

Dimensionnement Ecran / paroi de soutènement

B. Lecampion



ELU – paroi de soutènement

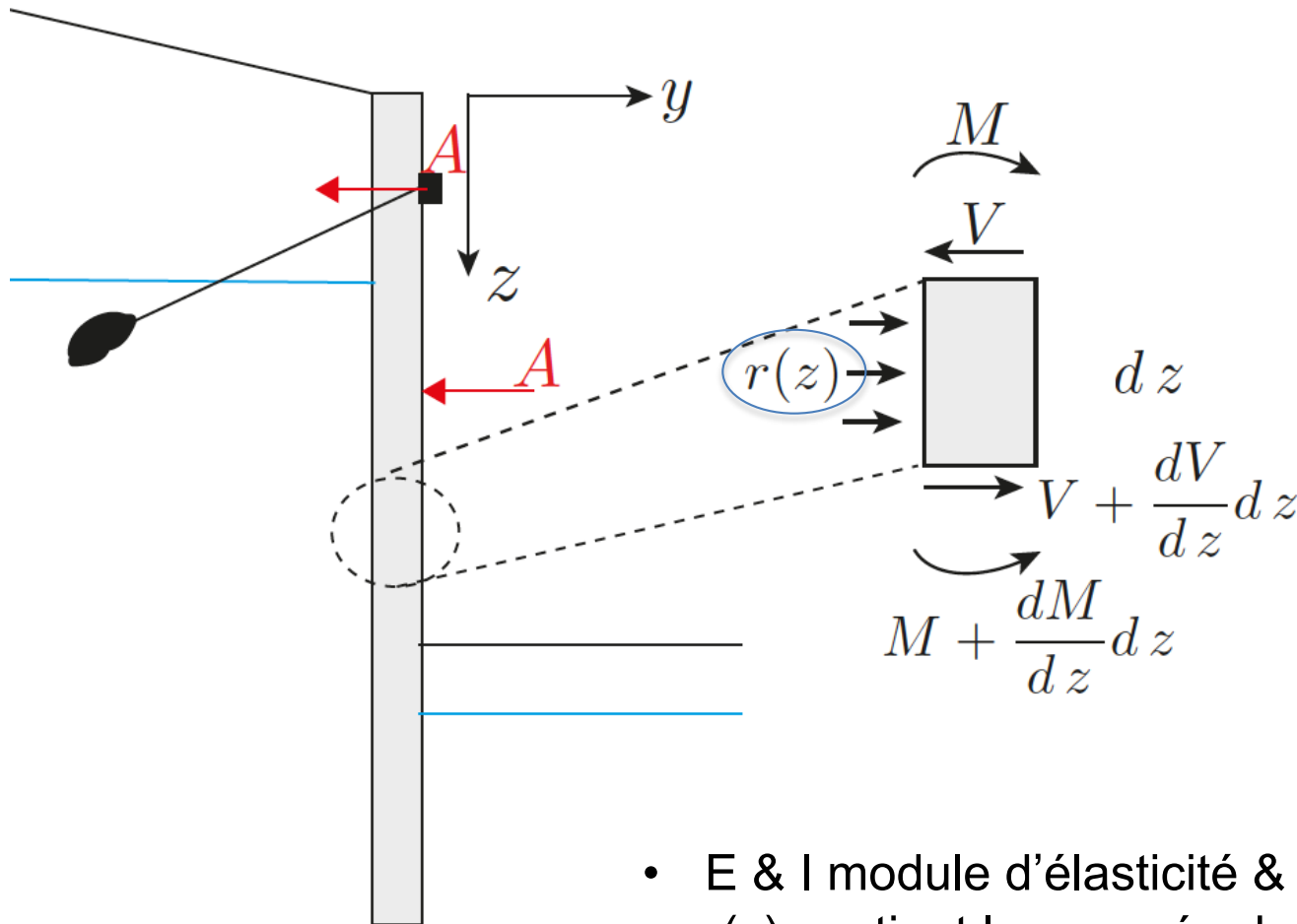
- ELU type 1
 - Sécurité vis à vis du Renard hydraulique (cf semaine 9)
 - Sécurité vis à vis du défaut de portance en fond de fouille (cf semaine 9)
- ELU type 2
 - Externe (sol)
 - Interne (Paroi, ancrages, buttons)
 - Les 2 étant liées
- ELU type 3
 - Rupture globale du sol (englobant les ancrages etc.)

Méthodes de calcul

- Méthode d'analyse limite (Etats limites)
 - Sol rigide-plastique à la rupture
 - Initialement comme on va le voir: on 'découple' l'interaction sol-structure (faisant l'hypothèse d'un sol à la rupture) + calcul 2D
 - Peut être résolu numériquement (i.e. Optum) par élément finis (en 2D, 3D)
 - ELU type 2 (&3)
- Méthode aux modules de réactions
 - Sol comme des ressort elasto-plastiques... malheureusement encore utilisé dans la pratique
 - ELU type 2
- Méthode EF elasto-plastiques
 - Élément finis EP -> pour les ELS

Ecran modélisé comme une poutre (par mètre linéaire)

Equilibre & comportement



$$\frac{dV}{dz} = r(z)$$
$$\frac{dM}{dz} = V(z)$$

$$M(z) = EI \frac{d^2 y}{dz^2}$$

- E & I module d'élasticité & moment d'inertie de l'écran
- $r(z)$ contient la poussée des terres, de l'eau & les efforts de renforcement (ancrage, buttons)

**POUSSÉE – BUTÉE : ETATS
ACTIF & PASSIF
CF SEMAINE 8 !**

Recapitulatif – calcul long terme

Cf. Semaine 8 pour les details !

- Etat actif (pousée)
 - Formule de coulomb pour obtenir K_a
 - Estimation de e_a (composantes verticale et horizontale)
 - (Attention les abaques donnent parfois K_{ah})

- Etat passif (butée)
 - Ne pas utiliser Coulomb (sous-estimation de la force de butée)
 - La surface de rupture est courbe (spirale log)
 - Abaques de Caquot-Kerisel, solution de Lancellota (2002)
 - Estimation de e_p (composantes verticale et horizontale)
 - Attention les abaques donnent parfois K_{ph}

Court terme

- Excavation dans les argiles...
- Calcul en contraintes totales
- $C_u, \phi_u=0$
- La contrainte totale horizontale se réduit à
 - Actif
$$\sigma_h = \sigma_v - 2c_u$$
 - Passif
$$\sigma_h = \sigma_v + 2c_u$$
- La résultante (cas avec surcharge q – sol horizontal)

$$E_a = \left(\frac{1}{2} \gamma H^2 + qH \right) \times \underbrace{\left(1 - m \frac{4c_u}{\gamma H} \right)}_K \quad m \approx 0.8 - 1$$

$$E_p = \left(\frac{1}{2} \gamma H^2 + qH \right) \times \left(1 - \frac{4c_u}{\gamma H} \right)$$

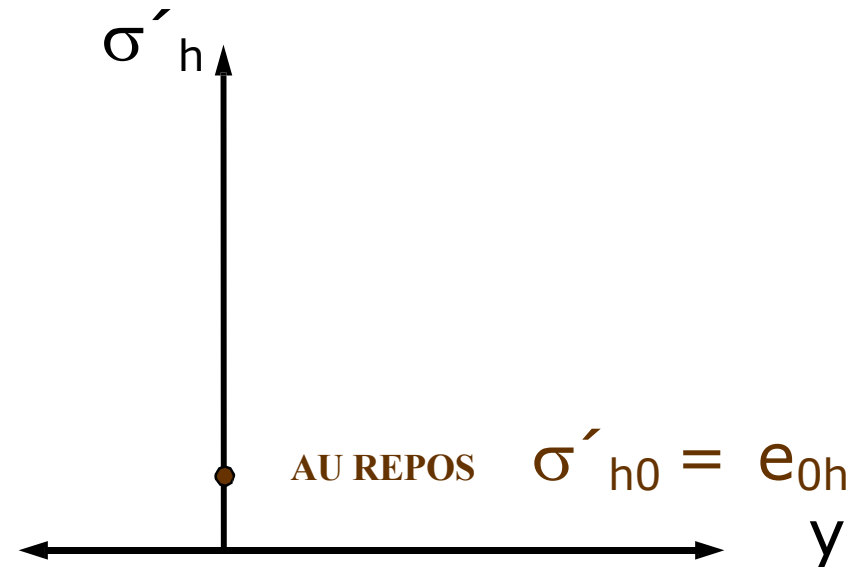
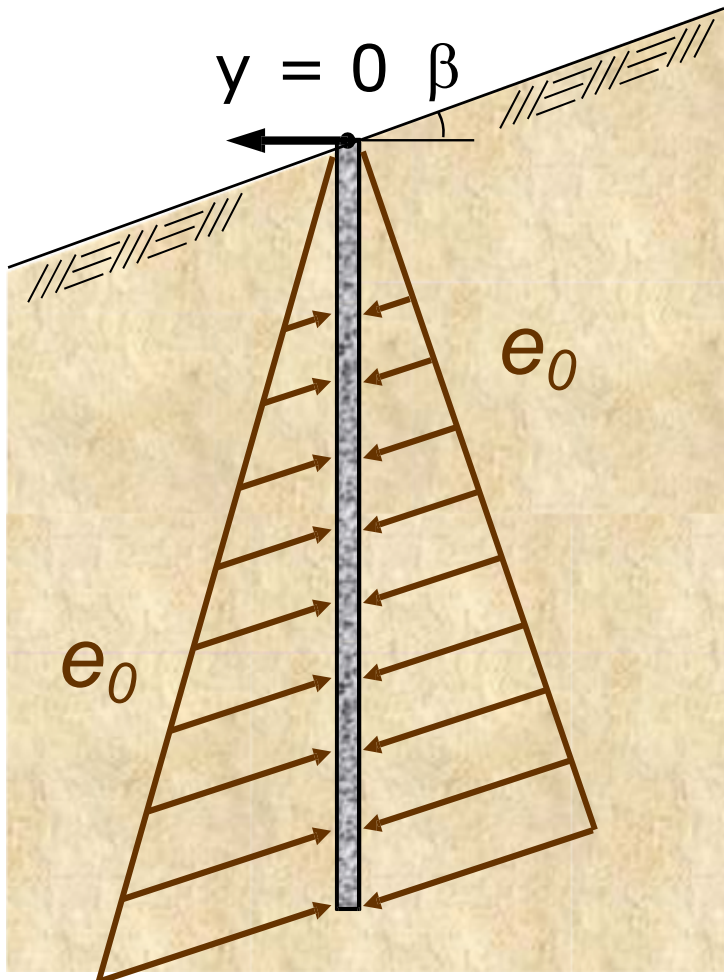
**DETERMINATION DES ACTIONS
SUR LA PAROI EN VUE DU
DIMESNIONNEMENT**

Actions

- Poussée / butée des terres
- Pression d'eau (long terme)
- Surcharges annexes

- Redistribution de la poussée des terres !
 - Lié à la sequence de construction et d'étayage

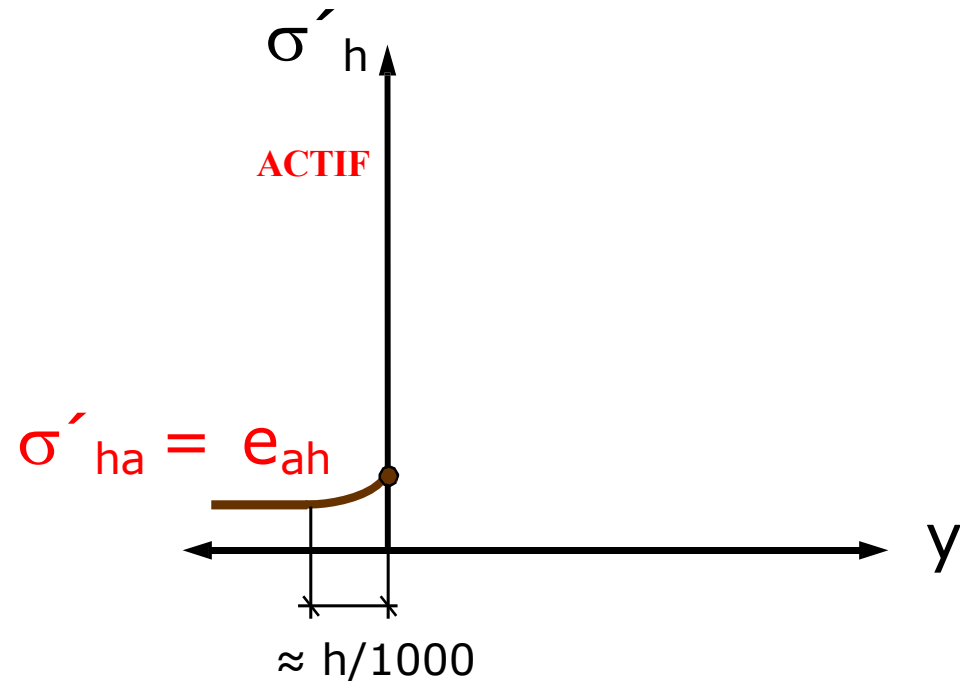
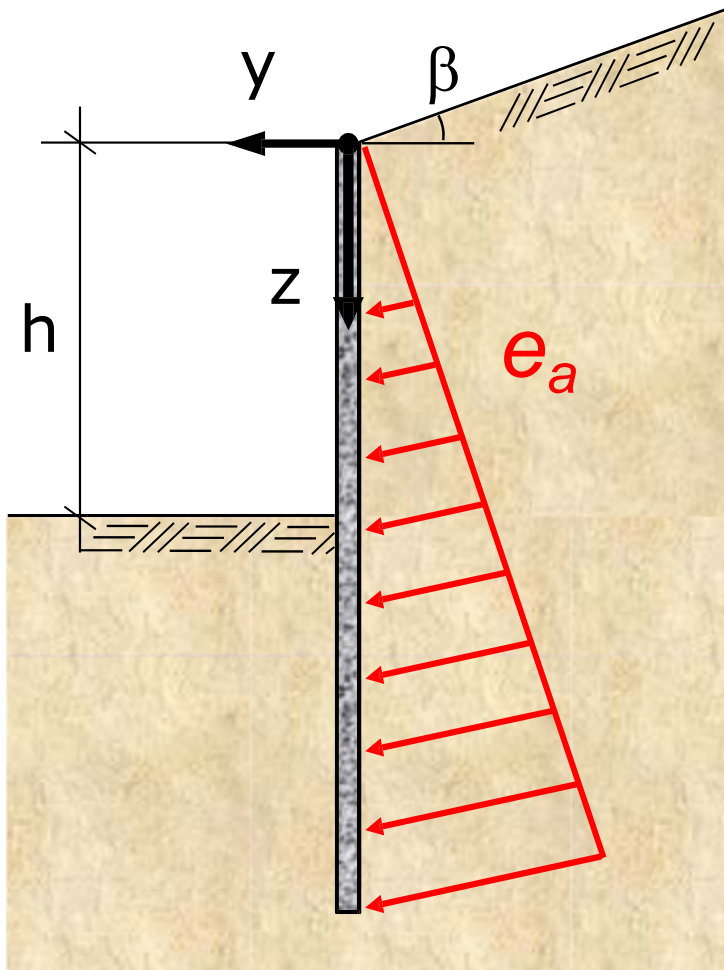
Principes de détermination des actions



