

Manuel d'Utilisation
Fascicule U4.4- : Modélisation
Document : U4.43.01

Opérateur `DEFI_MATERIAU`

1 But

Définir le comportement d'un matériau ou les paramètres associés à la fatigue, au dommage, ou aux méthodes simplifiées.

Les lois de comportement admises actuellement par cet opérateur concernent les domaines suivants : **Mécanique** et **Thermique** linéaires ou non, **Métallurgique** pour la modélisation des aciers, **Hydratation** et **Séchage** pour les bétons, **Fluide** pour l'acoustique, **Thermo-Hydro-Mécanique** pour la modélisation des milieux poreux saturés en thermo-mécanique couplée et la **Mécanique des Sols**.

Si nécessaire, un même matériau peut être défini lors d'un appel à `DEFI_MATERIAU` avec plusieurs comportements, tels que élastique, thermique, ...

Produit une Structure de données de type `mater`.

Table des matières

1 But 1	
2 Syntaxe générale	13
3 Comportements élastiques généraux	17
3.1 Mots clés facteur ELAS / ELAS_FO	17
3.1.1 Syntaxe	17
3.1.2 Opérandes E / NU	17
3.1.3 Opérande RHO	17
3.1.4 Opérandes ALPHA / TEMP_DEF_ALPHA / PRECISION	18
3.1.5 Opérandes AMOR_ALPHA / AMOR_BETHA / AMOR_HYST	19
3.1.6 Opérandes K_DESSIC / B_ENDOGE	19
3.1.7 Opérande FONC_DESORP	19
3.2 Mot clé facteur ELAS_FLUI	19
3.2.1 Syntaxe	20
3.2.2 Opérandes RHO, E, NU	20
3.2.3 Opérandes PROF_RHO_F_INT, PROF_RHO_F_EXIT, COGF_MASS_AJOU	20
3.3 Mot clé facteur CABLE	21
3.3.1 Syntaxe	21
3.3.2 Opérandes d'élasticité	21
3.4 Mots clés facteur ELAS_ORTH / ELAS_ORTH_FO	22
3.4.1 Syntaxe	22
3.4.2 Opérandes d'élasticité	23
3.4.3 Opérande RHO	24
3.4.4 Opérandes ALPHA_L / ALPHA_T / ALPHA_N	24
3.4.5 Opérandes TEMP_DEF_ALPHA / PRECISION	24
3.4.6 Critères de rupture	24
3.5 Mots clés facteur ELAS_ISTR / ELAS_ISTR_FO	25
3.5.1 Syntaxe	25
3.5.2 Opérandes d'élasticité	26
3.5.3 Opérande RHO	27
3.5.4 Opérandes ALPHA_L / ALPHA_N	27
3.5.5 Opérandes TEMP_DEF_ALPHA / PRECISION	27
3.6 Mot clés facteur ELAS_COQUE / ELAS_COQUE_FO	28
3.6.1 Syntaxe	28
3.7 Mot clé simple ELAS_HYPER	30
3.7.1 Syntaxe	30
3.7.2 Opérandes C01, C10 et C20	30
3.7.3 Opérande NU et K	30
3.7.4 Opérande RHO	31
4 Comportements mécaniques non linéaires généraux	32
4.1 Mot clé facteur TRACTION	32

4.1.1 Syntaxe	32
4.1.2 Opérande SIGM.....	32
4.2 Mots clés facteur ECRO_LINE / ECRO_LINE_FO.....	32
4.2.1 Syntaxe	32
4.2.2 Opérandes	32
4.3 Mots clés facteur PRAGER / PRAGER_FO.....	33
4.3.1 Syntaxe	33
4.4 Mots clés facteur ECRO_PUIS, ECRO_PUIS_FO	33
4.4.1 Syntaxe	33
4.4.2 Opérandes	34
4.5 Mots clés facteur CIN1_CHAB / CIN1_CHAB_FO.....	35
4.5.1 Syntaxe	35
4.6 Mots clés facteur CIN2_CHAB / CIN2_CHAB_FO.....	36
4.6.1 Syntaxe	37
4.7 Mots clés facteur TAHERI / TAHERI_FO.....	37
4.7.1 Syntaxe	38
4.8 Mots clés facteurs ECOU_VISC1, ECOU_VISC2, ECOU_VISC3, ECRO_CINE1, ECRO_CINE2, ECRO_ISOT1, ECRO_ISOT2	39
4.8.1 Syntaxe	40
4.9 Mots clés facteur LEMAITRE / LEMAITRE_FO	41
4.9.1 Syntaxe	41
4.10 Mot clé facteur VISC_SINH	42
4.10.1 Syntaxe	42
4.11 Mot clé LEMA_SEUIL.....	43
4.11.1 Syntaxe	43
4.12 Mot clé facteur ZIRC_CYRA2	44
4.12.1 Syntaxe	44
4.13 Mot clé facteur ZIRC_EPRI	44
4.13.1 Syntaxe	45
4.14 Mot clé facteur VISC_IRRA_LOG	45
4.14.1 Syntaxe	45
4.15 Mot clé facteur GRAN_IRRA_LOG	45
4.15.1 Syntaxe	46
4.16 Mots clés facteur LMARC / LMARC_FO.....	47
4.16.1 Syntaxe	47
4.17 Mots clés facteur IRRAD3M.....	48
4.17.1 Syntaxe	48
4.17.2 Opérandes R02 , RM , EPSI_U , KAPPA.....	48
4.17.3 Opérandes R02 , RM	48
4.17.4 Opérandes ALPHA , PHI0	48
5 Comportements liés à l'endommagement et la rupture	49
5.1 Mots clés facteur ROUSSELIER / ROUSSELIER_FO	49

5.1.1 Syntaxe.....	50
5.2 Mots clés VENDO_CHAB / VENDO_CHAB_FO.....	51
5.2.1 Syntaxe.....	51
5.3 Mot clé facteur NON_LOCAL.....	53
5.3.1 Syntaxe.....	53
5.3.2 Opérandes LONG_CARA / COEF_RIGI_MINI.....	53
5.4 Mot clé facteur RUPT_FRAG/ RUPT_FRAG_FO.....	53
5.4.1 Syntaxe.....	53
5.4.2 Opérande RUPT_FRAG.....	53
5.4.3 Opérande SIGM_C.....	53
5.4.4 Opérande PENA_ADHERENCE.....	54
5.4.5 Opérande PENA_CONTACT.....	54
5.5 Mot clé facteur CORR_ACIER.....	54
5.5.1 Syntaxe.....	54
5.5.2 Opérande D_CORR.....	54
5.5.3 Opérandes ECRO_K, ECRO_M.....	54
5.5.4 Opérande SY.....	54
6 Comportements thermiques.....	55
6.1 Mots clés facteur THER / THER_FO.....	55
6.1.1 Syntaxe.....	55
6.1.2 Opérandes LAMBDA / RHO_CP.....	55
6.2 Mot clé facteur THER_ORTH.....	55
6.2.1 Syntaxe.....	55
6.2.2 Opérandes LAMBDA / RHO_CP.....	56
6.3 Mot clé facteur THER_NL (cf. [R5.02.02]).....	56
6.3.1 Syntaxe.....	56
6.3.2 Opérandes BETA / LAMBDA / RHO_CP.....	56
6.4 Mots clés facteur THER_COQUE / THER_COQUE_FO.....	56
6.4.1 Syntaxe.....	57
6.4.2 Opérandes COND_LMM / COND_LMP / COND_LPP / COND_LSI / COND_TMM / COND_TMP / COND_TPP / COND_TSI.....	57
6.4.3 Opérandes COND_NMM / COND_NMP / COND_NPP / COND_NSI.....	58
6.4.4 Opérandes CMAS_MM / CMAS_MP / CMAS_PP / CMAS_SI.....	58
7 Comportements spécifiques aux bétons.....	59
7.1 Mot clé facteur THER_HYDR.....	59
7.1.1 Syntaxe.....	59
7.1.2 Opérandes LAMBDA / BETA.....	59
7.1.3 Opérande AFFINITE.....	59
7.1.4 Opérande CHAL_HYDR.....	59
7.1.5 Opérande QSR_K.....	59
7.2 Mot clé facteur SECH_GRANGER.....	60

7.2.1 Syntaxe	60
7.2.2 Opérandes A / B / QSR_K / TEMP_0_C	60
7.3 Mot clé facteur SECH_MENSI	61
7.3.1 Syntaxe	61
7.3.2 Opérandes A / B	61
7.4 Mot clé facteur SECH_BAZANT	62
7.4.1 Syntaxe	62
7.4.2 Opérandes D1 / ALPHA_BAZANT / N / FONC_DESORP	62
7.5 Mot clé facteur SECH_NAPPE	63
7.5.1 Syntaxe	63
7.5.2 Opérande FONCTION	63
7.6 Mot clé facteur PINTO_MENEGOTTO	63
7.6.1 Syntaxe	65
7.6.2 Opérandes	65
7.7 Mots clés facteur BPEL_BETON / BPEL_ACIER	67
7.7.1 Syntaxe	67
7.7.2 Opérandes	67
7.8 Mot clé facteur BETON_DOUBLE_DP	68
7.8.1 Syntaxe	68
7.8.2 Opérandes F_C / F_T / COEF_BIAX	69
7.8.3 Opérandes ENER_COMP_RUPT / ENER_TRAC_RUPT / COEF_ELAS_COMP	69
7.8.4 Opérandes LONG_CARA	69
7.8.5 Opérandes COMP_POST_PIC / TRAC_POST_PIC	70
7.9 Mot clé facteur GRANGER_FP / GRANGER_FP_INDT / V_GRANGER_FP	71
7.9.1 Syntaxe pour le fluage propre	71
7.9.2 Opérandes pour le fluage propre	72
7.9.3 Syntaxe pour le fluage propre indépendant de la température	72
7.9.4 Syntaxe pour le vieillissement	72
7.9.5 Opérandes pour le vieillissement	72
7.10 Mot clé NADAI_B	73
7.10.1 Syntaxe	74
7.10.2 Opérandes F_C / F_T	74
7.10.3 Opérande CRIT_E_C	74
7.10.4 Opérandes EPS_P_C / EPS_R_C / EPSI_R_T	74
7.10.5 Opérande FAC_T_C	74
7.11 Mot clé facteur BAZANT_FD	74
7.11.1 Syntaxe	74
7.11.2 Opérande	74
7.12 Mot clé LABORD_1D	75
7.12.1 Syntaxe	75
7.12.2 Opérandes	75

