

---

## Macro commande SIMU\_POINT\_MAT

---

### 1 But

---

Calculer l'évolution mécanique d'un point matériel, en quasi-statique non linéaire.

Tous les comportements disponibles dans `STAT_NON_LINE` [U4.51.11] le sont également ici.

Le but de cette macro-commande est de simplifier au maximum les données : il suffit de fournir :

- 1) Le comportement et le matériau ;
- 2) Les fonctions définissant l'évolution des composantes de contraintes ou de déformations choisies ;
- 3) La discrétisation en temps.

Ceci permet en particulier de calculer l'évolution du tenseur des contraintes dans le cas de déformations imposées, ou l'inverse (cas courants en identification de paramètres matériau)

Produit une structure de données de type `table` contenant, en fonction du temps, l'évolution de toutes les composantes des tenseurs de contraintes et de déformations, ainsi que les variables internes.

## 2 Syntaxe

```

tabres [table] = SIMU_POINT_MAT (

♦   /   COMP_INCR      =_F (voir le document [U4.51.11] ),
    /   COMP_ELAS      =_F (voir le document [U4.51.11] ),

♦   INCREMENT          =_F ( voir le document [U4.51.03]),

◇   NEWTON              =_F (  voir le document [U4.51.03]),

◇   CONVERGENCE        =_F (  voir le document [U4.51.03]),

♦   MATER              =   mater,                                [mater]

◇   MASSIF              =   / 'ANGL_REP'                        [R]
                        / 'ANGL_EULER'                          [R]
◇   ANGLE               =   angz,                                [R]

◇   SIGM_IMPOSE=_F( ◇   SIXX = sigxx                            [fonction]
                    ◇   SIYY = sigyy                            [fonction]
                    ◇   SIZZ = sigzz                            [fonction]
                    ◇   SIXY = sigxy                            [fonction]
                    ◇   SIXZ = sigxz                            [fonction]
                    ◇   SIYZ = sigyz                            [fonction]
                    ),
◇   EPSI_IMPOSE=_F( ◇   EPXX = epsxx                            [fonction]
                    ◇   EPHY = epsyy                            [fonction]
                    ◇   EPZZ = epszz                            [fonction]
                    ◇   EPXY = epsxy                            [fonction]
                    ◇   EPXZ = epsxz                            [fonction]
                    ◇   EPYZ = epsyz                            [fonction]
                    ),
◇   SIGM_INIT=_F( ◇   SIXX = sigxx                            [R]
                  ◇   SIYY = sigyy                            [R]
                  ◇   SIZZ = sigzz                            [R]
                  ◇   SIXY = sigxy                            [R]
                  ◇   SIXZ = sigxz                            [R]
                  ◇   SIYZ = sigyz                            [R]
                  ),
◇   EPSI_INIT=_F( ◇   EPXX = epsxx                            [R]
                  ◇   EPHY = epsyy                            [R]
                  ◇   EPZZ = epszz                            [R]
                  ◇   EPXY = epsxy                            [R]
                  ◇   EPXZ = epsxz                            [R]
                  ◇   EPYZ = epsyz                            [R] ),
◇   VARI_INIT=_F( ◇   VALE = vari                                [R]
◇   INFO =          / 1,                                     [DEFAULT]
                  / 2, );

◇   SUPPORT=          / 'ELEMENT'

◇   MODELISATION      =   / '3D'                                [DEFAULT]
                        / 'C_PLAN'
                        / 'D_PLAN'
◇   RECH_LINEAIRE     =_F ( voir le document [U4.51.03]),
◇   AFFE_VARC        =_F (
                        ♦ 'NOM_VARC' ='TEMP',
                        ♦ 'VALE_FONC'=temp [fonction]
                        ◇ 'VALE_REF'=tref [R]
                        ),
◇   ARCHIVAGE         =_F ( voir le document [U4.51.03]),

```

```
◇ SUPPORT=      / 'POINT'                                [DEFAULT]
◇ NB_VARI_TABLE = nvar      [I]
◇ ARCHIVAGE = _F (
◇   LIST_INST = linst (voir document [U4.51.03]),
◇   PRECISION = prec ),
◇ COEF_IMPO = _F (
◇   VALE = coef                                [R]
◇   NUME_LIGNE=ligne                          [R]
◇   NUME_COLONNE=colonne                      [R]
◇ ),
```

## 3 Opérandes

### 3.1 Opérande MATER

♦ **MATER** = mater,

Ce mot-clé permet de renseigner le nom du matériau (*mater*) défini par **DEFI\_MATERIAU** [U4.43.01], où sont fournis les paramètres nécessaires au comportement choisi.