Poussée au repos

- Poussée des terres sans déplacement de la structure porteuse
- $y \approx 0$

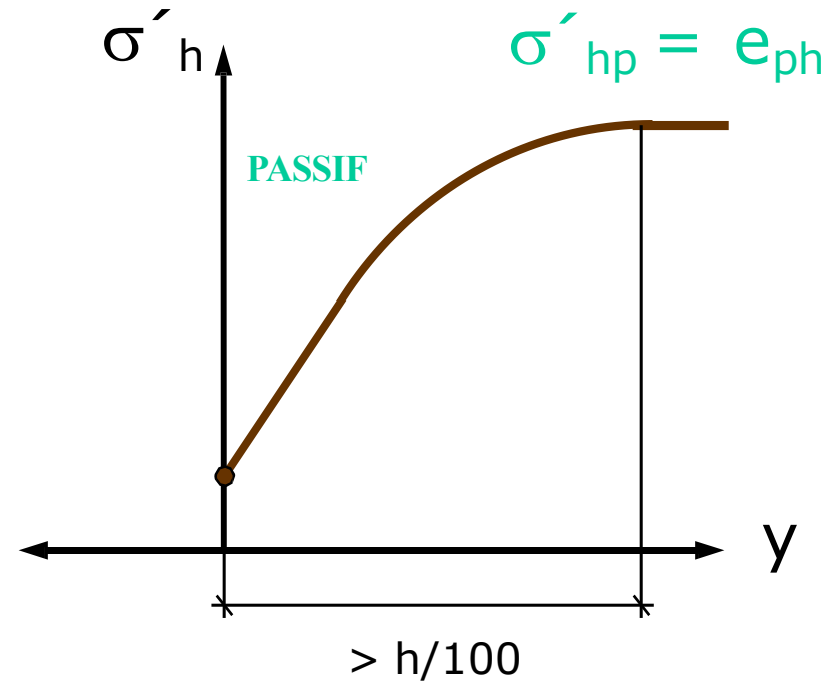
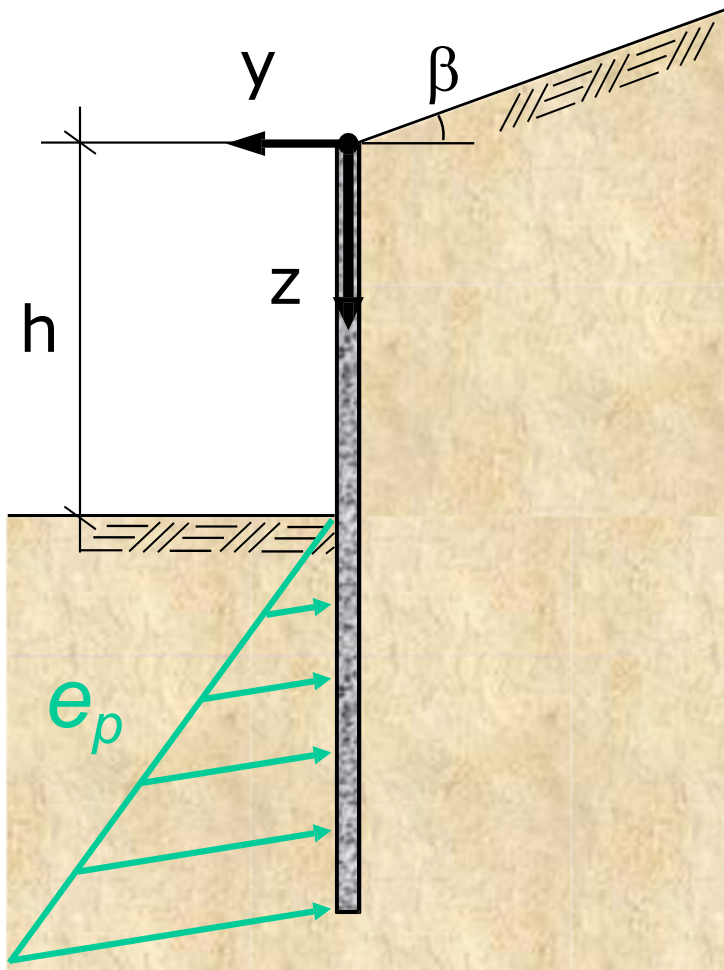
Principes de détermination des actions



Poussée limite active

- Poussée la plus petite possible derrière une paroi lors d'un déplacement de la structure vers le vide
- Rapidement mobilisée: $y > h/1000$

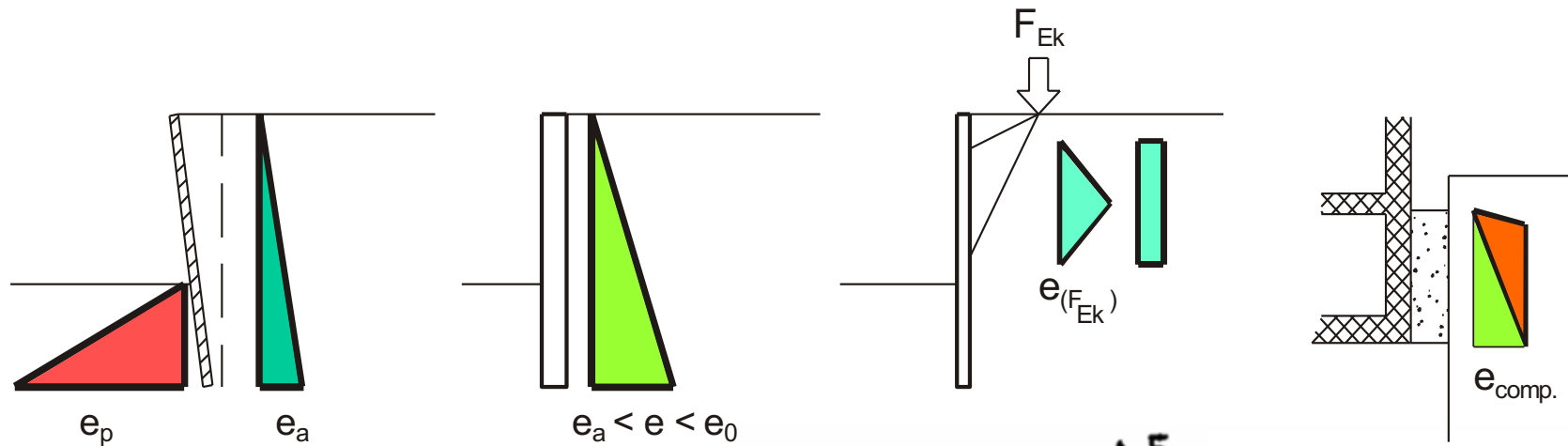
Principes de détermination des actions



Poussée limite passive

- Poussée la plus élevée possible devant une paroi lors d'un déplacement de la structure vers le sol
- Mobilisée pour des grands déplacements: $y > h/100$

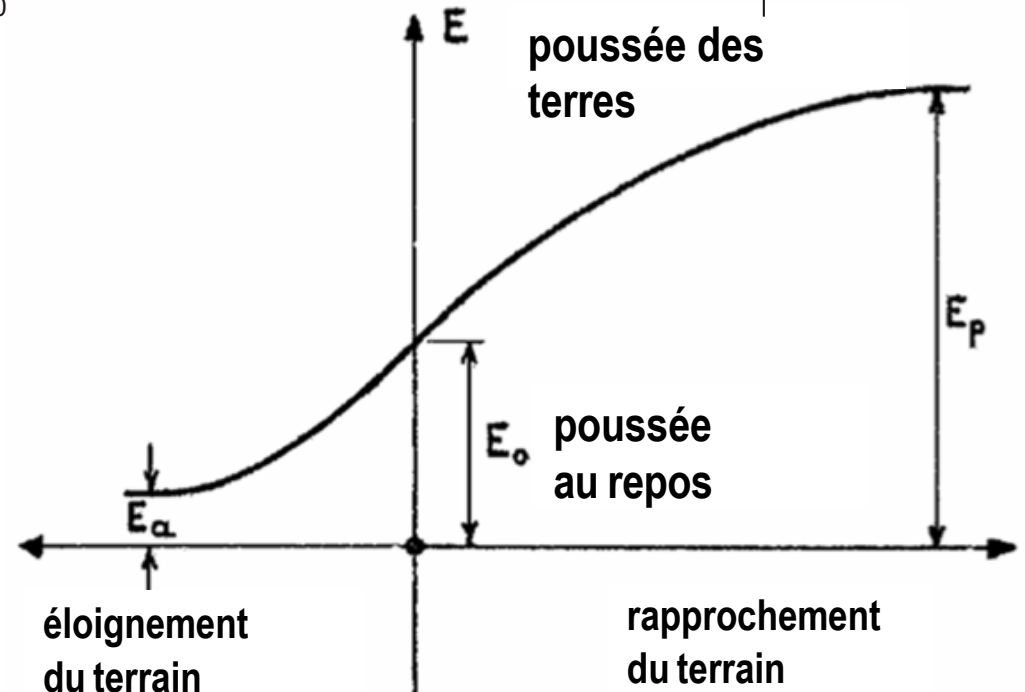
Principes de détermination des actions



Compatibilité des actions avec les déformations

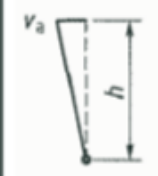
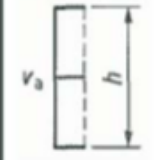
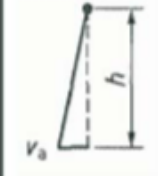
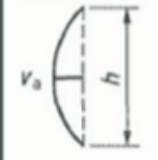
Le choix des actions est tel que celles-ci soient compatibles avec les déformations du terrain

(e.g. SIA 267, Article 2.5.3 Eurocode etc.)



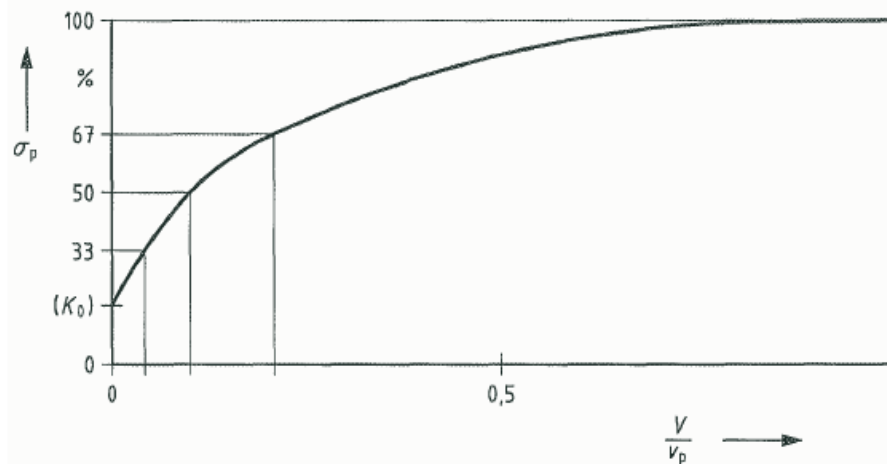
Mouvement nécessaire à la mobilisation d'un état limite de poussée (état limite actif)

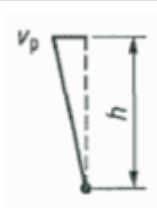
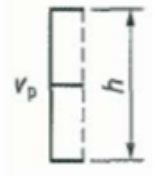
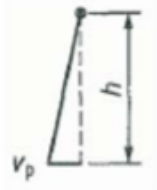
- Amplitude du mouvement fonction de:
 - type de mouvement de l'ouvrage (i.e. rotation, translation, flexion)
 - de la densité du sol
- Ordre de grandeur de v_a/h
 - Annexe C (Tabl. C.1) de l'Eurocode 7
- Hypothèses
 - sol non cohérent
 - ouvrage à parement vertical
 - massif à surface horizontale

Type de Mouvement du mur		v_a/h sol lâche %	v_a/h sol dense %
a)		0,4 à 0,5	0,1 à 0,2
b)		0,2	0,05 à 0,1
c)		0,8 à 1,0	0,2 à 0,5
d)		0,4 à 0,5	0,1 à 0,2

Mouvement nécessaire à la mobilisation d'un état limite de butée (état limite passif)