7.13	Mot clé facteur MAZARS / MAZARS_FO	76
7.13.1	Syntaxe	76
7.13.2	Opérandes EPSD0.....	76
7.13.3	Opérandes AC / AT / BC / BT	76
7.13.4	Opérande BETA.....	77
7.14	Mot clé BETON_UMLV_FP	77
7.14.1	Syntaxe	78
7.14.2	Opérande	78
7.15	Mot clé facteur BETON_ECRO_LINE	79
7.15.1	Syntaxe	79
7.15.2	Opérandes	79
7.16	Mot clé facteur ENDO_ORTH_BETON	79
7.16.1	Syntaxe	79
7.16.2	Opérande ALPHA	79
7.16.3	Opérandes K0 / K1 / K2	80
7.16.4	Opérandes ECROB / ECROD.....	80
7.17	Mots clés facteur GLRC_ACIER.....	80
7.17.1	Syntaxe	80
7.17.2	Opérandes	80
7.18	Mots clés facteur GLRC_DAMAGE	80
7.18.1	Syntaxe	81
7.18.2	Opérandes	81
7.19	Mots clés facteur GLRC_DM	83
7.19.1	Syntaxe	83
7.19.2	Opérandes	83
7.20	Mot clé BETON_REGLE_PR.....	83
7.20.1	Syntaxe	84
7.20.2	Opérandes	84
7.21	Mot clé JOINT_BA.....	84
7.21.1	Syntaxe	84
7.21.2	Opérandes	85
8	Comportements Métallo-Mécaniques.....	87
8.1	Mot clé facteur META_ACIER.....	87
8.1.1	Syntaxe.....	87
8.1.2	Opérandes pour les changements de phases	87
8.1.3	Opérandes pour la taille de grains	89
8.2	Mot clé facteur META_ZIRC.....	90
8.2.1	Syntaxe.....	90
8.2.2	Opérandes.....	90
8.3	Mot clé facteur DURT_META.....	91
8.3.1	Syntaxe.....	91

8.3.2 Opérandes	91
8.4 Mots clés facteur <i>ELAS_META</i> / <i>ELAS_META_FO</i>	92
8.4.1 Syntaxe	92
8.4.2 Opérandes	93
8.5 Mot clé facteur <i>META_ECRO_LINE</i>	95
8.5.1 Syntaxe	95
8.5.2 Opérandes	95
8.6 Mot clé facteur <i>META_TRACTION</i>	96
8.6.1 Syntaxe	96
8.6.1.1 Opérandes	96
8.7 Mot clé facteur <i>META_VISC_FO</i>	97
8.7.1 Syntaxe	97
8.7.2 Opérandes	97
8.8 Mot clé facteur <i>META_PT</i>	99
8.8.1 Syntaxe	99
8.8.2 Opérandes	99
8.9 Mot clé facteur <i>META_RE</i>	100
8.9.1 Syntaxe	100
8.9.2 Opérandes	100
9 Comportements THERMO-HYDRO-MECANIQUEs et des sols	101
9.1 Mot clé simple <i>COMP_THM</i>	101
9.2 Mot clé facteur <i>THM_INIT</i>	102
9.2.1 Syntaxe	102
9.2.2 Opérande <i>TEMP</i>	103
9.2.3 Opérande <i>PRE1</i>	103
9.2.4 Opérande <i>PRE2</i>	103
9.2.5 Opérande <i>PORO</i>	103
9.2.6 Opérande <i>PRES_VAPE</i>	103
9.2.7 Opérande <i>DEGR_SATU</i>	103
9.3 Mot clé facteur <i>THM_LIQU</i>	104
9.3.1 Syntaxe	104
9.3.2 Opérande <i>RHO</i>	104
9.3.3 Opérande <i>UN_SUR_K</i>	104
9.3.4 Opérande <i>ALPHA</i>	104
9.3.5 Opérande <i>CP</i>	104
9.3.6 Opérande <i>VISC</i>	104
9.3.7 Opérande <i>D_VISC_TEMP</i>	104
9.4 Mot clé facteur <i>THM_GAZ</i>	105
9.4.1 Syntaxe	105
9.4.2 Opérande <i>MASS_MOL</i>	105
9.4.3 Opérande <i>CP</i>	105

9.4.4 Opérande VISC	105
9.4.5 Opérande D_VISC_TEMP	105
9.5 Mot clé facteur THM_VAPE_GAZ	105
9.5.1 Syntaxe	105
9.5.2 Opérande MASS_MOL	106
9.5.3 Opérande CP	106
9.5.4 Opérande VISC	106
9.5.5 Opérande D_VISC_TEMP	106
9.6 Mot clé facteur THM_AIR DISS	106
9.6.1 Syntaxe	106
9.6.2 Opérande CP	106
9.6.3 Opérande COEF_HENRY	106
9.6.4 Opérande D_VISC_TEMP	106
9.7 Mot clé facteur THM_DIFFU	107
9.7.1 Syntaxe	107
9.7.2 Opérande R_GAZ	108
9.7.3 Opérande RHO	108
9.7.4 Opérande CP	108
9.7.5 Opérande BIOT_COEF	108
9.7.6 Opérande SATU_PRES	108
9.7.7 Opérande D_SATU_PRES	108
9.7.8 Opérande PESA_X	108
9.7.9 Opérande PESA_Y	108
9.7.10 Opérande PESA_Z	108
9.7.11 Opérande PERM_IN	109
9.7.12 Opérande PERMIN_X	109
9.7.13 Opérande PERMIN_Y	109
9.7.14 Opérande PERMIN_Z	109
9.7.15 Opérande PERM_LIQU	109
9.7.16 Opérande D_PERM_LIQU_SATU	109
9.7.17 Opérande PERM_GAZ	109
9.7.18 Opérande D_PERM_SATU_GAZ	109
9.7.19 Opérande D_PERM_PRES_GAZ	109
9.7.20 Opérande FICKV_T	109
9.7.21 Opérande FICKV_S	109
9.7.22 Opérande FICKV_PG	110
9.7.23 Opérande FICKV_PV	110
9.7.24 Opérande D_FV_T	110
9.7.25 Opérande D_FV_PG	110
9.7.26 Opérande FICKA_T	110
9.7.27 Opérande FICKA_S	110

9.7.28	Opérande FICKA_PA.....	110
9.7.29	Opérande FICKA_PL.....	110
9.7.30	Opérande D_FA_T.....	110
9.7.31	Opérande LAMB_T.....	110
9.7.32	Opérande LAMB_S.....	111
9.7.33	Opérande LAMB_PHI.....	111
9.7.34	Opérande LAMB_CT.....	111
9.7.35	Opérande D_LB_T.....	111
9.7.36	Opérande D_LB_S.....	111
9.7.37	Opérande D_LB_PHI.....	111
9.7.38	Opérande EMMAG.....	111
9.7.39	Opérande PERM_END.....	111
9.8	Clé CAM_CLAY.....	112
9.8.1	Syntaxe.....	112
9.8.2	Opérandes LAMBDA.....	112
9.8.3	Opérandes KAPA.....	112
9.8.4	Opérandes M.....	112
9.8.5	Opérandes PORO.....	112
9.8.6	Opérandes PRES_CRIT.....	112
9.8.7	Opérandes PA.....	112
9.9	Mot clé facteur CJS.....	113
9.9.1	Syntaxe.....	113
9.9.2	Opérande BETA_CJS.....	114
9.9.3	Opérande RM.....	114
9.9.4	Opérande N_CJS.....	115
9.9.5	Opérande KP.....	115
9.9.6	Opérande RC.....	115
9.9.7	Opérande A_CJS.....	115
9.9.8	Opérande R_INIT.....	115
9.9.9	Opérande B_CJS.....	115
9.9.10	Opérande C_CJS.....	116
9.9.11	Opérande PCO.....	116
9.9.12	Opérande GAMMA_CJS.....	116
9.9.13	Opérande MU_CJS.....	116
9.9.14	Opérande PA.....	116
9.9.15	Opérande Q_INIT.....	116
9.10	Mot clé facteur LAIGLE.....	117
9.10.1	Syntaxe.....	117
9.10.2	Opérande GAMMA_ULT.....	117
9.10.3	Opérande GAMMA_E.....	117
9.10.4	Opérande M_ULT.....	117

