rigidité et de masse (suite)

$${}^{1}\mathbf{K} = {}^{2}\mathbf{K} = \frac{2EA}{3\ell} \begin{bmatrix} 7 & 1 & -8 \\ 1 & 7 & -8 \\ -8 & -8 & 16 \end{bmatrix}$$

$${}^{1}\mathbf{M} = {}^{2}\mathbf{M} = \frac{\rho A \ell}{60} \begin{vmatrix} 4 & -1 & 2 \\ -1 & 4 & 2 \\ 2 & 2 & 16 \end{vmatrix}$$

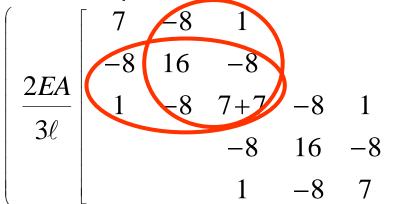
Connectivité des éléments





Numérotation locale ⇔ numérotation globale

Système d'équations linéaires

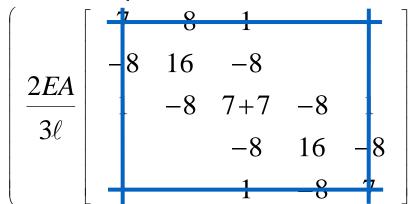


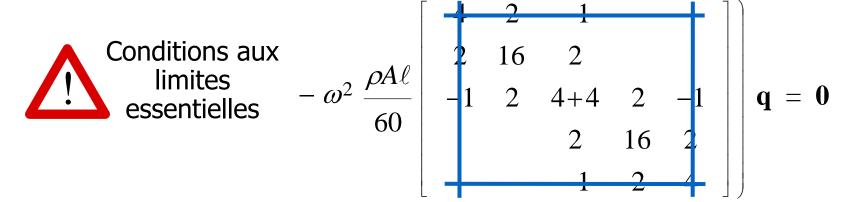
Inversion des 2^{èmes} et 3^{èmes} lignes et colonnes des matrices élémentaires

$$-\omega^{2} \frac{\rho A \ell}{60} \begin{bmatrix} 4 & 2 & -1 \\ 2 & 16 & 2 \\ -1 & 2 & 4+4 & 2 & -1 \\ & & 2 & 16 & 2 \\ & & -1 & 2 & 4 \end{bmatrix} \mathbf{q} = \mathbf{0}$$

Système d'équations linéaires

• Système d'équations linéaires





Système d'équations final

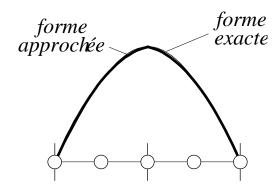
$$\begin{bmatrix}
\frac{2EA}{3\ell} \begin{bmatrix} 16 & -8 & 0 \\ -8 & 14 & -8 \\ 0 & -8 & 16 \end{bmatrix} \\
-\omega^2 \frac{\rho A \ell}{60} \begin{bmatrix} 16 & 2 & 0 \\ 2 & 8 & 2 \\ 0 & 2 & 16 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} q_2 \\ q_3 \\ q_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Équation caractéristique

$$(\omega^2 - \frac{40E}{\rho \ell^2})(\omega^4 - \frac{416E}{3\rho \ell^2}\omega^2 + \frac{1280E^2}{\rho^2 \ell^4}) = 0$$

Pulsations et formes propres de la barre

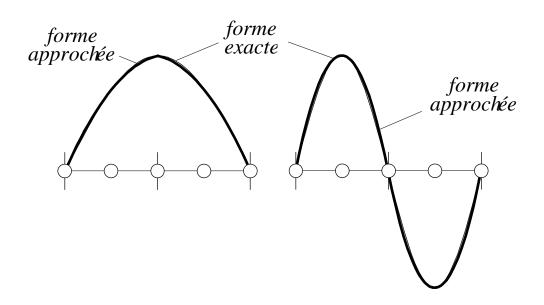
$$\omega_1 = 3.153 (E/\rho \ell^2)^{1/2}$$
 (erreur : 0.4%)



Pulsations et formes propres de la barre

$$\omega_1 = 3.153 (E/\rho \ell^2)^{1/2}$$
 (erreur : 0.4%)

$$\omega_2 = 6.325 (E/\rho \ell^2)^{1/2}$$
 (erreur : 0.7%)

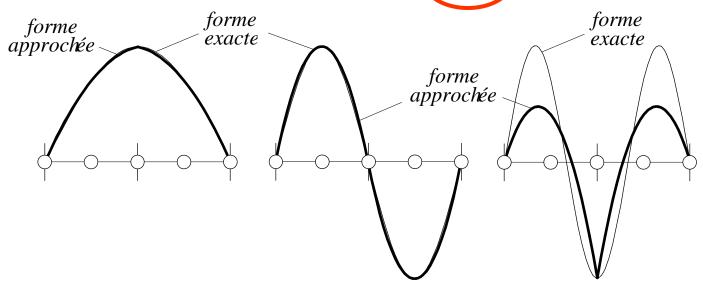


Pulsations et formes propres de la barre

$$\omega_1 = 3.153 (E/\rho \ell^2)^{1/2}$$
 (erreur : 0.4%)

$$\omega_2 = 6.325 (E/\rho \ell^2)^{1/2}$$
 (erreur : 0.7%)

$$\omega_3 = 11.35 (E/\rho \ell^2)^{1/2}$$
 (erreur : 20.4%)



```
% ANALYSE MODALE D'UNE BARRE DISCRETISEE EN ELEMENTS
OUADRATIOUES
% Initialisation des variables
close all
clear all
syms E A rho L xsi le je dxsidx h H B Ke Me K M
syms Kr Mr C V D omega
nelem=4;
nnode=2*nelem+1;
% Définition des fonctions de base et de leurs dérivées
le=L/nelem;
je=le/2;
dxsidx=2/le;
h(1) = xsi*(xsi-1)/2;
h(2) = xsi*(xsi+1)/2;
h(3) = 1 - xsi^2;
H=[h(1),h(3),h(2)]
```

```
B=diff(H,xsi)*dxsidx
% Calcul des matrices élémentaires
Ke=int(E*A*(transpose(B)*B)*je,xsi,-1,1)
Me=int(rho*A*(transpose(H)*H)*je,xsi,-1,1)
% Assemblage des quantités élémentaires
K(1:nnode, 1:nnode) = 0;
M(1:nnode, 1:nnode) = 0;
for i=1:nelem
    ii=2*i-1
    for j=1:3
        for k=1:3
            K(ii+j-1,ii+k-1)=K(ii+j-1,ii+k-1)+Ke(j,k);
            M(ii+j-1,ii+k-1)=M(ii+j-1,ii+k-1)+Me(j,k);
        end
    end
    K
    M
```

```
end
% Réduction du problème aux valeurs propres
Kr=K(2:nnode-1,2:nnode-1)
Mr=M(2:nnode-1,2:nnode-1)
% Application numérique
E=1
rho=1
T = 1
A=1
% Résolution du problème aux valeurs propres
Kr=eval(Kr)
Mr=eval(Mr)
C=inv(Mr)*Kr
[V,D]=eiq(C);
omega=sqrt(diag(D))
w=zeros (nnode, nnode-2);
```

```
for i=1:nnode-2
    w(2:nnode-1,i)=V(1:nnode-2,i);
end
y=[0:1/(2*nelem):1];
plot(y,real(w))
xlabel('x/L');
ylabel('Forme propre [-]');
```

moodle.epfl.ch : modal.m ⇒ \MATLAB\work