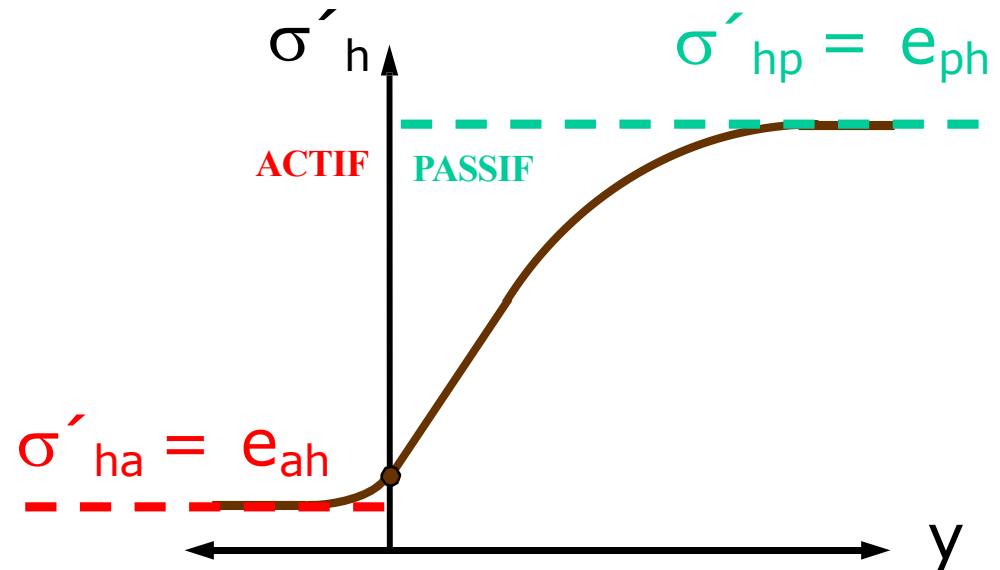
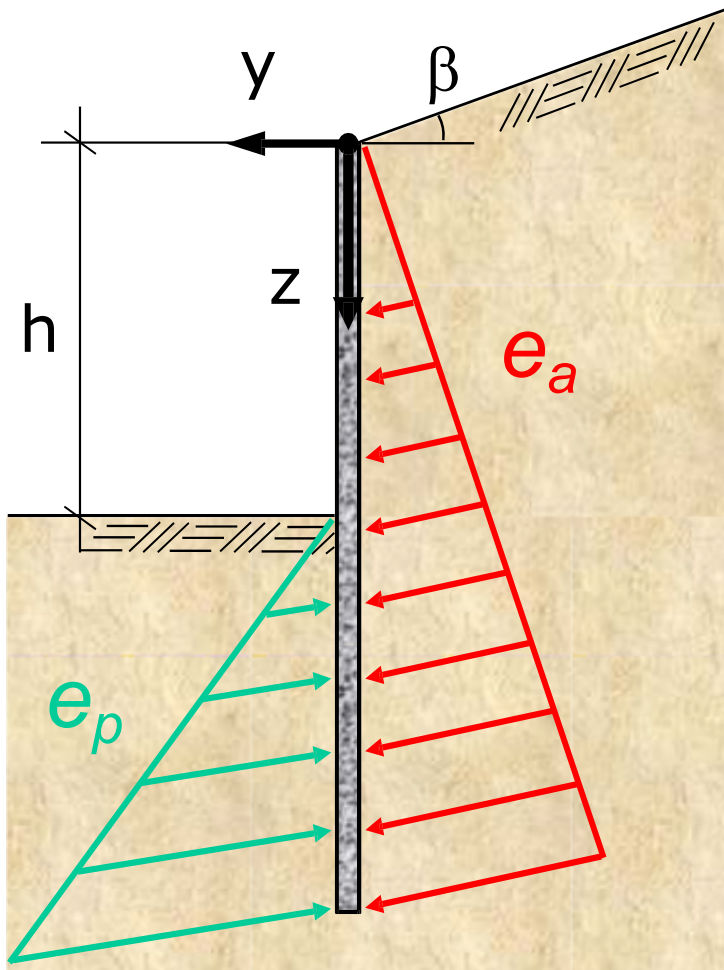
- Mouvement nécessaire beaucoup plus grand que celui qui produit la pression des terres à l'état limite de poussée
- Ordre de grandeur de v_p/h
 - pour la pression de butée totale
 - pour la moitié de la valeur limite (entre parenthèses)



Type de mouvement du mur		v_p/h sol lâche %	v_p/h sol dense %
a)		7 (1,5) à 25 (4,0)	5 (1,1) à 10 (2,0)
b)		5 (0,9) à 10 (1,5)	3 (0,5) à 6 (1,0)
c)		6 (1,0) à 15 (1,5)	5 (0,5) à 6 (1,3)

Annexe C (Tabl. C.2) de l'Eurocode 7
valeurs à multiplier par 1,5 à 2,0 si le sol
se trouve sous le niveau de la nappe

Principes de détermination des actions



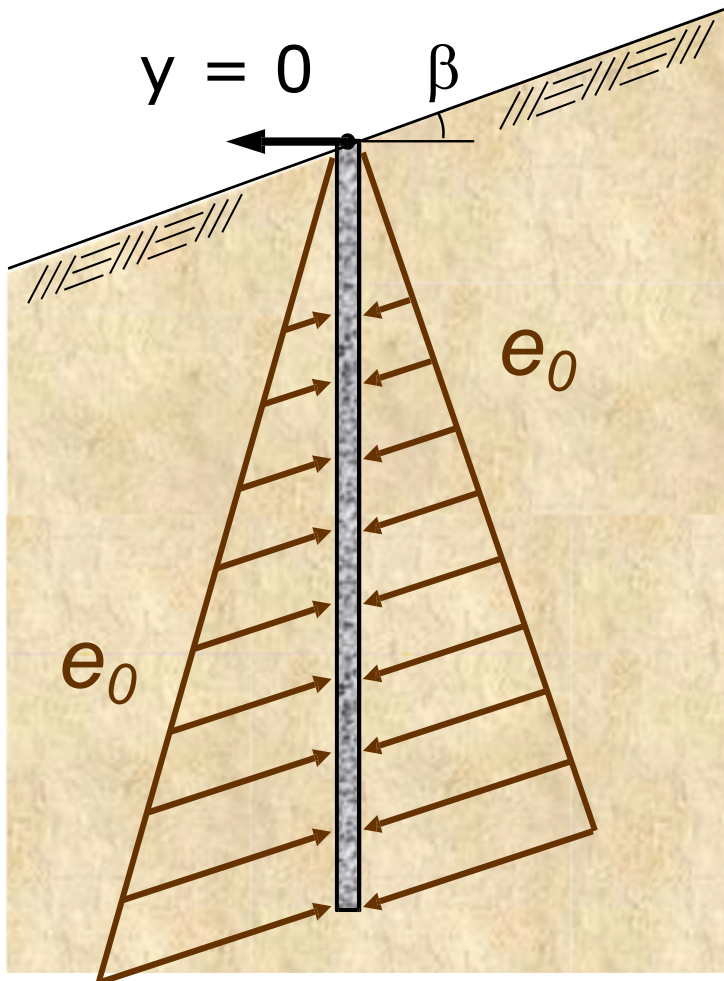
Méthode aux équilibres limites

- Poussée limite active
- Poussée limite passive

Idéalisation:

Comportement rigide-plastique
du sol

Poussée au repos



- Poussée des terres sans déplacement de la structure portante
- Terrain incliné (pente β), normalement consolidé

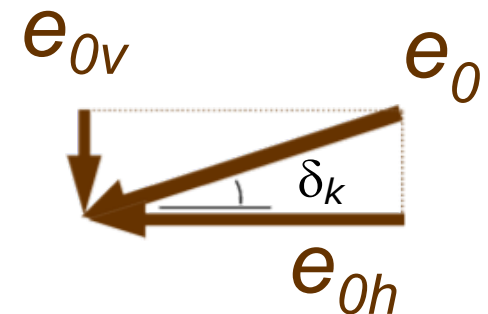
$$K_0 = \{(1 - \sin \varphi'_k) (1 + \sin \beta)\} / \cos \beta$$

$$K_{0h} = (1 - \sin \varphi'_k) (1 + \sin \beta)$$

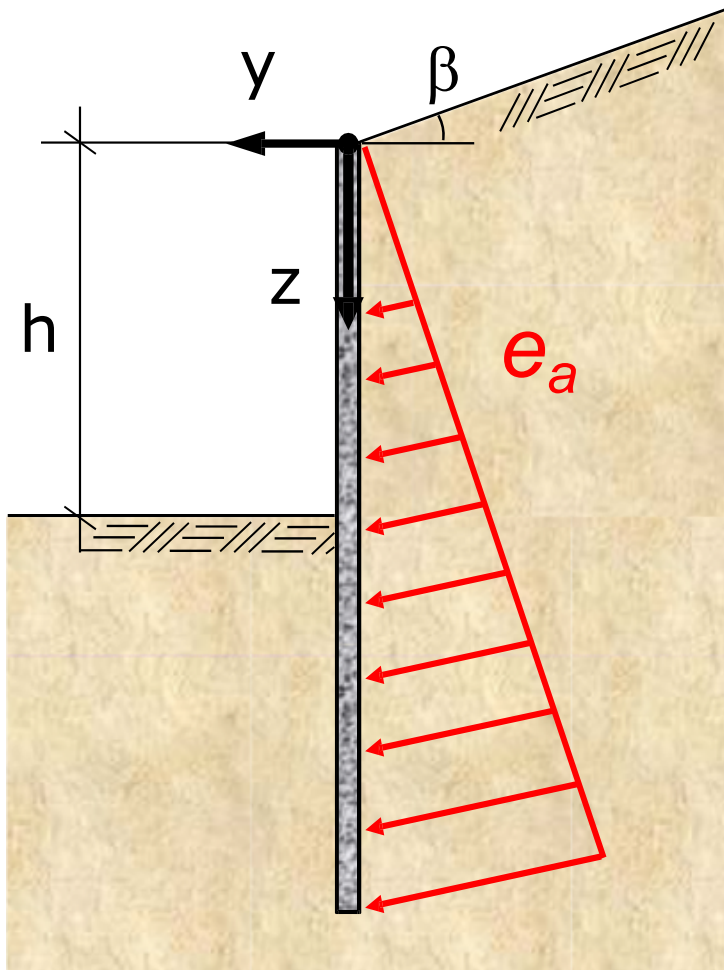
$$e_{0h,k} = K_{0h} \sigma'_v$$

$$e_{0v,k} = e_{0h,k} \tan \delta_k$$

$$\delta_k = \beta$$



Poussée limite active



- Poussée la plus petite possible derrière une paroi lors d'un déplacement de la structure vers le vide

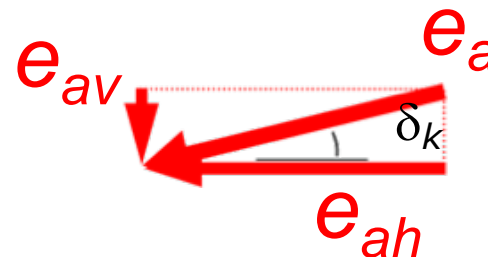
$$e_a = K_a(\phi', \delta, \beta) \sigma'_v - \underbrace{(1 - K_a(\phi', \delta, \beta)) c' \cot \phi'}_{2c\sqrt{K_a} \text{ cas } \beta = \delta = 0}$$

$$e_{a,h} = e_a \cos \delta$$

$$e_{a,v} = e_a \sin \delta$$

- Inclinaison de la poussée

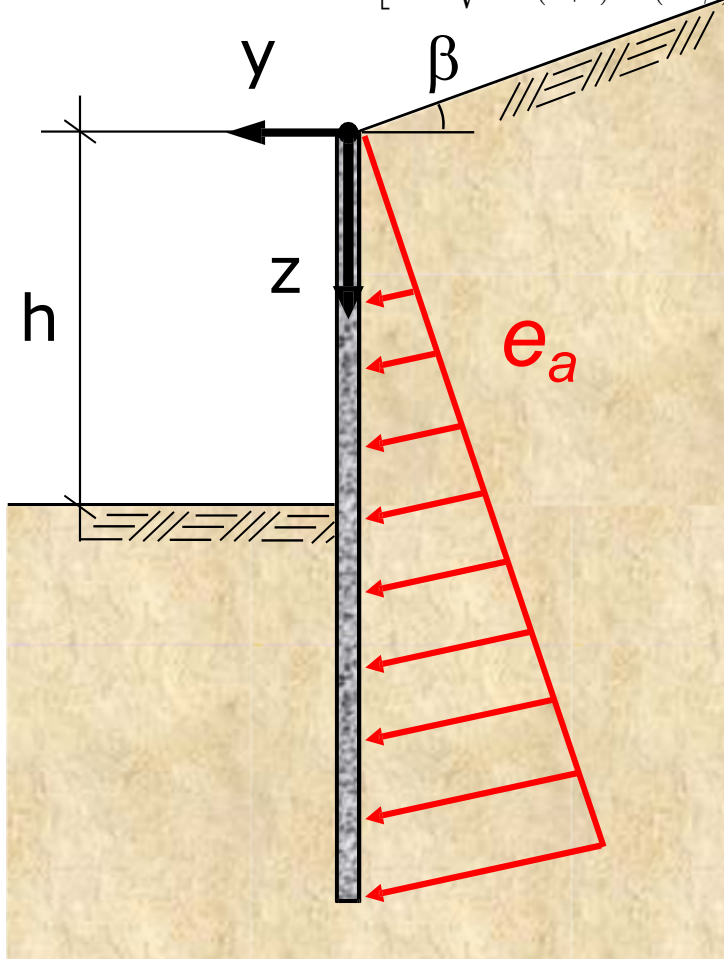
- $\delta_k = \frac{2}{3} \phi'_k$ paroi rugueuse et déplacement relatif suffisant entre le sol et l'ouvrage
- $\delta_k = 0$ paroi lisse ou peu de déplacement relatif entre le sol et l'ouvrage



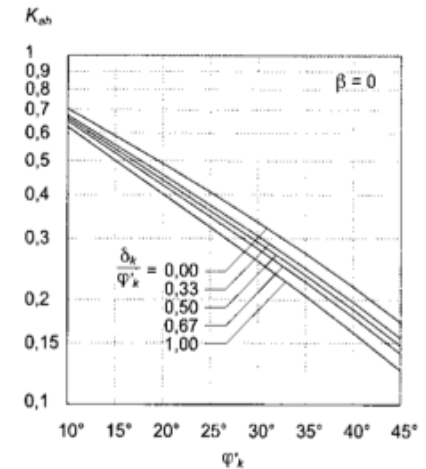
Poussée limite active

Coefficient de poussée active estimé par **Coulomb** $K_{ah} = f(\varphi'; \delta; \beta)$

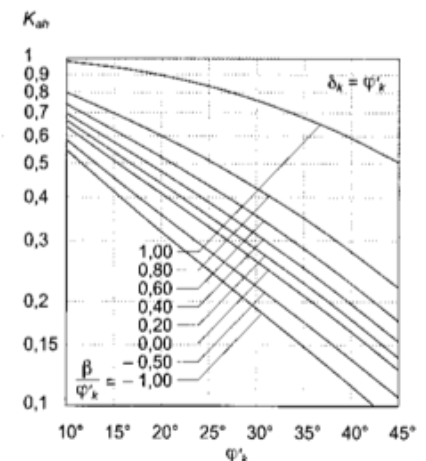
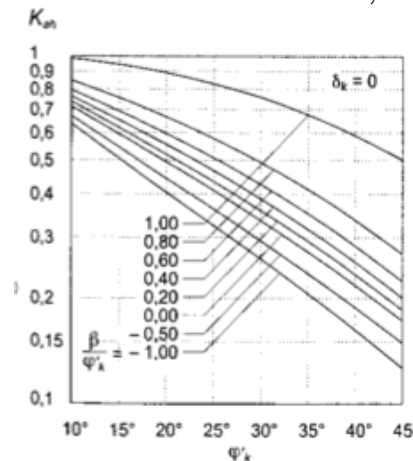
$$K_a = \frac{\cos(\phi' - \lambda)^2}{\cos^2 \lambda \cos(\lambda + \delta) \left[1 + \sqrt{\frac{\sin(\delta + \phi') \sin(\phi' - \beta)}{\cos(\lambda + \delta) \cos(\lambda - \beta)}} \right]^2}$$