Titre : *Opérateur DEFI_MATERIAU*

Date : 24/04/07

Auteur(s) : **J.P. LEFEBVRE**Clé : *U4.43.01-I*

Page : 10/152

9.10.5	Opérande M_E	117
9.10.6	Opérande A_E	118
9.10.7	Opérande M_PIC	118
9.10.8	Opérande A_PIC	118
9.10.9	Opérande ETA	118
9.10.10	Opérande SIGMA_C	118
9.10.11	Opérandes GAMMA et KSI	118
9.10.12	Opérande GAMMA_CJS	118
9.10.13	Opérande SIGMA_P1	118
9.10.14	Opérande PA	118
9.11	Mot clé facteur DRUCK_PRAGER	119
9.11.1	Syntaxe	119
9.11.2	Opérande ECROUISSAGE	119
9.11.3	Opérande ALPHA	119
9.11.4	Opérande P_ULTM	119
9.11.5	Opérande SY	120
9.11.6	Opérande H	120
9.11.7	Opérande SY_ULTM	120
9.12	Mot clé facteur BARCELONE	120
9.12.1	Syntaxe	120
9.12.2	Opérandes R, BETA	120
9.12.3	Opérande KC	120
9.12.4	Opérande PCO_INIT	120
9.12.5	Opérande KAPAS	120
9.12.6	Opérande LAMBDA_S	121
9.12.7	Opérande ALPHAB	121
9.13	Mot clé facteur HOEK_BROWN	121
9.13.1	Syntaxe	121
9.13.2	Opérande GAMMA_RUP	121
9.13.3	Opérande GAMMA_RES	121
9.13.4	Opérande S_END	121
9.13.5	Opérande S_RUP	121
9.13.6	Opérande M_END	121
9.13.7	Opérande M_RUP	121
9.13.8	Opérande BETA	122
9.13.9	Opérande ALPHAB	122
9.13.10	Opérande PHI_RUP	122
9.13.11	Opérande PHI_RES	122
9.13.12	Opérande PHI_END	122
10	Comportements spécifiques aux éléments 1D	123
10.1	Mots clés facteur VMIS_POUTRE / VMIS_POUTRE_FO	123

10.1.1	Syntaxe	124
10.2	Mot clé facteur ECRO_FLEJOU	124
10.2.1	Syntaxe	124
10.3	Mot clé facteur ECRO_ASYM_LINE (cf. [R5.03.09])	125
10.3.1	Syntaxe	125
11	Comportements particuliers	126
11.1	Mot clé facteur LEMAITRE_IRRA	126
11.1.1	Syntaxe	127
11.2	Mot clé facteur LMARC_IRRA	127
11.2.1	Syntaxe	128
11.3	Mot clé facteur DIS_GRICRA	128
11.3.1	Syntaxe	130
11.4	Mot clé facteur GATT_MONERIE	130
11.4.1	Syntaxe	130
11.5	Mot clé facteur DIS_CONTACT	131
11.5.1	Syntaxe	132
11.5.2	Opérandes	133
11.6	Mot clé facteur ASSE_CORN : comportement d'un assemblage boulonné	135
11.6.1	Syntaxe	135
11.6.2	Opérandes	135
11.7	Mot clé facteur ARME : comportement d'un armement de ligne aérienne	136
11.7.1	Syntaxe	136
11.7.2	Opérande	137
12	Comportement fluide	138
12.1	Mot clé facteur FLUIDE	138
12.1.1	Syntaxe	138
12.1.2	Opérandes	138
13	Données Matériaux associées à des post-traitements	139
13.1	Mot clé facteur FATIGUE	139
13.1.1	Syntaxe	139
13.1.2	Opérande WOHLER	139
13.1.3	Opérandes A_BASQUIN / BETA_BASQUIN	140
13.1.4	Opérandes A0 / A1 / A2 / A3 / SL	140
13.1.5	Opérande MANSON_COFFIN	141
13.1.6	Opérande E_REFE	141
13.1.7	Opérande D0	141
13.1.8	Opérande TAU0	141
13.2	Mot clé facteur DOMMA_LEMAITRE	141
13.2.1	Opérande S	141
13.2.2	Opérande EPSP_SEUIL	141
13.2.3	Opérande EXP_S	141
13.3	Mot de facteur CISA_PLAN_CRIT	142

Titre : *Opérateur DEFI_MATERIAU*

Date : 24/04/07

Auteur(s) : **J.P. LEFEBVRE**Clé : *U4.43.01-I*

Page : 12/152

13.3.1	Opérande MATAKE_A	142
13.3.2	Opérande MATAKE_B	142
13.3.3	Opérande COEF_FLEX_TORS	142
13.3.4	Opérande D_VAN_A	142
13.3.5	Opérande D_VAN_B	142
13.3.6	Opérande COEF_CISA_TRAC	143
13.3.7	Opérande FATSOC_A	143
13.4	Mot clé facteur WEIBULL / WEIBULL_FO	144
13.4.1	Syntaxe	144
13.4.2	Opérandes	145
13.5	Mots clés facteur RCCM / RCCM_FO	145
13.5.1	Syntaxe	145
13.5.2	Opérande SY_02	146
13.5.3	Opérande SM	146
13.5.4	Opérande SU	146
13.5.5	Opérande SC	146
13.5.6	Opérande SH	146
13.5.7	Opérande S	146
13.5.8	Opérande N_KE_RCCM / M_KE_RCCM	146

2 Syntaxe générale

```
ma [mater] = DEFI_MATERIAU (
    # Comportement Elastiques Généraux [§ 3]
    | / ELAS, # voir[§ 3.1]
    | / ELAS_FO,
    | / ELAS_FLUI, # voir[§ 3.2]
    | APPUI_ELAS, # voir[§ 3.3]
    | CABLE, # voir[§ 3.4]
    | / ELAS_ORTH, # voir[§ 3.5]
    | / ELAS_ORTH_FO,
    | / ELAS_ISTR, # voir[§ 3.6]
    | / ELAS_ISTR_FO,
    | / ELAS_COQUE, # voir[§ 3.7]
    | / ELAS_COQUE_FO,
    | ELAS_HYPER, # voir[§ 3.8]

    # Comportements Mécaniques Non Linéaires Généraux [§ 4]

    | TRACTION, # voir[§ 4.1]
    | / ECRO_LINE, # voir[§ 4.2]
    | / ECRO_LINE_FO,
    | / PRAGER, # voir[§ 4.3]
    | / PRAGER_FO,
    | CHABOCHE, # voir[§ 4.4]
    | / CIN1_CHAB, # voir[§ 4.5]
    | / CIN1_CHAB_FO,
    | / CIN2_CHAB, # voir[§ 4.6]
    | / CIN2_CHAB_FO,
    | / TAHERI, # voir[§ 4.7]
    | / TAHERI_FO,
    | / POLY_CFC, # voir[§ 4.8]
    | / POLY_CFC_FO,
    | ECOU_VISC1, # voir[§ 4.9]
    | ECOU_VISC2,
    | ECOU_VISC3,
    | ECRO_CIN1,
    | ECRO_CIN2,
    | ECRO_ISOT1,
    | ECRO_ISOT2,
    | / LEMAITRE, # voir[§ 4.10]
    | / LEMAITRE_FO,
    | VISC_SINH, # voir[§ 4.11]
    | / LEMA_SEUIL, # voir[§ 4.12]
    | / LEMA_SEUIL_FO,
    | ZIRC_CYRA2, # voir[§ 4.13]
    | ZIRC_EPRI, # voir[§ 4.14]
    | VISC_IRRA_LOG, # voir[§ 4.15]
    | / LMARC, # voir[§ 4.16]
    | / LMARC_FO,
```

H-T60-01-481/A

```
# Comportements Thermo-Hydro-Mécaniques et des sols [§ 9]
COMP_THM      = / 'LIQU_SATU'      , # voir[§ 9.1]
               / 'LIQU_GAZ'      ,
               / 'GAZ'           ,
               / 'LIQU_GAZ_ATM'   ,
               / 'LIQU_VAPE_GAZ' ,
               / 'LIQU_VAPE'     ,
               / 'LIQU_SATU_GAT' ,
               / 'LIQU_NSAT_GAT' ,
               / 'LIQU_AD_GAZ_VAPE' ,

| THM_INIT,                                # voir[§ 9.2]
| THM_LIQU,                                # voir[§ 9.3]
| THM_GAZ,                                 # voir[§ 9.4]
| THM_VAPE_GAZ,                            # voir[§ 9.5]
| THM_AIR DISS,                            # voir[§ 9.6]
| THM_DIFFU,                               # voir[§ 9.7]
| SURF_ETAT_SATU,                          # voir[§ 9.8]
| SURF_ETAT_NSAT,                          # voir[§ 9.9]
| CAM_CLAY_THM,                            # voir[§ 9.10]
| CAM_CLAY,                                # voir[§ 9.11]
| CJS,                                     # voir[§ 9.12]
| LAIGLE,                                  # voir[§ 9.13]
| DRUCKER_PRAGER,                          # voir[§ 9.14]
| BARCELONE,                               # voir[§ 9.15]
| HOEK_BROWN,                              # voir[§ 9.16]

# Comportement spécifiques aux éléments 1D [§ 10]
| / VMIS_POUTRE,                            # voir[§ 10.1]
| / VMIS_POUTRE_FO,

| ECRO_FLEJOU,                              # voir[§ 10.2]
| ECRO_ASYM_LINE,                           # voir[§ 10.3]

# Comportements particuliers [§ 11]
| LEMAITRE_IRRA,                            # voir[§ 11.1]
| LMARC_IRRA,                               # voir[§ 11.2]
| DIS_GRICRA,                               # voir[§ 11.3]
| GATT_MONERIE,                             # voir[§ 11.4]
| DIS_CONTACT,                              # voir[§ 11.5]
| ASSE_CORN,                                # voir[§ 11.6]
| ARME,                                     # voir[§ 11.7]

# Comportement fluide [§ 12]
| FLUIDE,                                    # voir[§ 12.1]

# Données Matériaux associés à des post-traitements [§ 13]
| FATIGUE,                                  # voir[§ 13.1]
| DOMMA_LEMAITRE,                           # voir[§ 13.2]
| CISA_PLAN_CRIT,                           # voir[§ 13.3]
| / WEIBULL,                                # voir[§ 13.4]
| / WEIBULL_FO,
| / RCCM,                                    # voir[§ 13.5]
| / RCCM_FO,
)
```

Remarque :

Pour la plupart des comportements, il est possible de définir des caractéristiques constantes ou bien des caractéristiques dépendant d'une ou deux variables. Nous avons choisi de regrouper les deux mots clés facteurs, les mots clés simples étant identiques dans les deux cas, seuls les arguments se distinguent par le type de concept associé.