### 3.2 Mots-clés COMP\_INCR/COMP\_ELAS

La syntaxe de ces mots clés est décrite dans le document [U4.51.11].

### 3.3 Mots clés INCREMENT / ARCHIVAGE/ NEWTON / CONVERGENCE

La syntaxe de ces mots-clés est décrite dans le document [U4.51.03].

Le mot-clé **INCREMENT** définit les intervalles de temps pris dans la méthode incrémentale.

Le mot-clé **ARCHIVAGE** définit les instants où sont stockés les résultats dans la table *tabres*. Dans le cas **SUPPORT='POINT'**, ces instants ne peuvent être définis que par le mot-clé **LIST\_INST** avec la précision relative **PRECISION**.

Les mots-clés **NEWTON** et **CONVERGENCE**, facultatifs, permettent de modifier les valeurs par défaut des paramètres de convergence de la méthode de Newton.

### 3.4 Mot clé RECH\_LINEAIRE

La syntaxe de ces mots-clés est décrite dans le document [U4.51.03].

Le mot-clé **RECH\_LINEAIRE** permet, dans le cas **SUPPORT='ELEMENT'**, d'activer la recherche linéaire pour aider à la convergence de l'algorithme de Newton. Cette fonctionnalité n'est pas disponible pour **SUPPORT='POINT'**, car elle ne semble pas nécessaire.

### 3.5 Mot clé MODELISATION

Le mot-clé **MODELISATION** permet, dans le cas **SUPPORT='ELEMENT'**, d'effectuer le calcul sur un élément 3D ou sur un élément 2D, en contraintes planes ou en déformations planes. Il n'est pas disponible dans le cas **SUPPORT='POINT'**, car il suffit d'imposer une valeur nulle aux composantes correspondantes aux contraintes planes ou aux déformations planes pour obtenir le même résultat.

Ce mot-clé permet de définir la dimension du problème traité : 3D (par défaut) ou bien 2D : déformation plane ou contrainte plane. Dans le cas 2D, les composantes des tenseurs fournis sous les mots-clés **SIGM\_IMPOSE**, **EPSI\_IMPOSE**, **SIGM\_INIT**, **EPSI\_INIT** sont au nombre de 4 : *XX*, *YY*, *ZZ*, *XY*.

### 3.6 Mot clé NB\_VARI\_TABLE

Le mot-clé **NB\_VARI\_TABLE** permet, dans le cas **SUPPORT='POINT'**, de limiter le nombre de variables internes écrites dans la table. En effet pour les milieux polycristallins, celui-ci peut atteindre plusieurs centaines. On limite alors le nombre de colonnes de la table à *nvar*, où à défaut à 99. Par contre les calculs sont bien sûr effectués avec la totalité des variables internes : celles-ci ne sont tronquées que dans la table en résultat.

### 3.7 Mots clés SIGM\_IMPOSE/EPSI\_IMPOSE

#### 3.7.1 Opérandes SIXX, SIYY, SIZZ, SIXY, SIXZ, SIYZ

Ces mot-clés permettent de définir des composantes du tenseur de contraintes imposées au point matériel, par l'intermédiaire de fonctions du temps. Ces fonctions peuvent être définies à l'aide de `DEFI_FONCTION` [U4.31.02] ou à l'aide de `FORMULE` [U4.31.05].

Par défaut, les composantes non affectées sont identiquement nulles.

### 3.7.2 Opérandes `EPXX`, `EPYY`, `EPZZ`, `EPXY`, `EPXZ`, `EPYZ`

Ces mot-clés permettent de définir des composantes du tenseur de déformation imposées au point matériel, par l'intermédiaire de fonctions du temps. Ces fonctions peuvent être définies à l'aide de `DEFI_FONCTION` [U4.31.02] ou à l'aide de `FORMULE` [U4.31.05].

Par défaut, les composantes non affectées sont laissées sans valeur (pas de déformation imposée).

### 3.7.3 Compatibilité des opérandes

Pour une composante donnée, on ne peut définir à la fois une contrainte imposée et une déformation imposée. Dans le cas contrainte, le code s'arrête avec un message d'erreur.

## 3.8 Opérande `AFFE_VARC`

Ce mot-clé permet de spécifier une variable de commande (cf. [U4.43.03]) ; dans la version actuelle, seule la température est disponible. La fonction définissant l'évolution temporelle de température est fournie via le mot clé `VALE_FONC`. La température de référence `tref` est donnée par `VALE_REF`.