Règle des signes

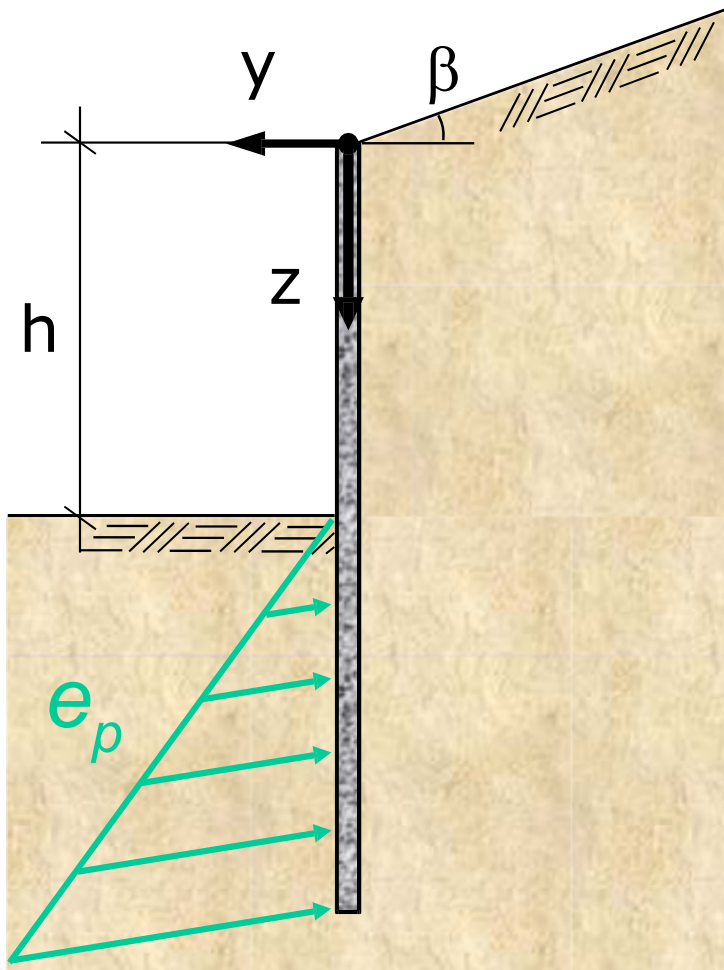


$$K_{a,h} = K_a \cos \delta$$



e.g. abaques à l'annexe B de la SIA 261

Poussée limite passive



- Poussée la plus élevée possible devant une paroi lors d'un déplacement de la structure vers le sol

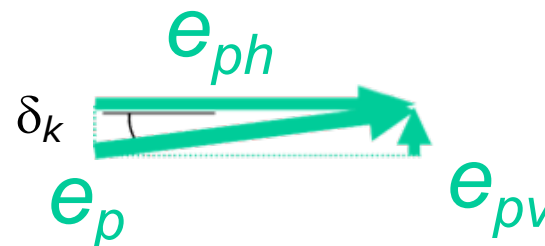
$$e_p = K_p(\phi', \delta, \beta) \sigma'_v + \underbrace{(K_p(\phi', \delta, \beta) - 1)c' \cot \phi'}_{2c' \sqrt{K_p} \text{ cas } \delta=\beta=0}$$

$$e_{p,h} = e_p \cos \delta$$

$$e_{p,v} = e_p \sin \delta$$

- Inclinaison de la poussée

- $\delta = -1/2 \phi'$ paroi rugueuse et déplacement relatif suffisant entre le sol et l'ouvrage
- $\delta = 0$ paroi lisse ou peu de déplacement relatif entre le sol et l'ouvrage

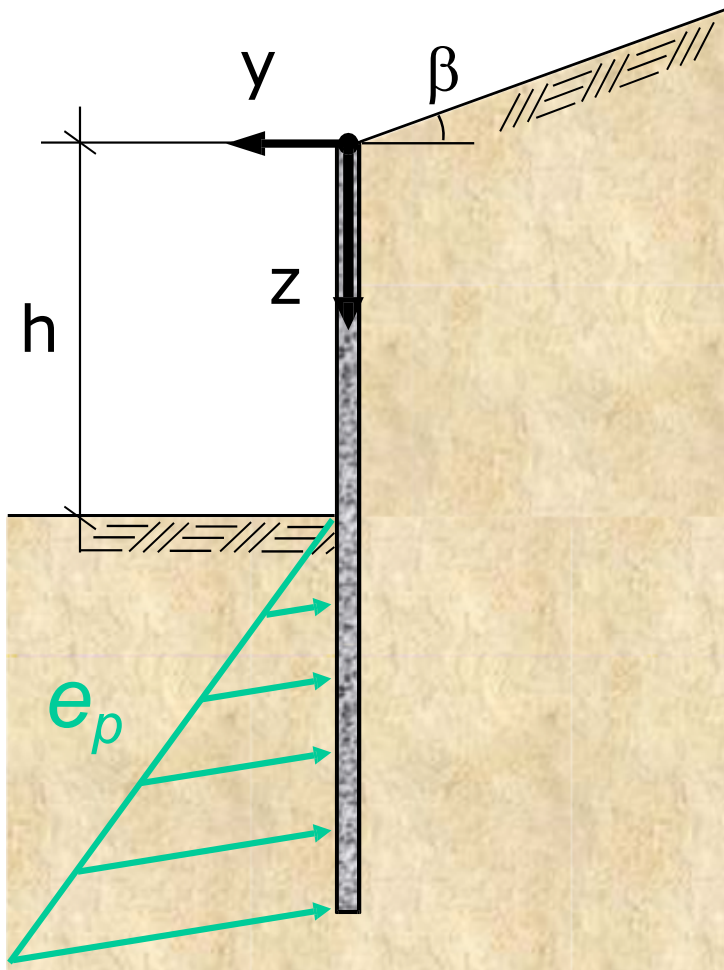


Poussée limite passive

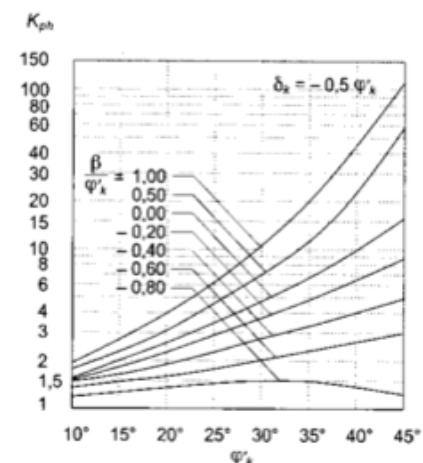
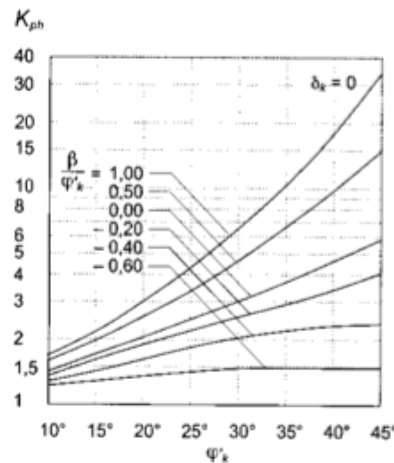
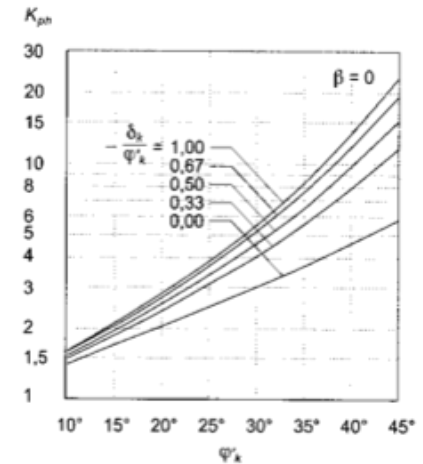
Coefficient de poussée passive par les abaques de **Caquot - Kérisel** :

$$K_{p,h} = K_p \cos \delta$$

$$K_{ph} = f(\varphi' ; \delta ; \beta)$$



Règle des signes



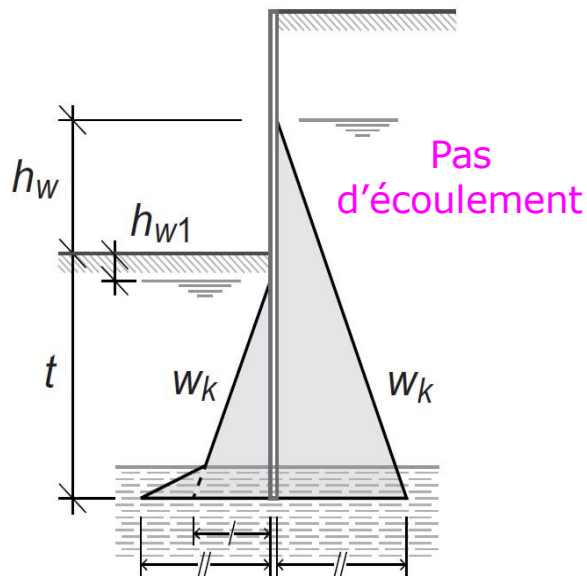
e.g. abaques à l'annexe B de la SIA 261

Pression hydraulique

Diverses répartitions simplifiées de la pression hydraulique considérées dans le tableau 3 de la SIA 261

Terrain homogène et anisotrope

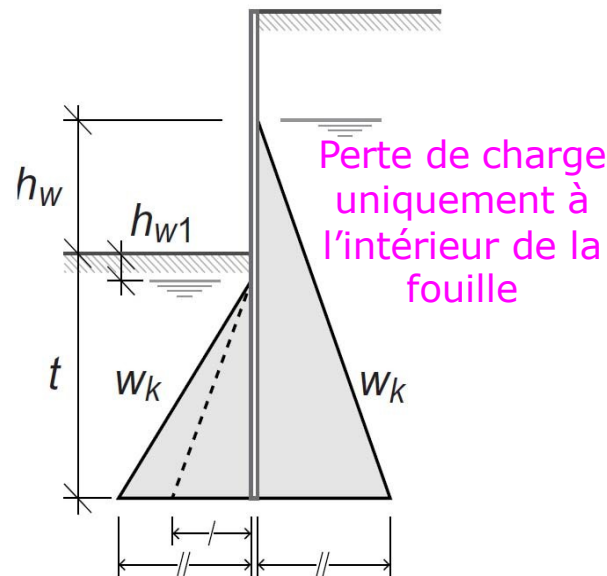
Paroi fichée dans une couche peu perméable



$$w_{k,/} = \gamma_{wk} \cdot (t - h_{w1})$$

$$w_{k,//} = \gamma_{wk} \cdot (h_w + t)$$

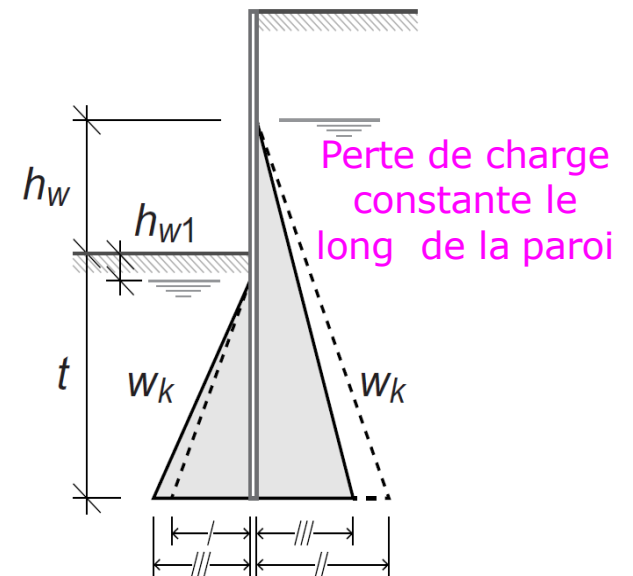
$(k_h \gg k_v)$ ou paroi fichée dans une couche perméable



$$i = \frac{h_w + h_{w1}}{t - h_{w1}}$$

$$w_{k,//} = \gamma_{wk} \cdot (h_w + t)$$

Terrain homogène et isotrope



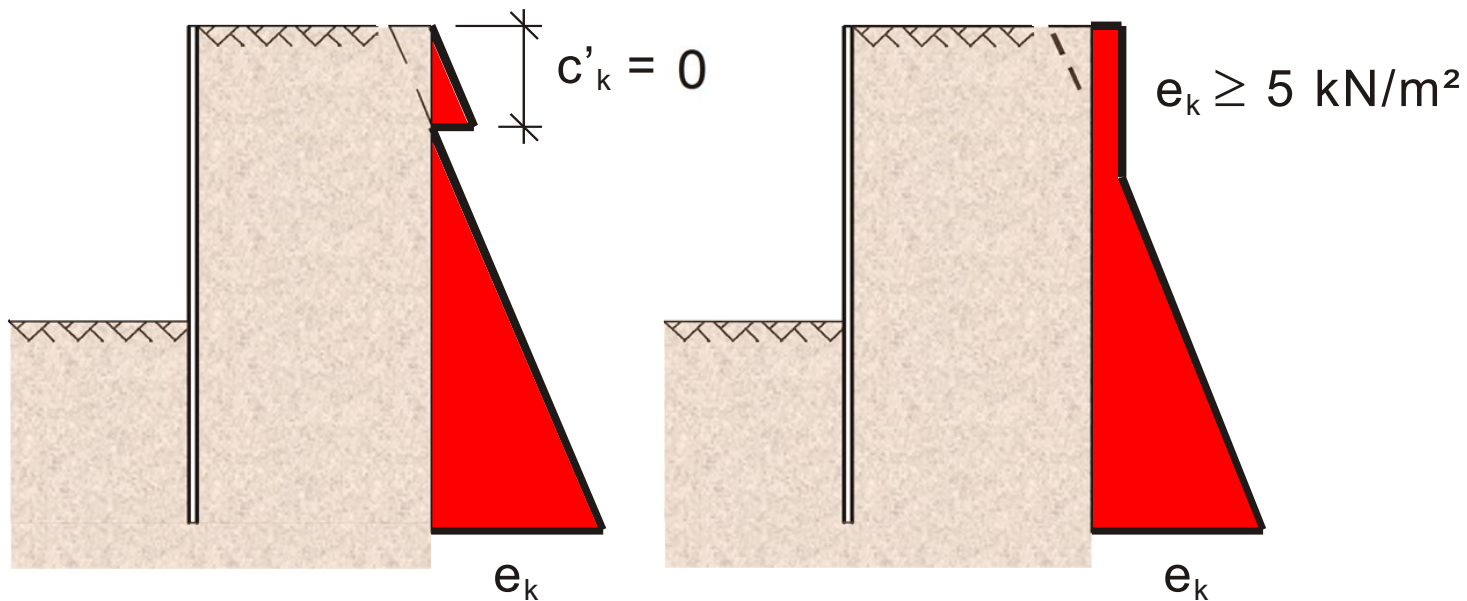
$$i = \frac{h_w + h_{w1}}{h_w + 2 \cdot t - h_{w1}}$$

$$w_{k,///} = (1 + i) \cdot \gamma_{wk} \cdot (t - h_{w1})$$

Indications particulières

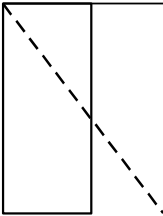
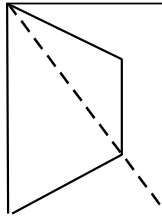
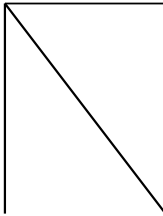
Poussée minimale des terres dans les sols fins