Dans la syntaxe de chaque comportement, on adoptera la convention suivante pour indiquer la ou les variables dont peuvent dépendre les concepts de type fonction.

```
[fonction *]      'TEMP'  'X', 'Y', 'Z' (deux variables parmi quatre),
[fonction **]     'TEMP'
[fonction ***]    'EPSI'   'TEMP'
[fonction ****]   'ABSC'
[fonction +]      'INST'
[fonction ++]     'NORM'
[fonction +++]    'TEMP'  'IRRA'
```


3 Comportements élastiques généraux

3.1 Mots clés facteur ELAS / ELAS_FO

Définition des caractéristiques élastiques linéaires constantes ou fonctions du paramètre 'TEMP'.

3.1.1 Syntaxe

```
| / ELAS = _F (
    ♦ E = yg , [R]
    ♦ NU = nu , [R]
    ◇ RHO = rho , [R]
    ◇ ALPHA = dil , [R]
    ◇ / AMOR_ALPHA = α , [R]
      AMOR_BETA = β , [R]
      / AMOR_HYST = η , [R]
)
/ ELAS_FO = _F (
    ♦ E = yg , [fonction**]
    ♦ NU = nu , [fonction**]
    ◇ RHO = rho , [R]
    ◇ ALPHA = dil , [fonction**]
    ◇ / AMOR_ALPHA = α , [fonction**]
      AMOR_BETA = β , [fonction**]
      / AMOR_HYST = η , [fonction**]
    ◇ TEMP_DEF_ALPHA= Tdef , [R]
    ◇ PRECISION = / ε , [R]
      / 1 , [DEFAULT]
    ◇ K_DESSIC = / k , [R]
      / 0 , [DEFAULT]
    ◇ B_ENDOGE = / e , [R]
      / 0 , [DEFAULT]
    ◇ FONC_DESORP = / f , [fonction]
)
```

3.1.2 Opérandes E / NU

♦ E = yg

Module d'Young. On vérifie que $E \geq 0$.

♦ NU = nu

Coefficient de Poisson. On vérifie que $-1. \leq nu \leq 0.5$.

3.1.3 Opérande RHO

◇ RHO = rho

Masse volumique constante réelle (on n'accepte pas de concept de type fonction). Pas de vérification de l'ordre de grandeur.

3.1.4 Opérandes ALPHA / TEMP_DEF_ALPHA / PRECISION

◇ ALPHA = α [fonction**]

Coefficient de dilatation thermique isotrope.

Le coefficient de dilatation thermique est un coefficient de dilatation moyen qui peut dépendre de la température T .

Les valeurs des coefficients de dilatation sont déterminées par des essais de dilatométrie qui ont lieu à la température ambiante (0°C ou plus généralement 20°C).

De ce fait, on dispose en général des valeurs du coefficient de dilatation défini par rapport à 20°C (température à laquelle on suppose la déformation thermique nulle).

Certaines études nécessitent de prendre une température de référence différente de la température ambiante (déformation thermique nulle pour une autre température que la température ambiante). Il faut alors effectuer un changement de repère dans le calcul de la déformation thermique [R4.08.01].

◇ TEMP_DEF_ALPHA = Tdef [R]

C'est la valeur de la température à laquelle les valeurs du coefficient de dilatation thermique ont été déterminées, et ont été renseignées sous le mot clé ALPHA.

Ce mot clé devient obligatoire dès que l'on a renseigné ALPHA.

Le calcul de la déformation thermique se fait par la formule [R4.08.01] :

$$\varepsilon^{th}(T) = \hat{\alpha}(T) (T - T_{ref}) \text{ avec } \hat{\alpha}(T) = \frac{\alpha(T)(T - T_{def}) - \alpha(T_{ref})(T_{ref} - T_{def})}{T - T_{ref}}$$

et $\varepsilon^{th}(T_{ref}) = 0$

◇ PRECISION : / prec
/ 1. [DEFAULT]

Ce mot clé est utilisé lorsque le mot clé TEMP_DEF_ALPHA est spécifié.

C'est un réel qui indique avec quelle précision une température T_i (de la liste des températures servant à la définition de $\alpha(T_i)_{i=1, N}$) est proche de la température de référence T_{ref} .

Ce réel sert au calcul de la fonction $\hat{\alpha}(T_i)$. La formule mathématique permettant le calcul de $\hat{\alpha}(T_i)$ est différente selon que $T_i \neq T_{ref}$ ou $T_i = T_{ref}$.

3.1.5 Opérandes AMOR_ALPHA / AMOR_BETHA / AMOR_HYST

◇ / AMOR_ALPHA = α
AMOR_BETHA = β

Coefficients α et β permettant de construire une matrice d'amortissement visqueux proportionnel à la rigidité et/ou à la masse $[C] = \alpha[K] + \beta[M]$. On se reportera aux documents de modélisation de l'amortissement mécanique [U2.06.03] et [R5.05.04].

◇ / AMOR_HYST = η

Coefficient η d'amortissement hystérétique permettant de définir le module d'Young complexe (matériau visco-élastique) à partir duquel sera créée la matrice de rigidité complexe permettant le calcul de la réponse harmonique [U2.06.03] et [R5.05.04].

3.1.6 Opérandes K_DESSIC / B_ENDOGE

◇ / K_DESSIC = k

Coefficient de retrait de dessication.

◇ / K_ENDOGE = e

Coefficient de retrait endogène.

Ces caractéristiques sont utilisés avec le comportement défini par les mots clés BETON_DOUBLE_BP, GRANGER_FP et BAZANT_FD. Voir réf.[R7.01.12].

3.1.7 Opérande FONC_DESORP

FONC_DESORP : courbe de sorption-désorption [R7.01.12] donnant l'hygrométrie h en fonction de la teneur en eau C . Opérande obligatoire avec la loi BAZANT_FD [R7.01.01].

3.2 Mot clé facteur ELAS_FLUI

Le mot clé ELAS_FLUI permet de définir la masse volumique équivalente d'une structure tubulaire avec fluide interne et externe, en prenant en compte l'effet de confinement.

Cette opération s'inscrit dans le cadre de l'étude du comportement dynamique d'une configuration du type "faisceau de tubes sous écoulement transverse". L'étude du comportement du faisceau est ramenée à l'étude d'un tube unique représentatif de l'ensemble du faisceau. Réf [U4.35.02]

La masse volumique équivalente de la structure ρ_{eq} est définie par :

$$\rho_{eq} = \frac{1}{(d_e^2 - d_i^2)} \left[\rho_i \cdot d_i^2 + \rho_t \cdot (d_e^2 - d_i^2) + \rho_e \cdot d_{eq}^2 \right]$$

$$d_{eq}^2 = \frac{2 \cdot Cm \cdot d_e^2}{\pi}$$

ρ_i, ρ_e, ρ_t sont respectivement la masse volumique du fluide interne, du fluide externe et de la structure.

d_e, d_i sont respectivement le diamètre externe et interne du tube.

Cm est un coefficient de masse ajoutée (définit le confinement).

3.2.1 Syntaxe

```
/  ELAS_FLUI = _F  (
                                ♦  RHO                =  rho                [R]
                                ♦  E                  =  yg                [R]
                                ♦  NU                 =  nu                [R]
                                ♦  PROF_RHO_F_INT     =  rhoi              [fonction****]
                                ♦  PROF_RHO_F_EXT     =  rhoe              [fonction****]
                                ♦  COEF_MASS_AJOU     =  fonc_cm            [fonction****]
                                )
```

3.2.2 Opérandes RHO, E, NU

- ♦ RHO = rho
Masse volumique du matériau.
- ♦ E = yg
Module d'Young.
- ♦ NU = nu
Coefficient de Poisson.