## 3.9 Opérande `ANGLE`

Ce mot-clé permet de spécifier un angle (en degrés) pour effectuer une rotation d'ensemble autour de  $Z$  appliquée à la fois au chargement, au maillage, et au dépouillement. Ceci permet surtout de vérifier la fiabilité de l'intégration du comportement, comme dans les tests `COMP001`, `COMP002`.

Par défaut, la rotation est identiquement nulle.

Dans le cas de matériaux possédant une orientation intrinsèque (orthotropie, comportements cristallins), il convient d'utiliser également le mot-clé `MASSIF`, avec une première valeur d'angle identique à celle fournie sous `ANGLE`.

## 3.10 Mot clé `MASSIF`

### 3.10.1 Opérandes `ANGL_EULER` / `ANGL_REP`

Ces mot-clés permettent de définir une orientation intrinsèque au matériau (orthotropie, comportements cristallins), et permettent de faire appel dans la macro-commande au mot-clé `MASSIF` de `AFFE_CARA_ELEM` [U4.42.01].

Par défaut, l'orientation est nulle, et on ne fait pas appel à `AFFE_CARA_ELEM`.

### 3.11 Mots clés `SIGM_INIT`/`EPSI_INIT`/`VARI_INIT`

Ces mots clés permettent de définir un état initial par la donnée :

- 1) des composantes des contraintes initiales (toutes les composantes ne sont pas nécessaires, par défaut on prend la valeur 0),
- 2) des composantes des déformations initiales (si le mot clé `EPSI_INIT` est présent, il faut fournir toutes les composantes des déformations initiales : 4 en 2D, et 6 en 3D)
- 3) l'ensemble des variables internes initiales pour le comportement utilisé.

Cette fonctionnalité est illustrée dans le test `SSNV160E`.

## 3.12 Mot clé `COEF_IMPO`

Ce mot clé permet d'introduire des relations linéaires supplémentaires pour la résolution.  
Ceci permet de prendre en compte par exemple une condition d'incompressibilité sur les déformations.  
Cette fonctionnalité est illustrée dans le test WTNV134B.

## 3.13 Opérande INFO

◇ **INFO = inf**

Permet d'effectuer dans le fichier message diverses impressions intermédiaires.

## 4 Fonctionnement de la macro\_commande

Cette macro\_commande a pour but de restreindre au strict nécessaire les données relatives à une simulation sur un point matériel pour un modèle de comportement incrémental.

Le fonctionnement interne allège donc le fichier de commandes de l'utilisateur, en réalisant des opérations répétitives pour ce genre de situations.

### 4.1 Cas SUPPORT= 'ELEMENT'

Le fonctionnement est :

1. création d'un maillage d'un seul élément à un seul point de Gauss (un tétraèdre à quatre noeuds en 3D, un triangle à trois noeuds en 2D) (voir par exemple [V6.04.176]).
2. affectation d'un modèle 3D ou C\_PLAN ou D\_PLAN
3. affectation du matériau sur ce maillage ;
4. affectation des chargements :
5. en ce qui concerne les déformations imposées, pour chaque composante affectée via un des mots-clés de EPSI\_IMPOSE, création d'un chargement unitaire en déformation qui sera multiplié par la fonction du temps fournie pour cette composante par l'utilisateur ;
6. en ce qui concerne les contraintes imposées, pour chaque composante affectée via un des mots-clés de SIGM\_IMPOSE, création d'un chargement unitaire en contraintes qui sera multiplié par la fonction du temps fournie pour cette composante par l'utilisateur ;
7. Appel à STAT\_NON\_LINE. Tous les mots-clés ayant des valeurs par défaut sont utilisés, sauf s'ils sont surchargés par l'utilisateur ( NEWTON, CONVERGENCE, SUIVI\_DDL, ARCHIVAGE, RECH\_LINEAIRE ) et de l'état initial.

L'ensemble des résultats (six ou quatre composantes de contraintes et de déformations, variables internes) sont stockés dans une table (tabres). Pour chaque composante (colonne de la table) figure l'évolution en fonction du temps.

### 4.2 Cas SUPPORT= 'POINT'

Dans ce cas, plutôt que d'utiliser un élément fini (même unique) pour réaliser le calcul, SIMU\_POIN\_MAT fait appel à une commande dédiée, CALC\_POINT\_MAT, qui englobe en fortran l'appel direct à la routine 3D d'intégration des comportements, NMCOMP. Ceci n'est disponible que dans le cas des petites déformations.