(e.g. SIA 261, Art. 4.3.2.2)



Indications particulières

Redistribution simplifiée de la poussée des terres (SIA 261, Tab. 2)

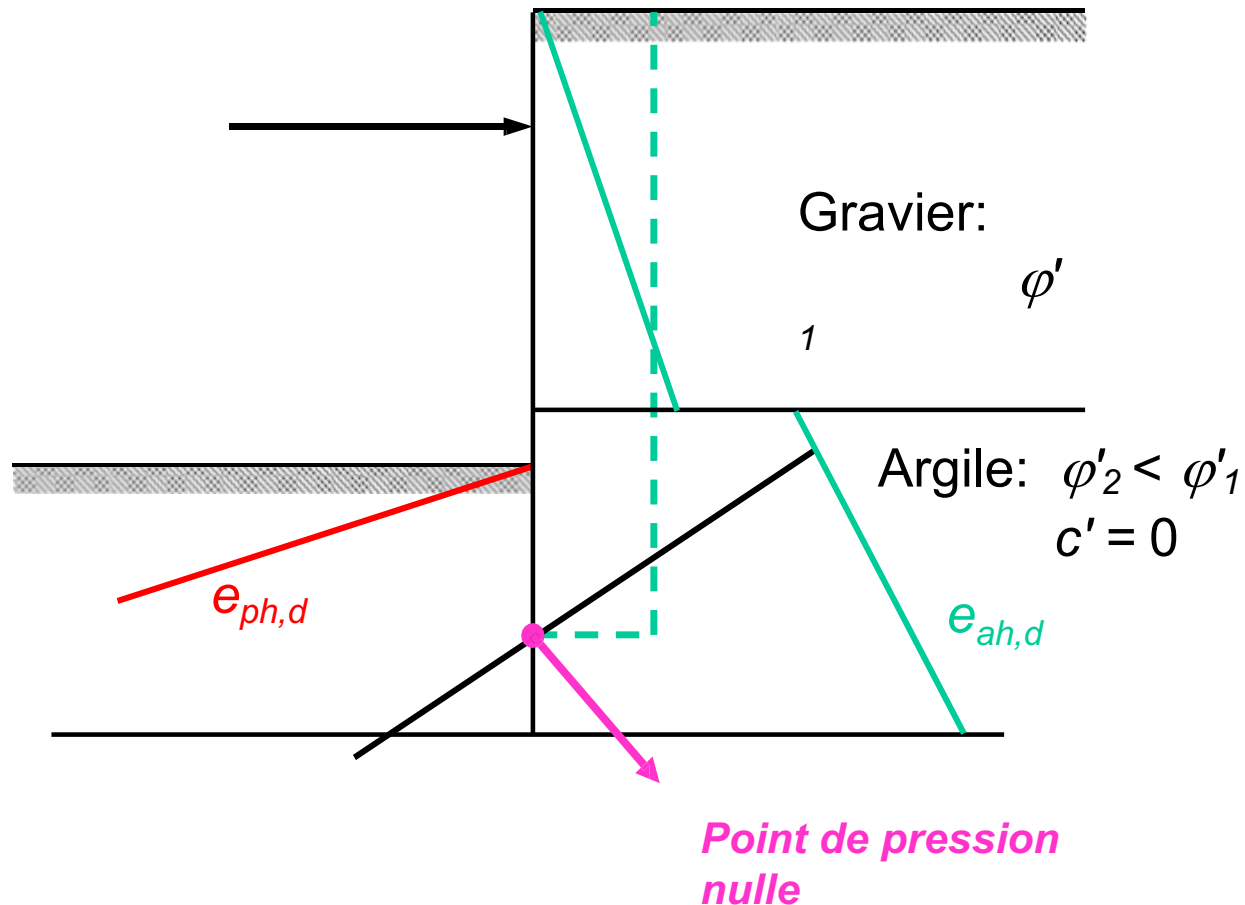
	Cas 1	Cas 2	Cas 3
Sol de fondation	Moyennement à fortement compact	Moyennement à fortement compact	Consistance molle, compacité lâche
Conditions d'appui	1-2 niveaux	> 2 niveaux	quelconque
Redistribution de la poussée des terres	possible	possible	Possible partiellement ou impossible
Répartition de la poussée des terres sur l'écran	 rectangulaire	 trapézoïdale	 triangulaire

La résultante des efforts agissant sur l'écran n'est pas modifiée dans le cas de qq niveaux (SIA)

Pour de nombreux niveaux augmentation de 30% par rapport à l'état actif

Indications particulières

Redistribution simplifiée de la poussée des terres en présence d'un sol très tendre sous le fond de fouille
(SIA 261, Tab. 2)



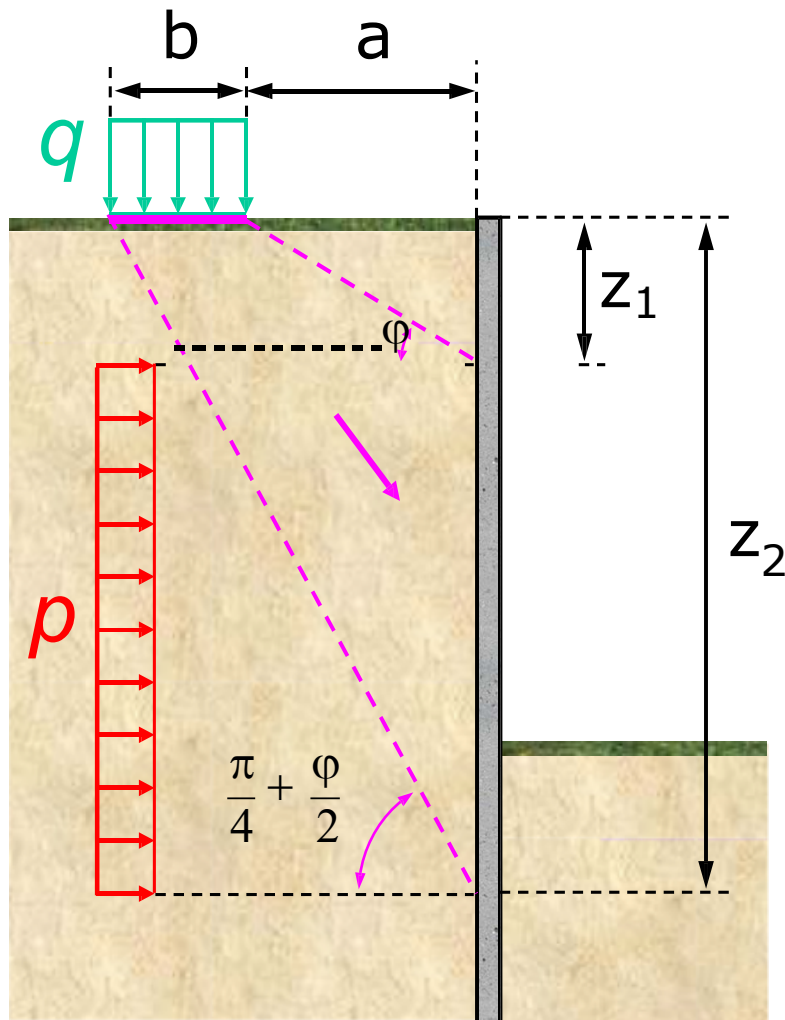
Indications particulières

Actions dues à des surcharges

- Méthodes semi-empiriques
 - Méthode de Grau
 - Surcharge uniforme sur une bande infiniment longue
 - Méthode de Krey
 - Surcharge uniforme sur une bande infiniment longue
 - Surcharge uniforme sur une surface rectangulaire
 - Charge ponctuelle
- Méthode élastique
 - Solutions de Boussinesq
 - Charge linéaire
 - Charge ponctuelle

Méthode de Grau

Surcharge uniforme q en surface sur une bande de largeur b



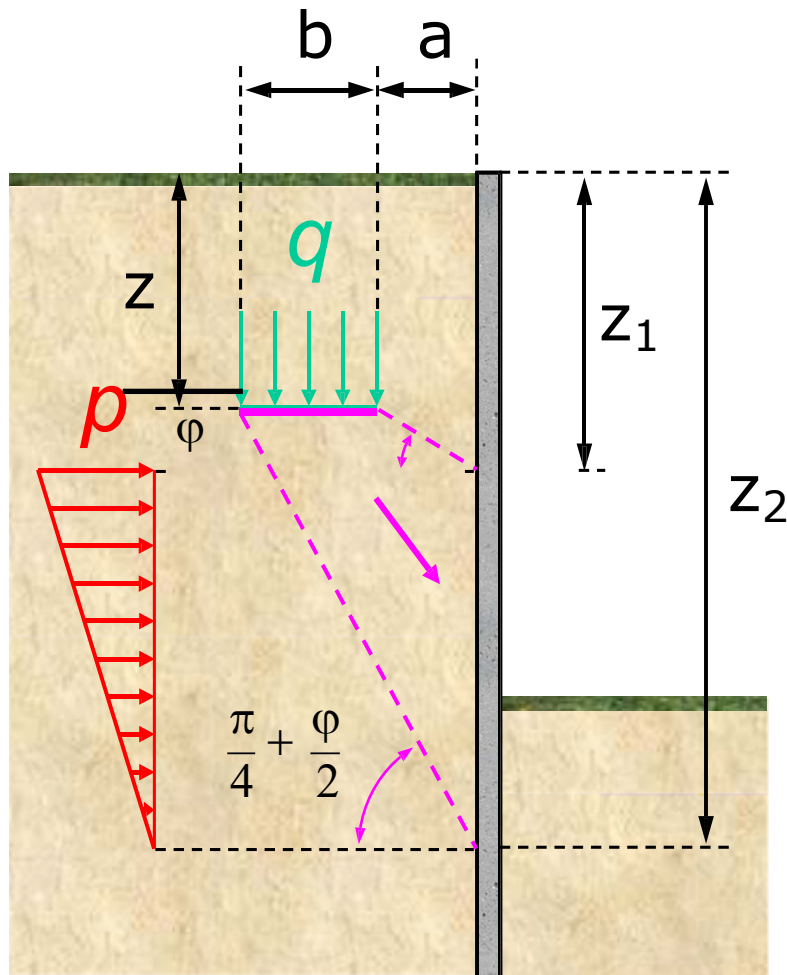
$$p = \frac{q \cdot b \cdot \operatorname{tg}\left(\frac{\pi}{4} - \frac{\varphi}{2}\right)}{(a + b) \cdot \operatorname{tg}\left(\frac{\pi}{4} + \frac{\varphi}{2}\right) - a \cdot \operatorname{tg} \varphi}$$

$$z_1 = a \cdot \operatorname{tg} \varphi$$

$$z_2 = (a + b) \cdot \operatorname{tg}\left(\frac{\pi}{4} + \frac{\varphi}{2}\right)$$

Méthode de Krey

Surcharge uniforme q à une profondeur z sur une bande de largeur b



$$p = \frac{2 \cdot q \cdot b \cdot \operatorname{tg}\left(\frac{\pi}{4} - \frac{\phi}{2}\right)}{(a + b) \cdot \operatorname{tg}\left(\frac{\pi}{4} + \frac{\phi}{2}\right) - a \cdot \operatorname{tg} \phi}$$