3.2.3 Opérandes PROF_RHO_F_INT, PROF_RHO_F_EXIT, COEF_MASS_AJOU

- ♦ PROF_RHO_F_INT = rhoi
Concept de type [fonction] définissant le profil de masse volumique du fluide interne le long du tube. Cette fonction est paramétrée par l'abscisse curviligne.
- ♦ PROF_RHO_F_EXT = rhoe
Concept de type [fonction] définissant le profil de masse volumique du fluide externe le long du tube. Cette fonction est paramétrée par l'abscisse curviligne, 'ABSC'.
- ♦ COEF_MASS_AJOU = fonc_cm
Concept de type [fonction] produit par l'opérateur FONC_FLUI_STRU [U4.35.02].
Cette fonction constante, paramétrée par l'abscisse curviligne, fournit la valeur du coefficient de masse ajoutée C_m .

3.3 Mot clé facteur **CABLE**

Définition de la caractéristique élastique non linéaire, constante, pour les câbles : deux comportements élastiques différents en traction et en compression, définis par les modules d'Young *E* et *EC* (module en compression).

Les caractéristiques standard du matériau élastique sont à renseigner sous le mot clé facteur *ELAS*.

3.3.1 Syntaxe

```
      /   CABLE = _F    (   ◇   EC_SUR_E    = /   ecse,           [R]  
                              /   1.D-4,           [DEFAULT]  
                                                  )
```

3.3.2 Opérandes d'élasticité

◇ *EC_SUR_E* = *ecse*

Rapport des modules à la compression et à la traction. Si le module de compression est nul, le système linéaire global aux déplacements peut devenir singulier. C'est le cas lorsqu'un nœud n'est connecté qu'à des câbles et que ceux-ci entrent tous en compression.

3.4 Mots clés facteur ELAS_ORTH / ELAS_ORTH_FO

Définition des caractéristiques élastiques orthotropes constantes ou fonctions de la température pour les éléments de coque et les éléments massifs isoparamétriques ou les couches constitutives d'un composite (cf. *DEFI_COQU_MULT*).

3.4.1 Syntaxe

```

/ ELAS_ORTH = _F (
    ♦ E_L           = ygl , [R]
    ♦ E_T           = ygt , [R]
    ◇ E_N           = ygn , [R]
    ♦ G_LT          = glt , [R]
    ◇ G_TN          = gtn , [R]
    ◇ G_LN          = gln , [R]
    ♦ NU_LT         = nult , [R]
    ◇ NU_TN         = nutn , [R]
    ◇ NU_LN         = nuln , [R]
    ◇ ALPHA_L       = / dil , [R]
                        / 0.0 , [DEFAULT]
    ◇ ALPHA_T       = / dit , [R]
                        / 0.0 , [DEFAULT]
    ◇ ALPHA_N       = / din , [R]
                        / 0.0 , [DEFAULT]
    ◇ RHO           = / rho , [R]
                        / 0.0 , [DEFAULT]
    ◇ XT            = / trl , [R]
                        / 1.0 , [DEFAULT]
    ◇ XC            = / col , [R]
                        / 1.0 , [DEFAULT]
    ◇ YT            = / trt , [R]
                        / 1.0 , [DEFAULT]
    ◇ YC            = / cot , [R]
                        / 1.0 , [DEFAULT]
    ◇ S_LT          = / cis , [R]
                        / 1.0 , [DEFAULT]
    ◇ AMOR_ALPHA    =  $\alpha$ 
    ◇ AMOR_BETA     =  $\beta$ 
    ◇ AMOR_MYST     =  $\eta$ 
)
/ ELAS_ORTH_FO = _F (
    ♦ E_L           = ygl , [fonction**]
    ♦ E_T           = ygt , [fonction**]
    ◇ E_N           = ygn , [fonction**]
    ♦ G_LT          = glt , [fonction**]
    ◇ G_TN          = gtn , [fonction**]
    ◇ G_LN          = gln , [fonction**]
    ♦ NU_LT         = nult , [fonction**]
    ◇ NU_TN         = nutn , [fonction**]
    ◇ NU_LN         = nuln , [fonction**]
    ◇ ALPHA_L       = dil , [fonction**]
    ◇ ALPHA_T       = dit , [fonction**]
    ◇ ALPHA_N       = din , [fonction**]
    ◇ RHO           = / rho , [R]
                        / 0.0 , [DEFAULT]
    ◇ TEMP_DEF_ALPHA = Tdef , [R]
    ◇ PRECISION     = /  $\epsilon$  , [R]
                        / 1. , [DEFAULT]
)
    ◇ AMOR_ALPHA    =  $\alpha$ 
    ◇ AMOR_BETA     =  $\beta$ 
    ◇ AMOR_MYST     =  $\eta$ 

```

3.4.2 Opérandes d'élasticité

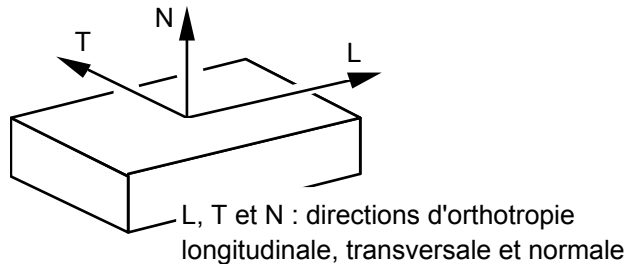
Le lecteur pourra se reporter aux documentations suivantes :

[U4.42.03] *DEFI_COQU_MULT*

[U4.42.01] *AFFE_CARA_ELEM*

pour définir le repère d'orthotropie (L, T, N) lié aux éléments.

- ◆ $E_L = ygl$ Module d'Young longitudinal.



- ◆ $E_T = ygt$ Module d'Young transversal.
- ◇ $E_N = ygn$ Module d'Young normal.
- ◆ $GL_T = glt$ Module de cisaillement dans le plan LT.
- ◇ $G_{TN} = gtn$ Module de cisaillement dans le plan TN.
- ◇ $G_{LN} = gln$ Module de cisaillement dans le plan LN.

Remarque :

Pour les coques, les modules de cisaillement transversaux ne sont pas obligatoires ; dans ce cas, on calcule en coque mince en affectant une rigidité infinie au cisaillement transversal (éléments *DST*, *DSQ* et *Q4G*).

- ◆ $NU_{LT} = nult$ Coefficient de Poisson dans le plan LT.

Remarques importantes :

$nult$ n'est pas égal à $nutl$. En fait, on a la relation : $nutl = \frac{ygt}{ygl} * nult$

$nult$ doit s'interpréter de la manière suivante :

si l'on exerce une traction selon l'axe L donnant lieu à une déformation selon cet axe égale à

$$\varepsilon_L = \frac{\sigma_L}{ygl}, \text{ on a une déformation selon l'axe } T \text{ égale à : } \varepsilon_T = -nult * \frac{\sigma_L}{ygl}.$$

Les différents coefficients d'élasticité E_L , G_{LN} et NU_{LN} ne peuvent pas être choisis de façon quelconque : physiquement, il faut toujours qu'une déformation non nulle provoque une énergie de déformation strictement positive. Cela se traduit par le fait que la matrice de Hooke doit être définie positive. L'opérateur *DEFI_MATERIAU* calcule les valeurs propres de cette matrice et émet une alarme si cette propriété n'est pas vérifiée.

Pour les modèles 2D, comme l'utilisateur n'a pas encore choisi sa *MODELISATION* (*D_PLAN*, *C_PLAN*, ...), on vérifie la positivité de la matrice dans les différents cas de figure.

◇ NU_TN = nutn Coefficient de Poisson dans le plan TN.

◇ NU_LN = nuln Coefficient de Poisson dans le plan LN.

La remarque faite pour NU_LT est à appliquer à ces deux derniers coefficients. On a ainsi les relations :

$$\text{nunt} = \frac{\text{ygt}}{\text{ygn}} * \text{nutn}$$

$$\text{nunl} = \frac{\text{ygl}}{\text{ygn}} * \text{nuln}$$

3.4.3 Opérande RHO

◇ RHO = rho
Masse volumique.

3.4.4 Opérandes ALPHA_L / ALPHA_T / ALPHA_N

◇ ALPHA_L = dil
Coefficient de dilatation thermique moyen longitudinal.

◇ ALPHA_T = dit
Coefficient de dilatation thermique moyen transversal.

◇ ALPHA_N = din
Coefficient de dilatation thermique moyen normal.

3.4.5 Opérandes TEMP_DEF_ALPHA / PRECISION

On se reportera au paragraphe [§3.1.4]. Ce mot clé devient obligatoire dès que l'on a renseigné ALPHA_L, ou ALPHA_T ou ALPHA_N.

3.4.6 Critères de rupture

Ces différents critères peuvent être utilisés par la commande CALC_ELEM sous le mot clé 'CRIT_ELNO_RUPT' [U4.81.01], [R4.01.01].

◇ XT = trl
Critère de rupture en traction dans le sens longitudinal (première direction d'orthotropie).

◇ XC = col
Critère de rupture en compression dans le sens longitudinal.

◇ YT = trt
Critère de rupture en traction dans le sens transversal (seconde direction d'orthotropie).

◇ YC = cot
Critère de rupture en compression dans le sens transversal.

◇ S_LT = cis
Critère de rupture en cisaillement dans le plan LT.

3.5 Mots clés facteur ELAS_ISTR / ELAS_ISTR_FO

Définition des caractéristiques élastiques constantes ou fonctions de la température dans le cas de l'isotropie transverse pour les éléments de coque et les éléments massifs isoparamétriques.

En reprenant les mêmes notations que pour l'orthotropie [§3.4], l'isotropie transverse signifie ici, l'isotropie dans le plan (L, T).