Rappelons que NMCOMP est la routine générale d'intégration des lois de comportement, appelée par tous les éléments finis 3D et 2D. Elle permet le calcul en un point (ce point étant le point d'intégration pour un élément fini) des contraintes et variables internes à l'instant actuel, connaissant les contraintes et variables internes à l'instant précédent; et l'accroissement de déformation actuel. (cf. [D5.04.01] et [R5.03.14] ). Plus précisément, à l'instant  $t_i$ , et à l'itération  $n$  le tenseur des contraintes  $\sigma_i^n$ , en un point est calculé à partir de  $(\sigma_{i-1}, \alpha_{i-1})$  et de l'incrément de déformation  $\Delta \epsilon_i^n$ .

Quand toutes les composantes du tenseur des déformations sont fournies, l'algorithme est immédiat : il s'agit d'une simple boucle en temps, contenant pour chaque incrément temporel la donnée de l'état mécanique de l'incrément précédent et le tenseur (symétrique) correspondant à l'accroissement de déformation connu.

Mais dans le cas contraire, soit que l'on fournit seulement  $n$  composantes de l'histoire des déformations,  $n < 6$ , soit que l'on fournit  $n$  composantes de l'histoire des contraintes, l'algorithme est le suivant :

- par défaut, toute composante non spécifiée correspond à une composante de contrainte assujettie à rester nulle (condition de Neumann)
- les équations à résoudre sont (en utilisant la notation sous forme vectorielle des tenseurs symétriques d'ordre 2) :
  - $\sigma_i = F(\Delta \epsilon_i; \sigma_{i-1}, \alpha_{i-1})$  où  $F$  représente le résultat de l'intégration du comportement par NMCOMP
  - pour j variant de 1 à 6 :

- soit  $(\sigma_i)_j = g_j(t_i)$
- soit  $(\varepsilon_i)_j = g_j(t_i)$
- où  $\bar{\sigma}_j(t)$  et  $\bar{\varepsilon}_j(t)$  sont données par SIGM\_IMPOSE / EPSI\_IMPOSE.

Ceci peut s'écrire encore :

pour chaque instant  $t_i$ , résoudre :

$$R(Y_i) = 0 \text{ avec } Y_i = Y(t_i) = \begin{bmatrix} \sigma_i \\ \varepsilon_i \end{bmatrix} \text{ et } R(Y_i) = \begin{bmatrix} \sigma_i - F(\Delta \varepsilon_i; \sigma_{i-1}, \alpha_{i-1}) \\ [C_1] \sigma_i + [C_2] \varepsilon_i - g(t_i) \end{bmatrix}$$

qui est un système non linéaire d'ordre 12.

La dernière relation traduit les conditions de contraintes ou déformations imposées : les matrices  $C_1$  et  $C_2$  ne contiennent que des termes sur la diagonale, valant 1 si la composante correspondante est imposée, sachant que l'on ne peut avoir à la fois contrainte et déformation imposée.

Par exemple, si la déformation  $\varepsilon_{yy}$  est imposée, la dernière relation s'écrit :

$$[C_1] \sigma_i + [C_2] \varepsilon_i - g(t_i) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \sigma_{xx} \\ \sigma_{yy} \\ \sigma_{zz} \\ \sigma_{xy} \\ \sigma_{xz} \\ \sigma_{yz} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \varepsilon_{xx} \\ \varepsilon_{yy} \\ \varepsilon_{zz} \\ \varepsilon_{xy} \\ \varepsilon_{xz} \\ \varepsilon_{yz} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ \varepsilon_{yy}(t_i) \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Dans le cas où l'utilisateur a précisé (via le mot clé COEF\_IMPO) des relations supplémentaires, celles-ci sont prises en compte directement dans les matrices  $C_1$  et  $C_2$ .