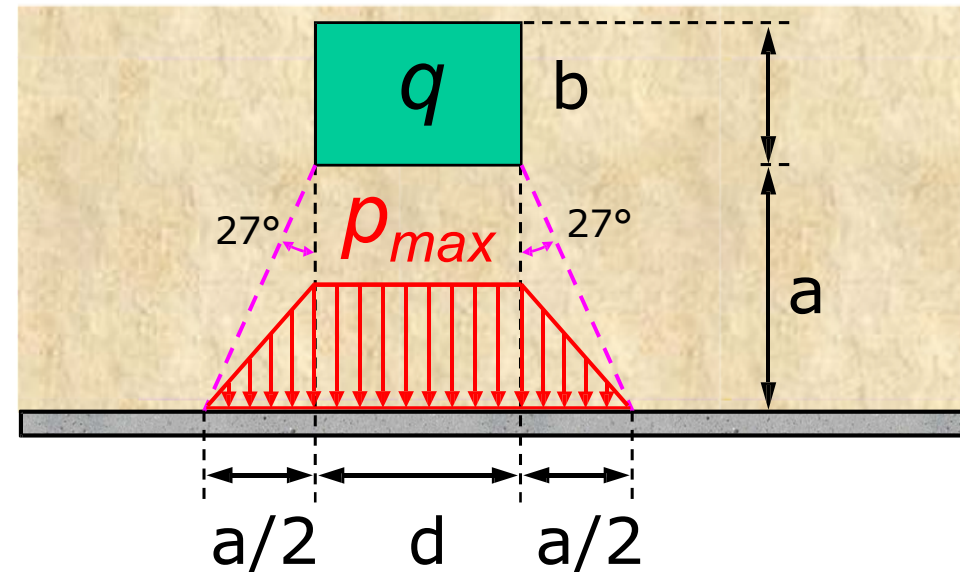
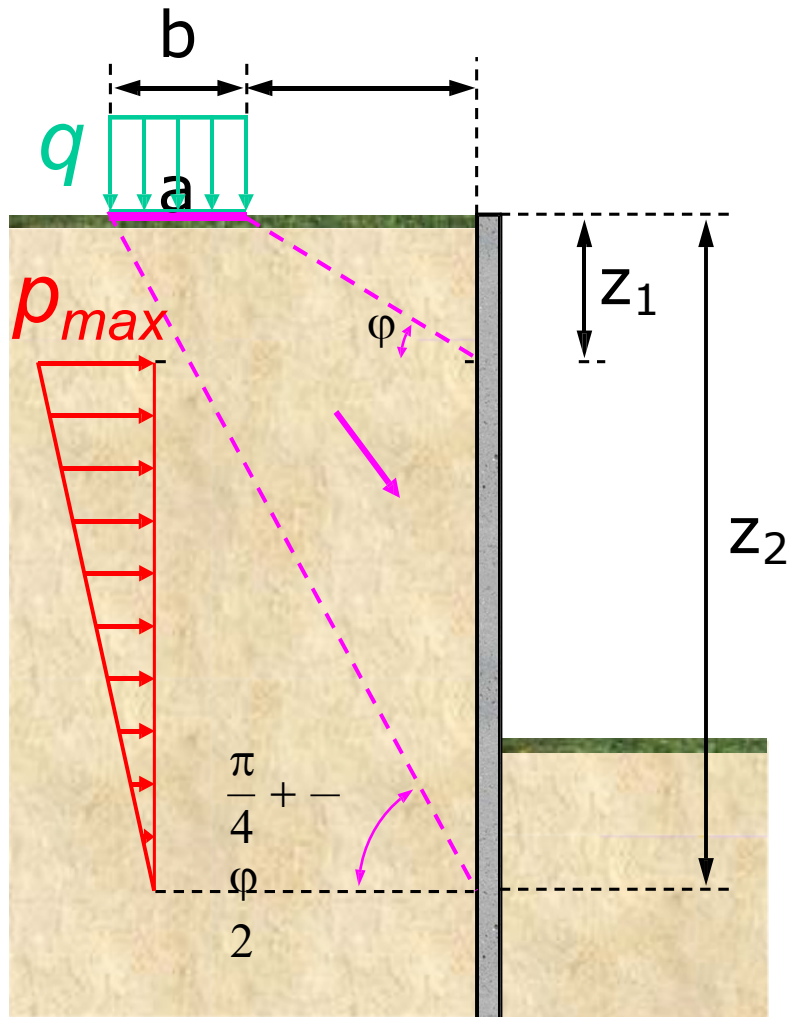
$$z_1 = z + a \cdot \operatorname{tg} \phi$$

$$z_2 = z + (a + b) \cdot \operatorname{tg}\left(\frac{\pi}{4} + \frac{\phi}{2}\right)$$

Méthode de Krey

Ouvrages de soutènement. Dossier MUR 73 du SETRA (Service d'études sur les transports, les routes et leurs aménagements), 1988

Surcharge uniforme q en surface sur un rectangle d'impact $b \times d$



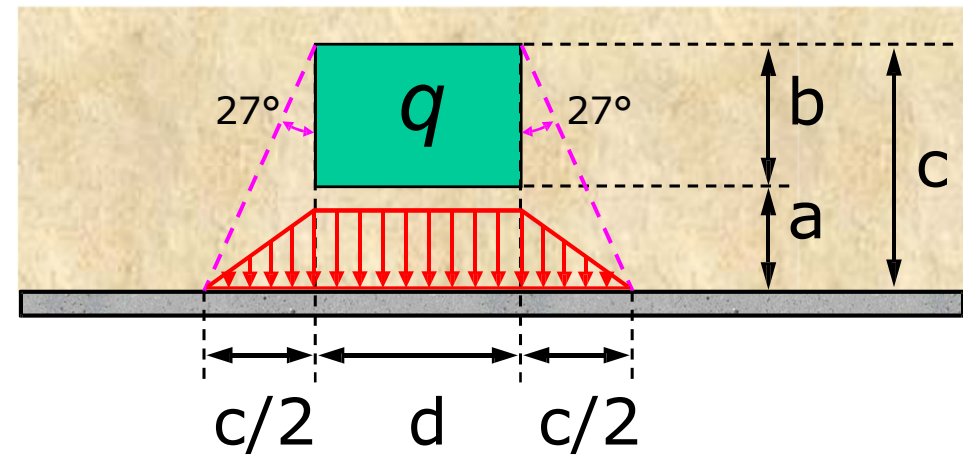
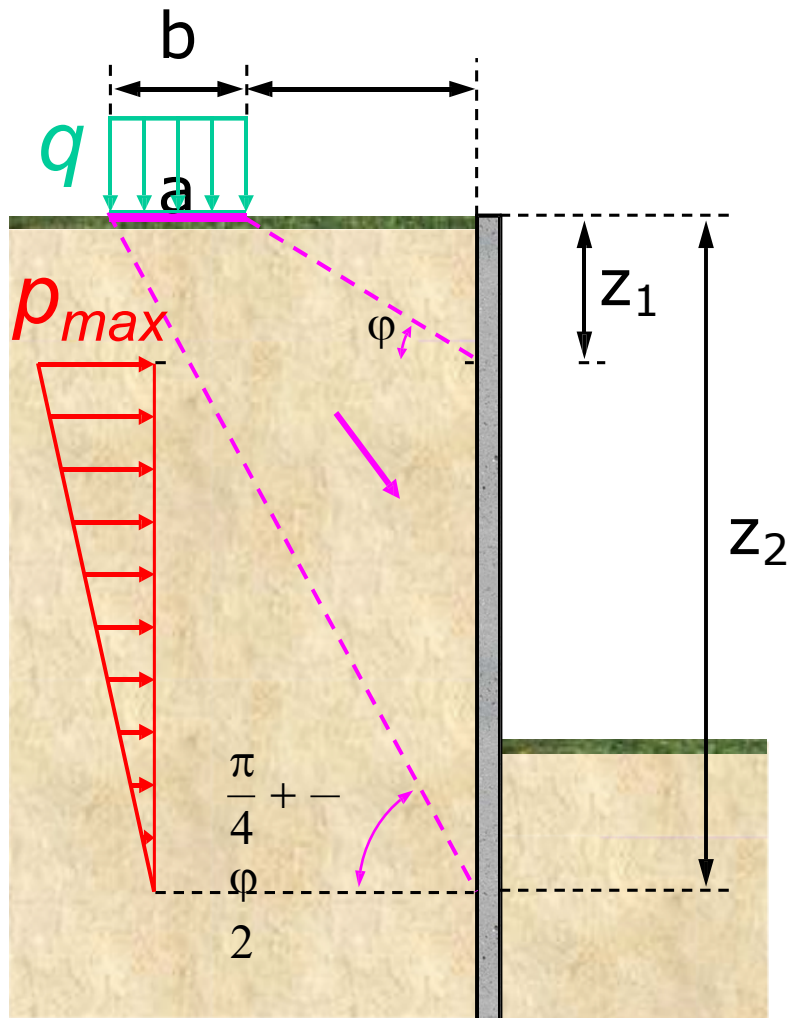
$$z_1 = a \cdot \operatorname{tg} \varphi \quad z_2 = (a + b) \cdot \operatorname{tg} \left(\frac{\pi}{4} + \frac{\varphi}{2} \right)$$

$$p_{max} = \frac{4 \cdot q \cdot b \cdot d \cdot \operatorname{tg} \left(\frac{\pi}{4} - \frac{\varphi}{2} \right)}{(2 \cdot d + a) \cdot (z_2 - z_1)}$$

Méthode de Krey

Ouvrages de soutènement. Dossier MUR 73 du SETRA (Service d'études sur les transports, les routes et leurs aménagements), 1988

Surcharge uniforme q en surface sur un rectangle d'impact $b \times d$ proche de l'écran (a petit devant b)



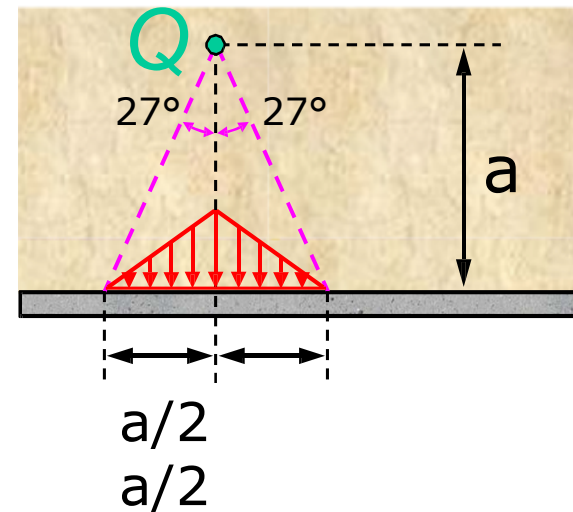
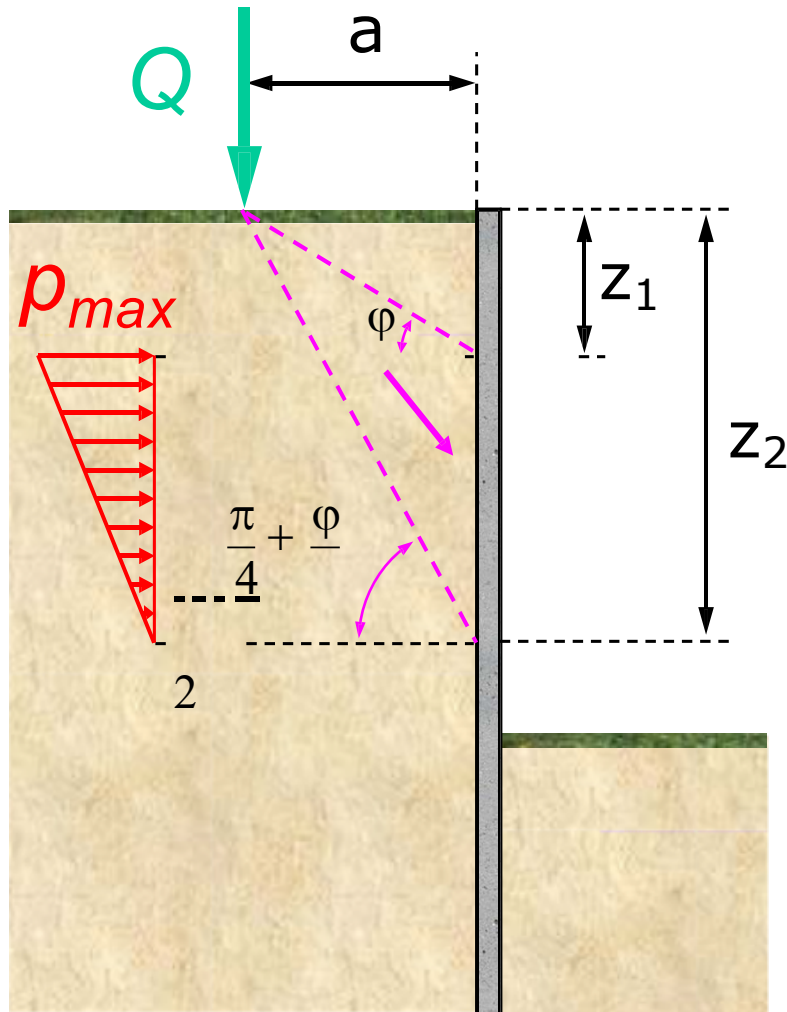
$$z_1 = a \cdot \operatorname{tg} \phi \quad z_2 = (a + b) \cdot \operatorname{tg} \left(\frac{\pi}{4} + \frac{\phi}{2} \right)$$

$$p_{max} = \frac{4 \cdot q \cdot b \cdot d \cdot \operatorname{tg} \left(\frac{\pi}{4} - \frac{\phi}{2} \right)}{(2 \cdot d + c) \cdot (z_2 - z_1)}$$

Méthode de Krey

Ouvrages de soutènement. Dossier MUR 73 du SETRA (Service d'études sur les transports, les routes et leurs aménagements), 1988

Charge « ponctuelle » Q en surface (e.g. roue de véhicule)