3.5.1 Syntaxe

```
/ ELAS_ISTR = _F (   ♦ E_L       =   ygl ,       [R]
                     ♦ E_N       =   ygn ,       [R]
                     ♦ G_LN      =   gln ,       [R]
                     ♦ NU_LT     =   nult ,      [R]
                     ♦ NU_LN     =   nuln ,      [R]
                     ◇ ALPHA_L =   / dil ,      [R]
                                 / 0.0 ,      [DEFAULT]
                     ◇ ALPHA_N =   / din ,      [R]
                                 / 0.0 ,      [DEFAULT]
                     ◇ RHO       =   / rho ,     [R]
                                 / 0.0 ,      [DEFAULT]
                                              )

/ ELAS_ISTR_FO = _F (   ♦ E_L       =   ygl ,       [fonction**]
                     ♦ E_N       =   ygn ,       [fonction**]
                     ♦ G_LN      =   gln ,       [fonction**]
                     ♦ NU_LT     =   nult ,      [fonction**]
                     ♦ NU_LN     =   nuln ,      [fonction**]
                     ◇ ALPHA_L =   dil ,       [fonction**]
                     ◇ ALPHA_N =   din ,       [fonction**]
                     ◇ RHO       =   / rho ,     [R]
                                 / 0.0 ,      [DEFAULT]
                     ◇ TEMP_DEF_ALPHA = Tdef , [R]
                     ◇ PRECISION =   / ε ,     [R]
                                     / 1. ,     [DEFAULT]
                                              )
```

3.5.2 Opérandes d'élasticité

Le lecteur pourra se reporter aux documentations suivantes :

[U4.42.03] DEFI_COQU_MULT

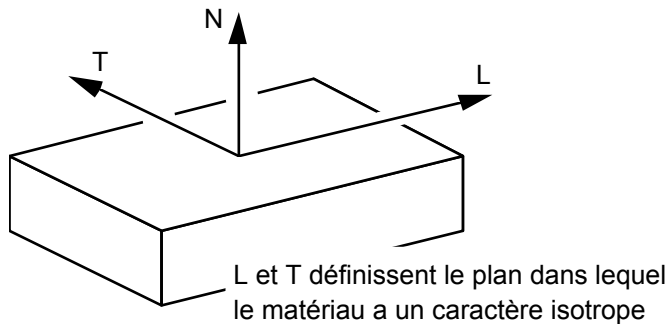
[U4.42.01] AFFE_CARA_ELEM

[R4.01.02] Orthotropie

pour définir un repère (L, T, N) lié aux éléments et définissant l'isotropie transverse du matériau, ce dernier étant isotrope dans le plan LT.

Remarque :

Les directions L et T sont arbitraires dans le plan LT.



- ◆ $E_L = y_{gl}$

Module d'Young dans le plan LT.

- ◆ $E_N = y_{gn}$

Module d'Young normal.

- ◆ $GL_N = g_{ln}$

Module de cisaillement dans le plan LN.

Remarque :

Le module de cisaillement dans le plan LT est défini par la formule usuelle pour les matériaux

$$\text{isotropes : } G = \frac{E}{2(1+\nu)} \text{ soit ici } g_{lt} = \frac{y_{gl}}{2(1+n_{ult})}.$$

- ◆ $NU_{LT} = n_{ult}$

Coefficient de Poisson dans le plan LT.

- ◆ $NU_{LN} = n_{uln}$

Coefficient de Poisson dans le plan LN.

Remarques importantes :

nult = nutl puisque le matériau a un caractère isotrope dans la plan LT, mais nuln n'est pas égal à nuln.

*On a la relation : $\text{nunl} = \frac{\text{ygl}}{\text{ygn}} * \text{nuln}$*

nult doit s'interpréter de la manière suivante :

si l'on exerce une traction selon l'axe N donnant lieu à une déformation de traction selon cet

*axe égale à $\varepsilon_N = \frac{\sigma_N}{\text{ygn}}$, on a une compression selon l'axe L égale à : $\text{nuln} * \frac{\sigma_N}{\text{ygn}}$.*

Les différents coefficients d'élasticité E_L , G_{LN} et NU_{LN} ne peuvent pas être choisis de façon quelconque : physiquement, il faut toujours qu'une déformation non nulle provoque une énergie de déformation strictement positive. Cela se traduit par le fait que la matrice de Hooke doit être définie positive. L'opérateur DEFI_MATERIAU calcule les valeurs propres de cette matrice et émet une alarme si cette propriété n'est pas vérifiée.

Pour les modèles 2D, comme l'utilisateur n'a pas encore choisi sa MODELISATION (D_PLAN , C_PLAN , ...), on vérifie la positivité de la matrice dans les différents cas de figure.

3.5.3 Opérande RHO

- ◇ RHO = rho
Masse volumique.

3.5.4 Opérandes ALPHA_L / ALPHA_N

- ◇ ALPHA_L = dil
Coefficient de dilatation thermique moyen dans le plan LT.
- ◇ ALPHA_N = din
Coefficient de dilatation thermique moyen normal.

3.5.5 Opérandes TEMP_DEF_ALPHA / PRECISION

On se reportera au paragraphe [§3.1.4]. Ce mot clé devient obligatoire dès que l'on a renseigné le mot clé ALPHA_L ou ALPHA_N.

3.6 Mot clés facteur ELAS_COQUE / ELAS_COQUE_FO

ELAS_COQUE permet à l'utilisateur de fournir directement les coefficients de la matrice d'élasticité (décomposée en membrane et flexion) des coques minces orthotropes en élasticité linéaire [R3.07.03].

3.6.1 Syntaxe

```
/ ELAS_COQUE = _F (
/ ELAS_COQUE_FO = _F
```

```

◇ MEMB_L      = C1111 , [R] ou [fonction**]
◇ MEMB_LT     = C1122 , [R] ou [fonction**]
◇ MEMB_T      = C2222 , [R] ou [fonction**]
◇ MEMB_G_LT   = C1212 , [R] ou [fonction**]
◇ FLEX_L      = D1111 , [R] ou [fonction**]
◇ FLEX_LT     = D1122 , [R] ou [fonction**]
◇ FLEX_T      = D2222 , [R] ou [fonction**]
◇ FLEX_G_LT   = D1212 , [R] ou [fonction**]
◇ CISA_L      = G11 , [R] ou [fonction**]
◇ CISA_T      = G22 , [R] ou [fonction**]
◇ RHO         = rho , [R] ou [fonction**]
◇ ALPHA       = alpha , [R] ou [fonction**]
◇ M_LLLL      = H1111 , [R] ou [fonction**]
◇ M_LLTT      = H1111 , [R] ou [fonction**]
◇ M_LLLT      = H1112 , [R] ou [fonction**]
◇ M_TTTT      = H2222 , [R] ou [fonction**]
◇ M_TTLT      = H2212 , [R] ou [fonction**]
◇ M_LTLT      = H1212 , [R] ou [fonction**]
◇ F_LLLL      = A1111 , [R] ou [fonction**]
◇ F_LLLT      = A1111 , [R] ou [fonction**]
◇ F_LLLT      = A1112 , [R] ou [fonction**]
◇ F_TTTT      = A2222 , [R] ou [fonction**]
◇ F_TTLT      = A2212 , [R] ou [fonction**]
◇ F_LTLT      = A1212 , [R] ou [fonction**]
◇ MF_LLLL     = B1111 , [R] ou [fonction**]
◇ MF_LLTT     = B1111 , [R] ou [fonction**]
◇ MF_LLLT     = B1112 , [R] ou [fonction**]
◇ MF_TTTT     = B2222 , [R] ou [fonction**]
◇ MF_TTLT     = B2212 , [R] ou [fonction**]
◇ MF_LTLT     = B1212 , [R] ou [fonction**]
◇ MC_LLLZ     = E1111 , [R] ou [fonction**]
◇ MC_LLTZ     = E1111 , [R] ou [fonction**]
◇ MC_TTLZ     = E1112 , [R] ou [fonction**]
◇ MC_TTTZ     = E2222 , [R] ou [fonction**]
◇ MC_LTLZ     = E2212 , [R] ou [fonction**]
◇ MC_LTTZ     = E1212 , [R] ou [fonction**]
◇ FC_LLLZ     = F1111 , [R] ou [fonction**]
◇ FC_LLTZ     = F1111 , [R] ou [fonction**]
◇ FC_TTLZ     = F1112 , [R] ou [fonction**]
◇ FC_TTTZ     = F2222 , [R] ou [fonction**]
◇ FC_LTLZ     = F2212 , [R] ou [fonction**]
◇ FC_LTTZ     = F1212 , [R] ou [fonction**]
◇ C_LZLZ     = G1313 , [R] ou [fonction**]
◇ C_TZTZ     = G2323 , [R] ou [fonction**]
◇ C_TZTZ     = G1323 , [R] ou [fonction**]
)
```

La matrice de comportement intervenant dans la matrice de rigidité en élasticité homogène isotrope est de la forme :

Membrane :

Flexion :

Cisaillement :

$$\mathbf{C} = \frac{Eh}{1-\nu^2} \begin{vmatrix} 1 & \nu & 0 \\ \nu & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \left(\frac{1-\nu}{2}\right) \end{vmatrix} \quad \mathbf{D} = \frac{Eh^3}{12(1-\nu^2)} \begin{vmatrix} 1 & \nu & 0 \\ \nu & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \left(\frac{1-\nu}{2}\right) \end{vmatrix} \quad \mathbf{G} = \frac{5Eh}{12(1+\nu)} \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{vmatrix}$$

Pour les coques orthotropes dont les modules d'élasticité sont obtenus par une méthode d'homogénéisation, il n'est pas possible dans le cas général de trouver un module d'Young équivalent E_{eq} et une épaisseur équivalente h_{eq} pour retrouver les expressions précédentes.