La résolution de ce système d'équations non linéaires s'effectue par une méthode de Newton :

$$\text{-initialisation : } Y_i^0 = Y_{i-1} + [K_i^0]^{-1} \begin{bmatrix} 0 \\ -[C_1] \sigma_{i-1} - [C_2] \varepsilon_{i-1} + g(t_i) \end{bmatrix}$$

-a l'itération n :

$$\delta Y_i^n = -[K_i^n]^{-1} R(Y_i^n) = [K_i^n]^{-1} \begin{bmatrix} F(\Delta \varepsilon_i^n; \sigma_{i-1}, \alpha_{i-1}) - \sigma_i^n \\ -[C_1] \sigma_i^n - [C_2] \varepsilon_i^n + g(t_i) \end{bmatrix};$$

$$\Delta Y_i^n = \delta Y_i^n + \Delta Y_i^{n-1}; \quad Y_i^n = \Delta Y_i^n + Y_{i-1}$$

avec

$$[K_i^n] = \left[ \frac{\partial R}{\partial Y} \right] = \begin{bmatrix} \mathbf{1} & -\left( \frac{\partial \sigma}{\partial \varepsilon} \right)_i^n \\ [C_1] & [C_2] \end{bmatrix} \text{ et } [K_i^0] = \begin{bmatrix} \mathbf{1} & -\left( \frac{\partial \sigma}{\partial \varepsilon} \right)_i^0 \\ [C_1] & [C_2] \end{bmatrix}$$

où  $\left( \frac{\partial \sigma}{\partial \varepsilon} \right)_i^0$  représente l'opérateur tangent de prédiction (option RIGI\_MECA\_TANG, cf. [R5.03.01, R5.03.02]) et  $\left( \frac{\partial \sigma}{\partial \varepsilon} \right)_i^n$  représente l'opérateur tangent cohérent (option FULL\_MECA, cf. [R5.03.01, R5.03.02]). Ces opérateurs peuvent être remplacés par l'opérateur d'élasticité suivant les mots-clés PREDICTION, REAC\_ITER.



La seule non linéarité du problème provient du comportement :  $F(\Delta \epsilon_i^n; \sigma_{i-1}, \alpha_{i-1})$  .

Dans le cas d'un comportement linéaire, on vérifie que la solution du problème est obtenue à l'issue de phase de prédiction.

La convergence des itérations est vérifiée :

- soit en valeur relative, (mot clé RESI\_GLOB\_RELA) :

$$\max \left( \frac{\max_{j=1,6} |(R_i^n)_j|}{\max_{j=1,6} |(\sigma_i^0)_j|}, \frac{\max_{j=7,12} |(R_i^n)_j|}{\max_{j=7,12} |(R_i^0)_j|} \right) < \text{RESI\_GLOB\_RELA}$$

Dans ce cas, les termes en contraintes et en déformations sont séparés pour l'examen du critère de convergence pour éviter les problèmes dus aux différences d'ordres de grandeur.

- soit en valeur absolue (mot clé RESI\_GLOB\_MAXI) ou valeur du dénominateur proche de zéro dans le critère relatif ci-dessus :

$$\max_{j=1,12} |(R_i^n)_j| < \text{RESI\_GLOB\_MAXI}$$

Les options de calcul de la rigidité tangente par perturbation et la gestion automatique du pas de temps sont également activées, comme dans [U4.51.03].

Dans la résolution précédente, les termes en contraintes sont adimensionnalisés, pour éviter un mauvais conditionnement de la matrice jacobienne. On divise donc pour la résolution tous les termes en contraintes par le max des termes diagonaux de l'opérateur d'élasticité ; il faut donc fournir dans DEFI\_MATERIAU le mot-clé ELAS ou ELAS\_ORTH ou ELAS\_ISTR.

Dans le cas SUPPORT='POINT', certains mots clés n'ont pas d'utilité :

- c'est cas en particulier pour ALGO\_C\_PLAN='DEBORST', ALGO\_1D='DEBORST', puisque des conditions de contraintes planes ou uniaxiales sont automatiquement vérifiées par l'algorithme précédent. On alerte alors l'utilisateur
- dans le cas de la recherche linéaire, celle-ci n'est pas programmée dans la version actuelle
- dans le cas de l'archivage, seul le mot-clé LIST\_INST est pris en compte
- dans le cas CONVERGENCE / RESI\_REFE\_RELA, ce mot-clé sans objet : le résidu par valeur de référence n'a pas de sens pour un point matériel.
- Dans le cas où la valeur du mot clé DEFORMATION n'est pas PETIT, alarme l'utilisateur en précisant que le type de DEFORMATION choisi, est actuellement incompatible avec SUPPORT=POINT, et que l'on utilise donc SUPPORT=ELEMENT.