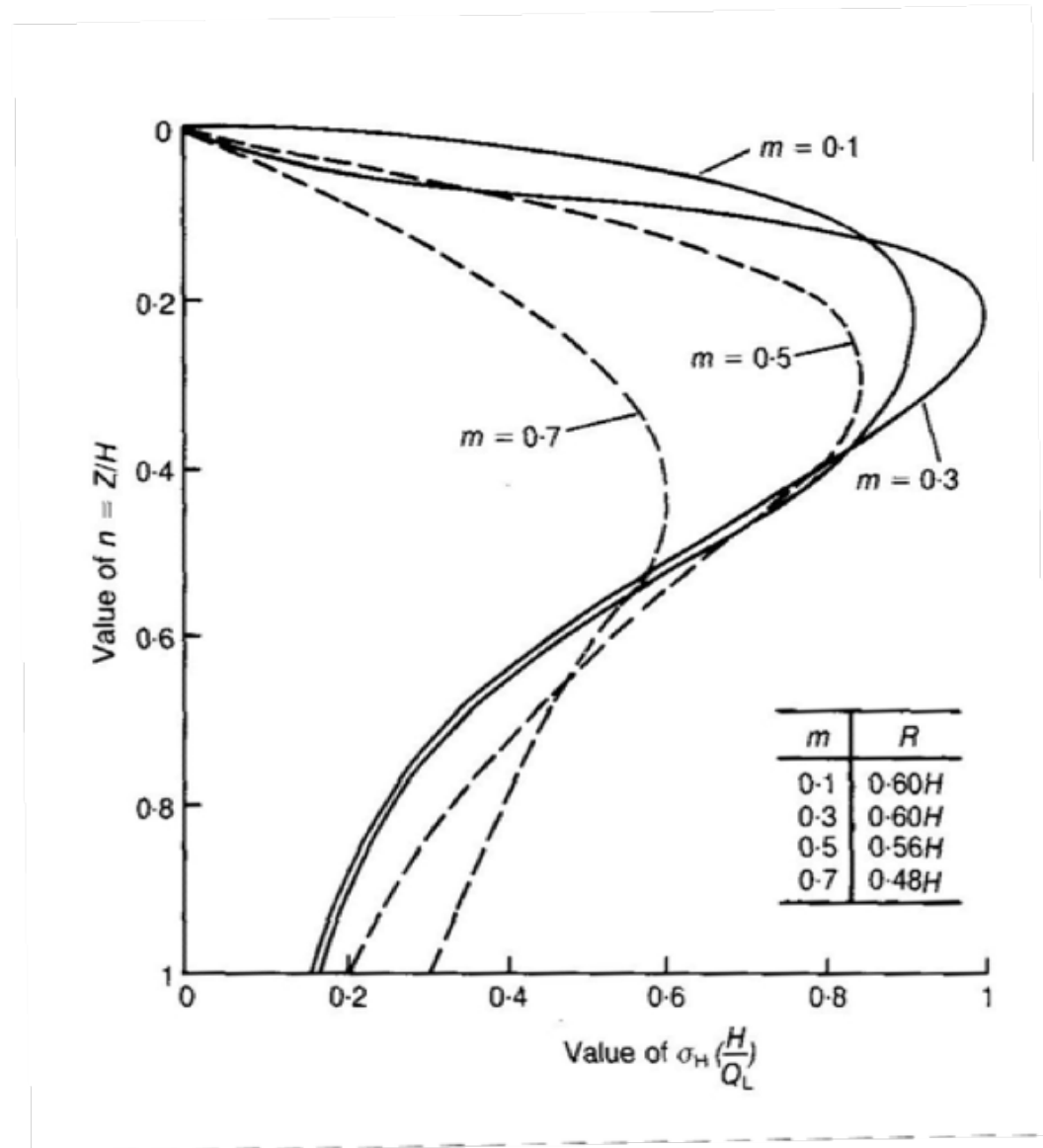
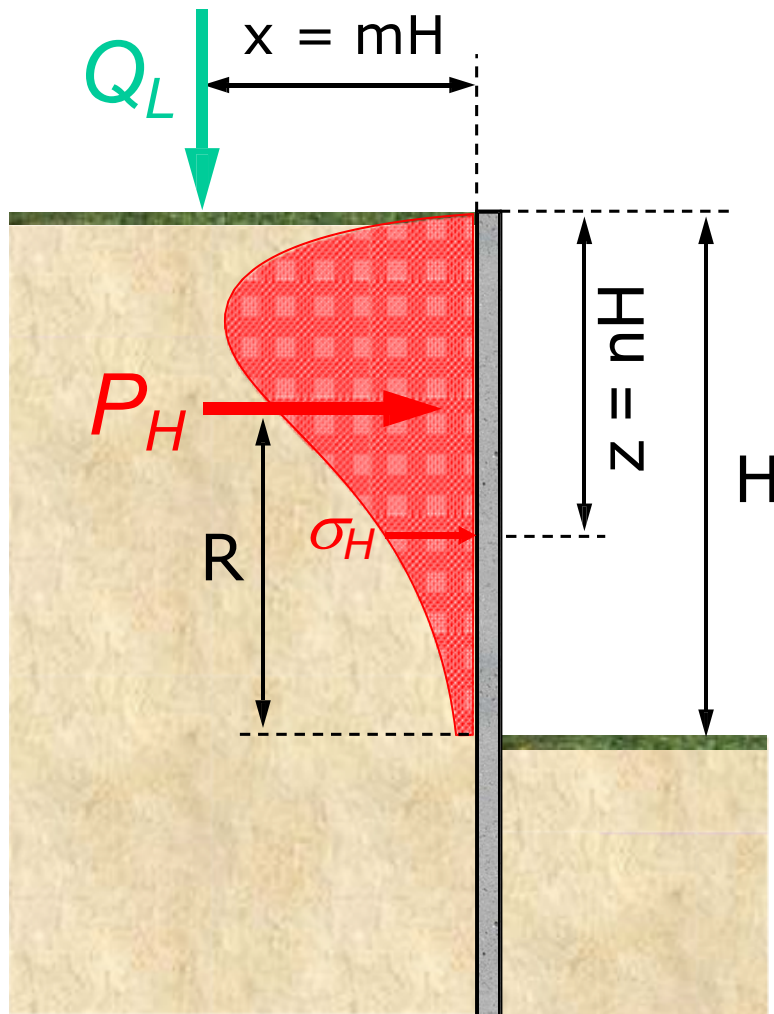
$$z_1 = a \cdot \operatorname{tg} \varphi \quad z_2 = a \cdot \operatorname{tg} \left(\frac{\pi}{4} + \frac{\varphi}{2} \right)$$

$$p_{\max} = \frac{4 \cdot Q \cdot \operatorname{tg} \left(\frac{\pi}{4} - \frac{\varphi}{2} \right)}{a^2 \cdot \left[\operatorname{tg} \left(\frac{\pi}{4} + \frac{\varphi}{2} \right) - \operatorname{tg} \varphi \right]}$$

Solutions de Boussinesq modifiées par des expérimentations

Design manual 7.2. Foundation and earth structures. US Navy, Washington, DC, 1982

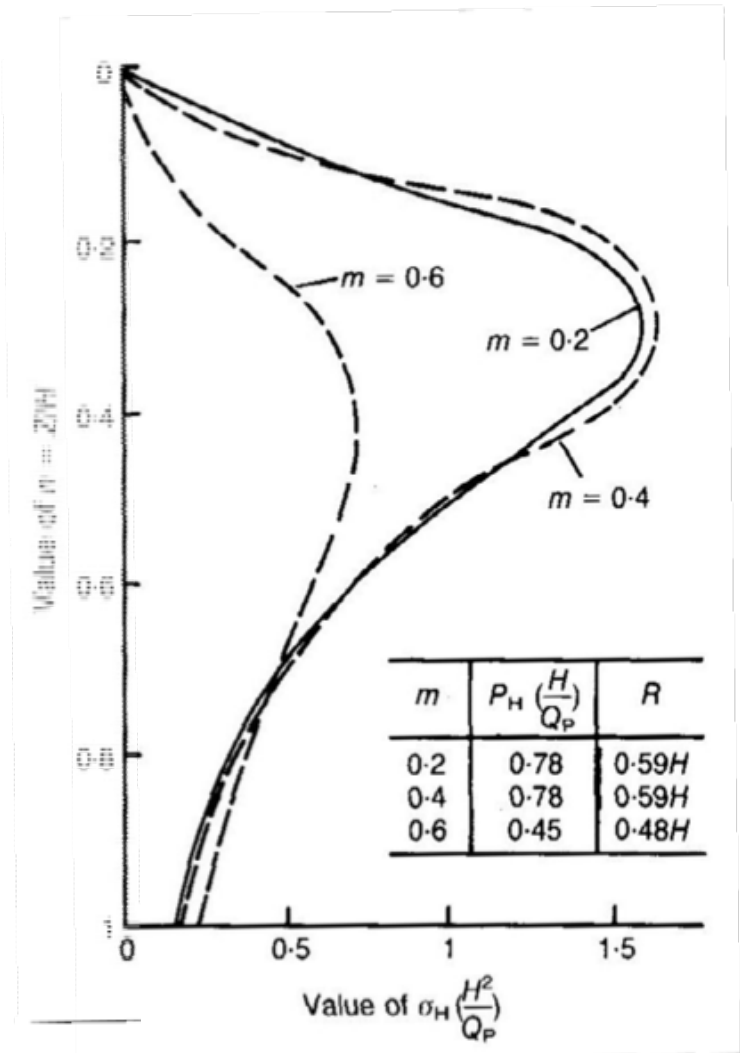
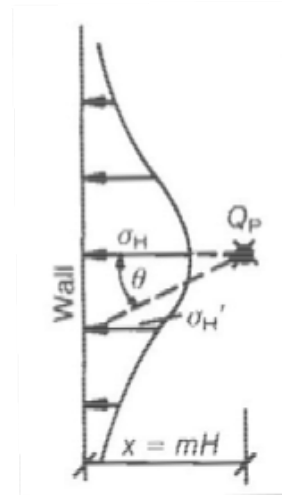
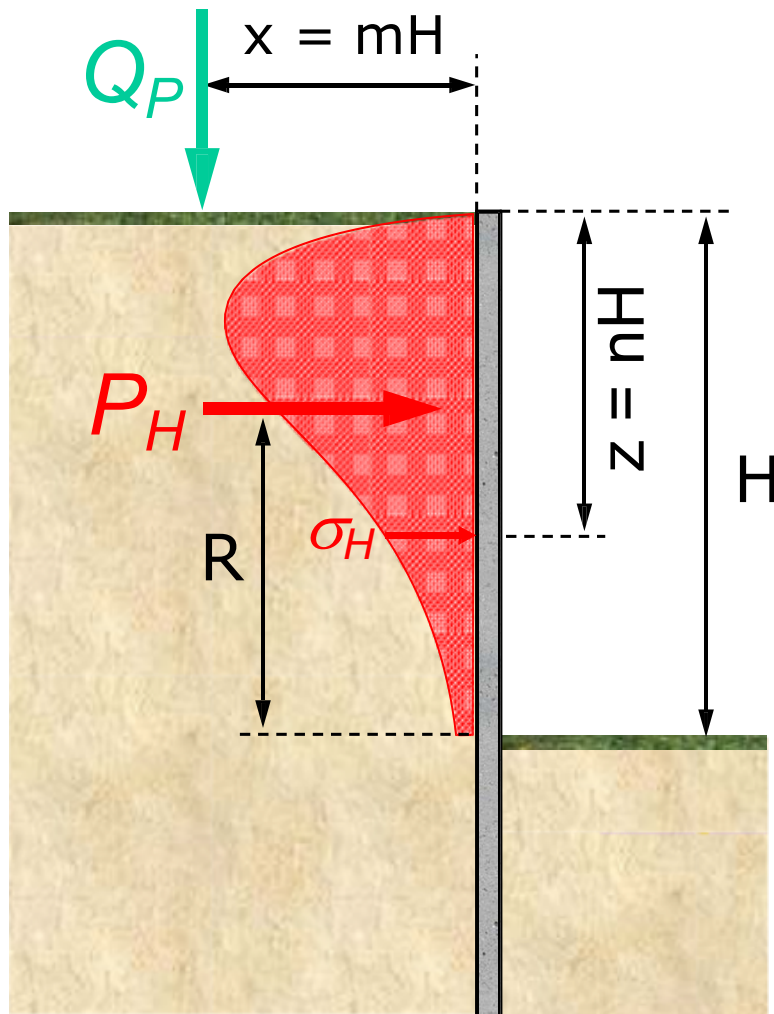
Charge linéaire Q_L en surface



Solutions de Boussinesq modifiées par des expérimentations

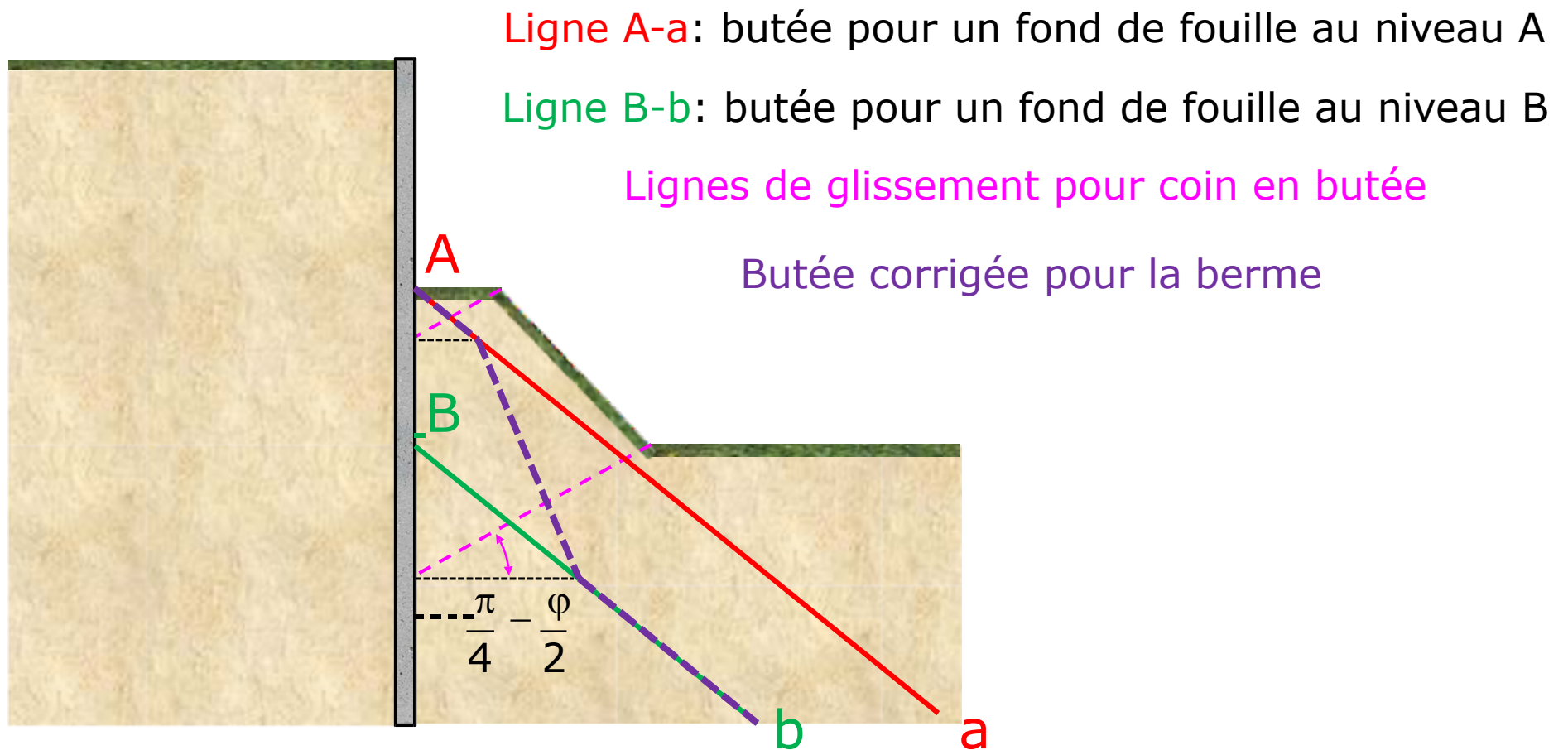
Design manual 7.2. Foundation and earth structures. US Navy, Washington, DC, 1982

Charge ponctuelle Q_P en surface



Indications particulières

Influence d'une berme (approximation de Schneebeli)