Les matrices de rigidité sont donc données directement sous la forme :

Membrane :

Flexion :

Cisaillement :

$$\mathbf{C} = \begin{vmatrix} C_{1111} & C_{1122} & 0 \\ C_{1122} & C_{2222} & 0 \\ 0 & 0 & C_{1212} \end{vmatrix} \quad \mathbf{D} = \begin{vmatrix} D_{1111} & D_{1122} & 0 \\ D_{1122} & D_{2222} & 0 \\ 0 & 0 & D_{1212} \end{vmatrix} \quad \mathbf{G} = \begin{vmatrix} G_{11} & 0 \\ 0 & G_{22} \end{vmatrix}$$

En revanche, on se limite aux cas où le coefficient de dilatation thermique est homogène isotrope.

Ces coefficients sont à fournir dans le repère local de l'élément. Il est défini par le mot-clé ANGL_REP de AFFE_CARA_ELEM [U4.42.01].

Remarque concernant la prise en compte du cisaillement transverse suivant les modèles de coques :

Si on souhaite utiliser ELAS_COQUE avec du cisaillement transverse il faut nécessairement employer la modélisation DST. Si on utilise la modélisation DKT, le cisaillement transverse ne sera pas pris en compte, quelque soient les valeurs de G_{11} et G_{22} . La correspondance pour un matériau isotrope est la suivante :

- Le matériau ELAS_COQUE, modélisation DST avec $CISA_* = 5/12*(Eh/(1+\nu))$ est équivalent au matériau ELAS, modélisation DST.
- Le matériau ELAS_COQUE, modélisation DST avec $CISA_* = 5/12*(Eh/(1+\nu))*N$, où N est un grand nombre (par exemple 10^5), est équivalent au matériau ELAS, modélisation DKT.
- Le matériau ELAS_COQUE, modélisation DKT est équivalent au matériau ELAS, modélisation DKT.

Les matrices de comportement reliant les efforts généralisés aux déformations pour les éléments de plaque et prenant en compte les termes de couplage sont définies de la façon suivante :

Membrane :

Flexion :

Membrane - flexion :

$$\mathbf{HM} = \begin{vmatrix} H_{1111} & H_{1122} & H_{1112} \\ 0 & H_{2222} & H_{2212} \\ 0 & 0 & H_{1212} \end{vmatrix} \quad \mathbf{HF} = \begin{vmatrix} A_{1111} & A_{1122} & A_{1112} \\ 0 & A_{2222} & A_{2212} \\ 0 & 0 & A_{1212} \end{vmatrix} \quad \mathbf{HMF} = \begin{vmatrix} B_{1111} & B_{1122} & B_{1112} \\ 0 & B_{2222} & B_{2212} \\ 0 & 0 & B_{1212} \end{vmatrix}$$

Membrane cisaillement :

Flexion - cisaillement :

Cisaillement :

$$\mathbf{HMC} = \begin{vmatrix} E_{1113} & E_{1123} \\ E_{2213} & E_{2223} \\ E_{1213} & E_{1223} \end{vmatrix} \quad \mathbf{HFC} = \begin{vmatrix} F_{1113} & F_{1123} \\ F_{2213} & F_{2223} \\ F_{1213} & F_{1223} \end{vmatrix} \quad \mathbf{HC} = \begin{vmatrix} G_{1313} & G_{1323} \\ G_{1323} & G_{2323} \end{vmatrix}$$

3.7 Mot clé simple ELAS_HYPER

Définition des caractéristiques hyper-élastiques de type Signorini. [R5.03.19]. Les contraintes de Piola Kirchhoff S sont reliées aux déformations de green-Lagrange $E = \frac{\partial \Psi}{\partial E}$ avec :

$$\Psi = C01(I_1 - 3) + C10(I_2 - 3) + C20(I_1 - 3)^2 + \frac{1}{2}K(J - 1)^2$$

avec $I_1 = I_c J^{-\frac{2}{3}}$, $I_2 = II_c J^{-\frac{4}{3}}$, $J = III_c^{\frac{1}{2}}$, où I_c II_c III_c sont les 3 invariants de tenseur de cauchy-green droit.

3.7.1 Syntaxe

```
/ ELAS_HYPER  ◆ C01      =      c01 ,          [R]
                ◇ C10      =      / c10 ,          [R]
                / 0.0 ,          [DEFAULT]
                ◇ C20      =      / c20 ,          [R]
                / 0.0 ,          [DEFAULT]
                ◇ RHO      = / rho ,          [R]
                / 0.0 ,          [DEFAULT]
                ◇ NU       =      nu ,          [R]
                ◇ K        =      k ,          [R]
```

3.7.2 Opérandes C01, C10 et C20

- ◆ C01
- ◇ C10
- ◇ C20

Les trois coefficients de l'expression polynomiale du potentiel hyperélastique. L'unité est le N/m².

- Si C10 et C20 sont nuls, on obtient un matériau de type néo-hookéen.
- Si seul C20 est nul, on obtient un matériau de type Mooney-Rivlin.

Le matériau est élastique incompressible en petites déformations si on prend C10 et C01 tels que $6(C01+C10) = E$, où E est le module de Young.

3.7.3 Opérande NU et K

/◇ NU
Coefficient de Poisson. On vérifie que $-1. \leq \text{nu} < 0.5$.

/◇ K
Module de compressibilité.

Ces deux paramètres s'excluent l'un et l'autre. Ils quantifient la presque-compressibilité du matériau. On utilise le module de compressibilité K fourni par l'utilisateur, s'il existe. Sinon on calcule K par :

$$K = \frac{6(C01 + C10)}{3(1 - 2\nu)}$$

On peut prendre nu proche de 0.5 mais jamais strictement égal (à la précision machine près). Si nu est trop proche de 0.5, un message d'erreur invite l'utilisateur à vérifier son coefficient de poisson ou son module de compressibilité. Plus le module de compressibilité est grand, plus le matériau est incompressible.

3.7.4 Opérande RHO

◇ RHO

Masse volumique constante réelle (on n'accepte pas de concept de type *fonction*). Pas de vérification de l'ordre de grandeur.

4 Comportements mécaniques non linéaires généraux

En général, la définition d'un comportement mécanique non linéaire nécessite d'une part la définition des propriétés élastiques et d'autre part celles relatives à l'aspect non linéaire proprement dit. Dans *Code_Aster*, ces 2 types de données sont définies séparément, sauf quelques exceptions.

4.1 Mot clé facteur TRACTION

Définition d'une courbe de traction (élasto-plasticité de von Mises à écrouissage isotrope non linéaire ou élasticité non linéaire).

4.1.1 Syntaxe

```
|   TRACTION = _F      (   ♦   SIGM =      sigm_f  ,  [fonction***]
```

4.1.2 Opérande SIGM

- ◆ SIGM = sigm_f

Courbe σ en fonction de la déformation totale ε (on vérifie que le concept fonction dépend bien des seuls paramètres `EPSI` et éventuellement `TEMP`).

L'ordonnée du premier point définit la limite élastique du matériau, il est donc impératif de ne pas définir de point d'abscisse nulle.

Remarque :

Pour les matériaux multiphasés, les caractéristiques d'érouissage se définissent par META ECRO LINE ou META TRACTION.

4.2 Mots clés facteur ECRO LINE / ECRO LINE FO

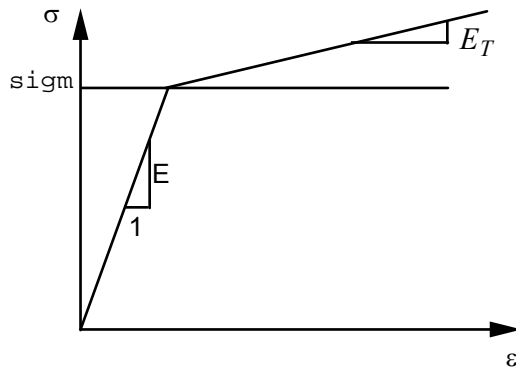
Définition d'une courbe d'écrouissage linéaire ou d'un ensemble de courbes dépendant de la température.

4.2.1 Syntaxe

```
|      ECRO_LINE = _F (      ◆ D_SIGM_EPSI = dsde      ,      [R]
|                               ◆ SY =                  sigm      ,      [R]
|                               )
|      ECRO_LINE_FO =_F (      ◆ D_SIGM_EPSI = dsde      ,      [fonction**]
|                               ◆ SY =                  sigm      ,      [fonction**]
|                               )
```

4.2.2 Opérandes

- ◆ `D_SIGM_EPSI = dsde (ET)`
Pente de la courbe de traction.
- ◆ `SY = sigm`
Limite d'élasticité.



La courbe d'écrouissage utilisée dans les modèles de comportement est alors :

$$R(p) = \sigma_y + H_p$$

$$\text{avec } H = \frac{E \cdot E_T}{E - E_T}$$

Il faut donc respecter : $E_T < E$
(voir par exemple [R5.03.02]).