## 5 Exemple d'utilisation

Cet exemple est issu du test SSNV160E :

```
# TITRE CAS TEST HYDROSTATIQUE CAM_CLAY EN 3D AVEC SIMU_POINT_MAT

# CARACTERISTIQUES DU MATERIAU
MATER=DEFI_MATERIAU(ELAS=_F(E=7.74E6,NU=0.285),
                    CAM_CLAY=_F(MU = 6.E6,
                                PORO=0.66,
                                LAMBDA=0.25,
                                KAPA=0.05,
                                M=0.9,
                                PRES_CRIT=3.E5),);

# CHARGEMENT
```

```
PRESS2=DEFI_FONCTION(NOM_PARA='INST', NOM_RESU='PRESSION',
    VALE=(0.0,0.0,
    100.0,-100000.0,
    600.0,-320000.0,
    1000.0,-350000.0,
    5000.0,-500000.0,
    8000.0,-800000.0),
    PROL_DROITE='CONSTANT');
```

```
# LISTE DES INSTANTS DE CALCUL
LI1=DEFI_LIST_REEL(DEBUT=0.0,
    INTERVALLE=( _F(JUSQU_A=1000.0,NOMBRE=10,),
    _F(JUSQU_A=1.E4,NOMBRE=60,),),);
```

```
SXXINI= -7.99000E+05
EXXINI= -1.82689E-02
```

```
RESU3=SIMU_POINT_MAT(
```

```
    COMP_INCR= _F(RELATION='CAM_CLAY',ITER_INTE_MAXI=100,ITER_INTE_PAS=-10,),
    NEWTON= _F(MATRICE='TANGENTE',REAC_ITER=1,),
    CONVERGENCE= _F(ITER_GLOB_MAXI=20,),
    MATER = MATER,
    INCREMENT= _F(LIST_INST=LI1,INST_INIT= 7990.,INST_FIN = 8000.),
    SIGM_INIT= _F(SIXX=SXXINI,SIYY=SXXINI,SIZZ=SXXINI,),
    EPSI_INIT= _F( EPXX=EXXINI,EPYY=EXXINI,EPZZ=EXXINI,
    EPXY=0.,EPYZ=0.,EPXZ=0.),
    VARI_INIT= _F( VALE=( 3.99500E+05,1.0,7.99000E+05,4.63066E-10,
    1.94773E-02,2.99086E-17,1.79821E+00),),
    SIGM_IMPOSE= _F( SIXX=PRESS2, SIYY=PRESS2, SIZZ=PRESS2,),
    );
```

```
IMPR_TABLE(TABLE=RESU3)
```

La table résultat contient :

```
#-----
#
#CALC_POINT_MAT
INST      EPXX      EPYY      ... SIXX      SIYY      ... TRACE      ... V1      V2
..
0.00000E+00 0.00000E+00 0.00000E+00 -1.00000E+05 -1.00000E+05 0.00000E+00 0.00000E+00 0.00000E+00
2.00000E+02 -2.06631E-03 -2.06631E-03 -1.44000E+05 -1.44000E+05 -4.32000E+05 3.00000E+05 0.00000E+00
3.00000E+02 -3.57721E-03 -3.57721E-03 -1.88000E+05 -1.88000E+05 -5.64000E+05 3.00000E+05 0.00000E+00
4.00000E+02 -4.76888E-03 -4.76888E-03 -2.32000E+05 -2.32000E+05 -6.96000E+05 3.00000E+05 0.00000E+00
5.00000E+02 -5.75297E-03 -5.75297E-03 -2.76000E+05 -2.76000E+05 -8.28000E+05 3.00000E+05 0.00000E+00
6.00000E+02 -6.59119E-03 -6.59119E-03 -3.20000E+05 -3.20000E+05 -9.60000E+05 3.00000E+05 0.00000E+00
7.00000E+02 -6.72247E-03 -6.72247E-03 -3.27500E+05 -3.27500E+05 -9.82500E+05 3.00000E+05 0.00000E+00
8.00000E+02 -6.85078E-03 -6.85078E-03 -3.35000E+05 -3.35000E+05 -1.00500E+06 3.00000E+05 0.00000E+00
9.00000E+02 -6.97624E-03 -6.97624E-03 -3.42500E+05 -3.42500E+05 -1.02750E+06 3.00000E+05 0.00000E+00
1.00000E+03 -7.09899E-03 -7.09899E-03 -3.50000E+05 -3.50000E+05 -1.05000E+06 3.00000E+05 0.00000E+00
1.40000E+03 -7.33679E-03 -7.33679E-03 -3.65000E+05 -3.65000E+05 -1.09500E+06 3.00000E+05 0.00000E+00
1.80000E+03 -7.56501E-03 -7.56501E-03 -3.80000E+05 -3.80000E+05 -1.14000E+06 3.00000E+05 0.00000E+00
.....
```