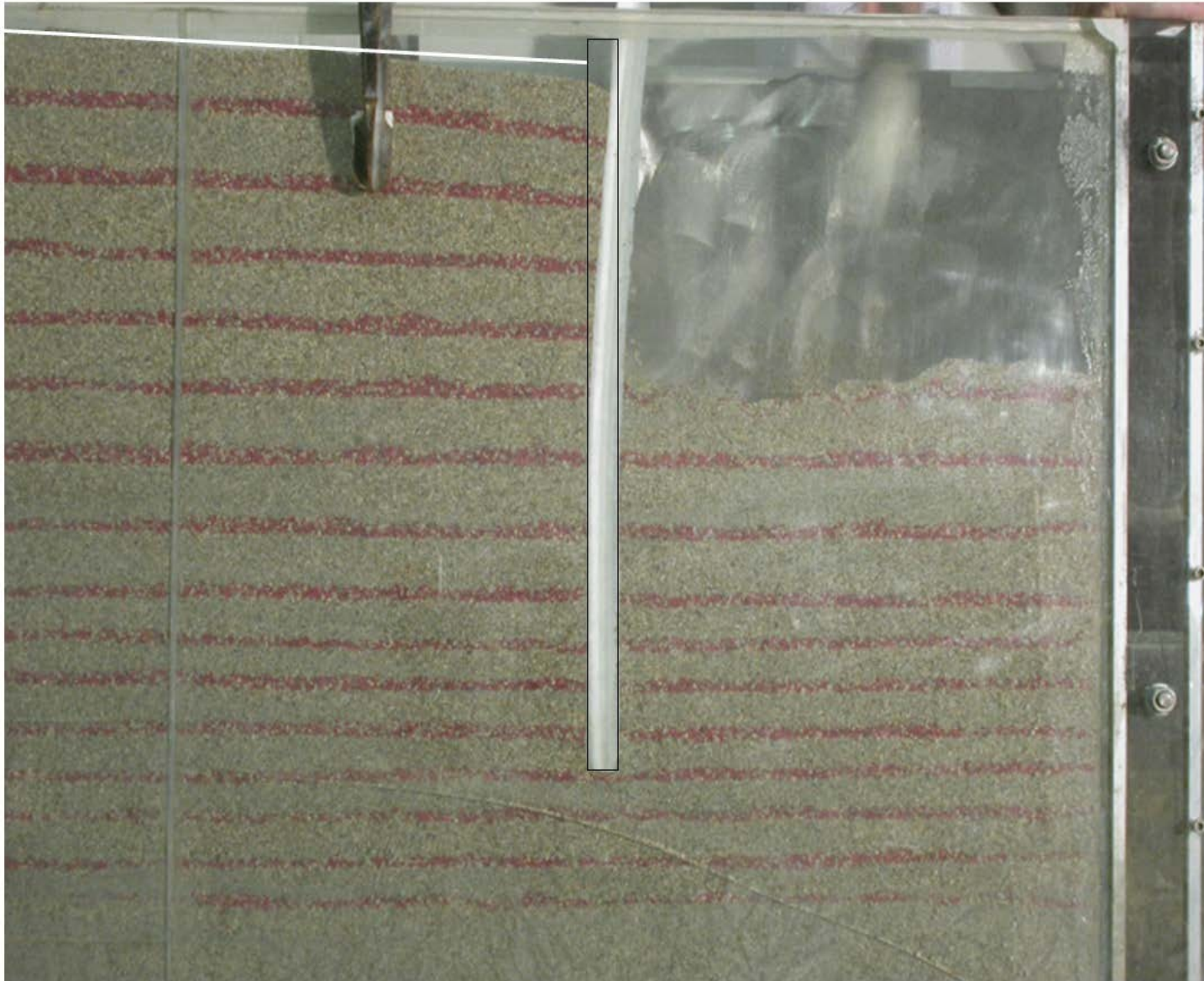
CONDITIONS AUX LIMITES & DIMENSIONNEMENT

Paroi simplement fiché

- Libre en tête, pas d'ancrages etc.
- stabilité assurée uniquement par la fiche:
 - Coin en butée
 - Encastrement en pied de paroi
 - Présence d'une contre-butée
- Rotation en pied de paroi

- Cas limite: fiche maximale, déformée max (poutre console)

Mécanisme de rupture lors du terrassement d'une fouille soutenue par une paroi **simplement fichée**



*Laboratoire
effectué par
F. Fogarasi
et S. Garin*

Encastrement au pied d'une paroi



Démarche de calcul – simplement fiché

1. Détermination des actions et du point de pression nulle
2. Détermination du moment flechissant et effort tranchant selon z
3. Détermination de z_w par l'équilibre de rotation
 $M(z_w) = 0$
4. Equilibre de l'effort tranchant
Détermination de l'effort de contre-butée
5. Calcul de la sur-longueur b afin de satisfaire l'équilibre horizontal
(pour satisfaire ELU type 2 externe)
6. Effort max interne (ELU type 2 interne)

Exemple

- Au tableau

Paroi ancrée et butée en pied

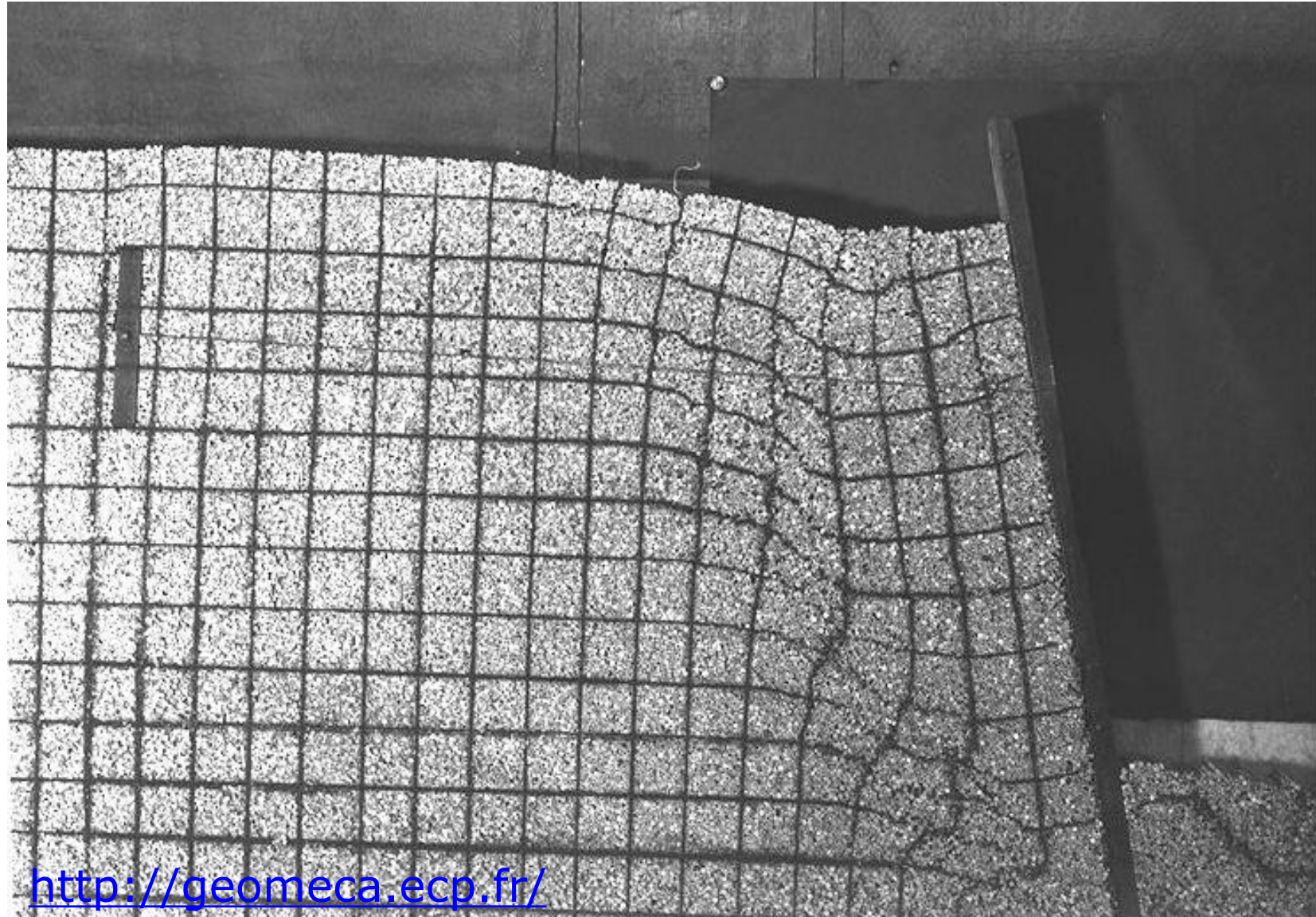
- Stabilité assurée par un niveau d'ancrage + butée
- Pas d'encastrement en pied
- Pivotement de la paroi au niveau du niveau d'appui et déplacement horizontal en pied
- Fiche minimale, effort d'ancrage max.

Mécanisme de rupture lors du terrassement d'une fouille soutenue par une paroi **ancrée et butée en pied**



*Laboratoire
effectué par
F. Fogarasi
et S. Garin*

Défaut de butée au pied d'une paroi ancrée



<http://geomeca.ecp.fr/>

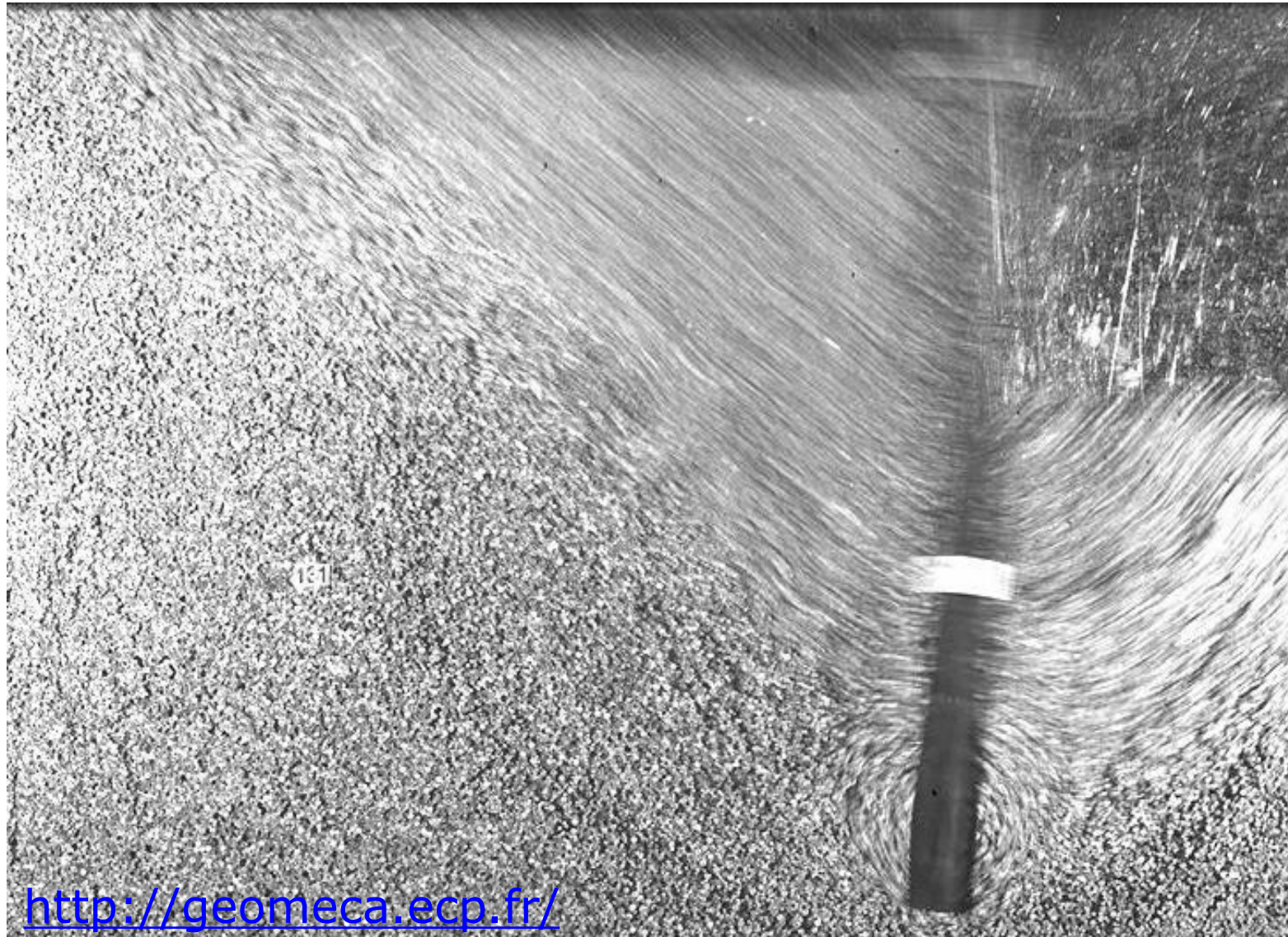
Démarche de calcul – ancré & buté en pied

1. Détermination des actions et du point de pression nulle
2. Détermination du moment flechissant et effort tranchant selon z
3. Equilibre horizontal et de rotation
2 équations fonction de la longueur de la paroi et de l'effort d'ancrage
(pas de contre-butée – pas de sur-longueur)
4. Détermination des efforts internes max.

Paroi ancrée et encastrée en pied

- Stabilité assurée par un niveau d'ancrage et par la fiche
 - Coin en butée
 - Encastrement partiel en pied
- Pivotement autour du niveau d'appui et encastrement partiel en pied

Butée et encastrement au pied d'une paroi



Démarche de calcul – ancré & encastré en pied

1. Détermination des actions et du point de pression nulle
2. Détermination du moment fléchissant et effort tranchant selon z
3. 3 inconnues (longueur, effort d'ancrage, sur-longueur pour assuré la contre-butée)
 1. On se fixe soit la longueur totale, soit l'effort d'ancrage
 2. L'équilibre permet de les déterminer
 3. Calcul de la sur-longueur
4. Détermination des efforts internes max

Méthode de Blum

1. Détermination des actions et du point de pression nulle
2. On fixe un moment nul au point de pression nulle
 1. i.e. 2 poutres isostatiques (1 au dessus, 1 en-dessous du point de pression nulle)
 2. On détermine l'effort tranchant en ce point
3. Equilibre de la poutre inférieure
 1. Détermination de la longueur et de la sur-longueur de contre-butée
4. Détermination des efforts internes maximaux

Solution assez optimale en terme de flexion

Notes

- Plusieurs niveaux d'ancrages ...
 - Redistribution des poussées des terres
 - Comme attendu, multiples solutions possibles
- En présence d'écoulement d'eau, le calcul est itératif...
- Pour une vérification normative (e.g. SIA, eurocode), différents facteurs partiels sont utilisés pour les actions sur l'écran:
 - Majoration de l'état actif au dessus du fond de fouille
 - Minoration de l'état passif (stabilisant) sous le fond de fouille
 - Majoration de l'effet de la pression d'eau