Le module d'Young E est à préciser par les mots-clés ELAS ou ELAS_FO.

4.3 Mots clés facteur PRAGER / PRAGER_FO

Lorsque le trajet de chargement n'est plus monotone, les écrouissages isotrope et cinématique ne sont plus équivalents. En particulier, on peut s'attendre à avoir simultanément une part cinématique et une part isotrope. Si on cherche à décrire précisément les effets d'un chargement cyclique, il est souhaitable d'adopter des modélisations sophistiquées (mais simples d'emploi) telles que le modèle de Taheri, par exemple, cf. [R5.03.05]. En revanche, pour des trajets de chargement moins complexes, on peut souhaiter n'inclure qu'un écrouissage cinématique linéaire, toutes les non linéarités de l'écrouissage étant portées par le terme isotrope. Cela permet de décrire précisément une courbe de traction, tout en représentant quand même des phénomènes tels que l'effet Bauschinger [R5.03.16].

Les caractéristiques de l'écrouissage sont alors données par une courbe de traction et une constante, dite de Prager, pour le terme d'écrouissage cinématique linéaire. Le mot clé PRAGER permet de définir la constante de PRAGER, utilisée dans les modèles à écrouissage mixte (cinématique linéaire combiné avec isotrope) VMIS_ECMI_LINE ou VMIS_ECMI_TRAC.

4.3.1 Syntaxe

```
| PRAGER = _F ( ♦ C = C , [R]
| PRAGER_FO = _F ( ♦ C = C , [fonction**]
```

L'identification de C est décrite dans [R5.03.16].

4.4 Mots clés facteur ECRO_PUIS, ECRO_PUIS_FO

4.4.1 Syntaxe

```
/ ECRO_PUIS=F( ♦SY =σy, [R]
               ♦A_PUIS =a, [R]
               ♦N_PUIS =n, [R]
```

```
/ ECRO_PUIS_FO =_F( ♦ SY = σy, [fonction**]
```

4.4.2 Opérandes

- ♦ SY =σ_y [R] Limite d'élasticité
- ♦ A_PUIS=a [R] Coefficient de la loi puissance
- ♦ N_PUIS=n [R] Exposant

La courbe d'écrouissage est déduite de la courbe uniaxiale reliant les déformations aux contraintes, dont l'expression est :

$$\varepsilon = \frac{\sigma}{E} + a \frac{\sigma_y}{E} \left(\frac{\sigma}{\sigma_y} \right)^n$$

4.5 Mots clés facteur CIN1_CHAB / CIN1_CHAB_FO

Comportement du modèle de Chaboche (à une seule variable cinématique) décrit dans le document [R5.03.04].

Brièvement ces relations sont :

$$F(\sigma, R, X) = (\tilde{\sigma} - X)_{eq} - R(p)$$

$$\dot{\epsilon}^p = \dot{\lambda} \frac{\partial F}{\partial \sigma} = \frac{3}{2} \dot{\lambda} \frac{\tilde{\sigma} - X}{(\tilde{\sigma} - X)_{eq}}$$

$$\dot{p} = \dot{\lambda} = \sqrt{\frac{2}{3} \dot{\epsilon}^p : \dot{\epsilon}^p} \quad \text{éq 4.5-1}$$

$$\begin{cases} \text{si } F < 0 \text{ ou } \dot{F} < 0 & \dot{\lambda} = 0 \\ \text{si } F = 0 \text{ et } \dot{F} = 0 & \dot{\lambda} \geq 0 \end{cases} \quad \text{éq 4.5-2}$$

$$X = \frac{2}{3} C(p) \alpha ,$$

$$\dot{\alpha} = \dot{\epsilon}^p - \gamma(p) \alpha \dot{p} \quad \text{éq 4.5-3}$$

Les fonctions $C(p)$, $\gamma(p)$ et $R(p)$ sont définies par :

$$R(p) = R_\infty + (R_0 - R_\infty) e^{-bp}$$

$$C(p) = C^\infty \left(1 + (k-1) e^{-wp} \right)$$

$$\gamma_1(p) = \gamma^0 \left(a_\infty + (1 - a_\infty) e^{-bp} \right)$$

Remarque :

$\tilde{\sigma}$ représente le déviateur des contraintes et () *eq* l'équivalent au sens de von Mises.

La définition de X sous la forme [éq 4.5-3] permet de garder une formulation qui prend en compte les variations des paramètres avec la température. Ces termes sont nécessaires car leur non prise en compte conduirait à des résultats inexacts.

4.5.1 Syntaxe

```
CIN1_CHAB (CIN1_CHAB_FO) = _F(
  ♦ R_0 = R_0 , [R] ou [fonction**]
  ♦ R_I = R_I, (inutile si B=0) [R] ou [fonction**]
  ♦ B = b, (défaut : 0.) [R] ou [fonction**]
  ♦ C_I = C_I, [R] ou [fonction**]
  ♦ K = k, (défaut : 1.) [R] ou [fonction**]
  ♦ W = w, (défaut : 0.) [R] ou [fonction**]
  ♦ G_0 = G_0, [R] ou [fonction**]
  ♦ A_I = A_I, (défaut : 1.) [R] ou [fonction**]
)
```

Remarque :

Une version viscoplastique du modèle de Chaboche est également disponible (cf. [R5.03.04]). Elle nécessite de définir des caractéristiques visqueuses à l'aide du mot-clé facteur LEMAITRE ou LEMAITRE_FO, en mettant obligatoirement le paramètre UN_SUR_M à zéro.

4.6 Mots clés facteur CIN2_CHAB / CIN2_CHAB_FO

Comportement du modèle de Chaboche (à deux variables cinématiques) décrit dans le document [R5.03.04].

Brièvement ces relations sont :

$$F(\boldsymbol{\sigma}, R, \mathbf{X}) = (\tilde{\boldsymbol{\sigma}} - \mathbf{X}_1 - \mathbf{X}_2)_{eq} - R(p)$$

$$\dot{\boldsymbol{\varepsilon}}^p = \dot{\lambda} \frac{\partial F}{\partial \boldsymbol{\sigma}} = \frac{3}{2} \dot{\lambda} \frac{\tilde{\boldsymbol{\sigma}} - \mathbf{X}_1 - \mathbf{X}_2}{(\tilde{\boldsymbol{\sigma}} - \mathbf{X}_1 - \mathbf{X}_2)_{eq}}$$

$$\dot{p} = \dot{\lambda} = \sqrt{\frac{2}{3} \dot{\boldsymbol{\varepsilon}}^p : \dot{\boldsymbol{\varepsilon}}^p} \quad \text{éq 4.6-1}$$

$$\begin{cases} \text{si } F < 0 \quad \text{ou} \quad \dot{F} < 0 & \dot{\lambda} = 0 \\ \text{si } F = 0 \quad \text{et} \quad \dot{F} = 0 & \dot{\lambda} \geq 0 \end{cases} \quad \text{éq 4.6-2}$$

$$\mathbf{X}_1 = \frac{2}{3} C_1(p) \boldsymbol{\alpha}_1,$$

$$\mathbf{X}_2 = \frac{2}{3} C_2(p) \boldsymbol{\alpha}_2, \quad \text{éq 4.6-3}$$

$$\dot{\boldsymbol{\alpha}}_1 = \dot{\boldsymbol{\varepsilon}}^p - \gamma_1(p) \boldsymbol{\alpha}_1 \dot{p}$$

$$\dot{\boldsymbol{\alpha}}_2 = \dot{\boldsymbol{\varepsilon}}^p - \gamma_2(p) \boldsymbol{\alpha}_2 \dot{p}$$

Les fonctions $C_1(p)$ $C_2(p)$ $\gamma_1(p)$ $\gamma_2(p)$ et $R(p)$ sont définies par :

$$R(p) = R_\infty + (R_0 - R_\infty) e^{-bp}$$

$$C_1(p) = C_1^\infty (1 + (k-1) e^{-wp})$$

$$C_2(p) = C_2^\infty (1 + (k-1) e^{-wp})$$

$$\gamma_1(p) = \gamma_1^0 (a_\infty + (1-a_\infty) e^{-bp})$$

$$\gamma_2(p) = \gamma_2^0 (a_\infty + (1-a_\infty) e^{-bp})$$

Remarque :

$\tilde{\boldsymbol{\sigma}}$ représente le déviateur des contraintes et $()_{eq}$ l'équivalent au sens de von Mises.

La définition de \mathbf{X}_1 et \mathbf{X}_2 sous la forme [éq 4.5-3] permet de garder une formulation qui prend en compte les variations des paramètres avec la température. Ces termes sont nécessaires car leur non prise en compte conduirait à des résultats inexacts.

4.6.1 Syntaxe

```

CIN2_CHAB (CIN2_CHAB_FO) = _F(
    ♦ R_0 = R_0, [R] ou [fonction**]
    ◇ R_I = R_I, (inutile si B=0) [R] ou [fonction**]
    ◇ B = b, (défaut : 0.) [R] ou [fonction**]
    ♦ C1_I = C1_I, [R] ou [fonction**]
    ♦ C2_I = C2_I, [R] ou [fonction**]
    ◇ K = k, (défaut : 1.) [R] ou [fonction**]
    ◇ W = w, (défaut : 0.) [R] ou [fonction**]
    ♦ G1_0 = G1_0, [R] ou [fonction**]
    ♦ G2_0 = G2_0, [R] ou [fonction**]
    ◇ A_I = A_I, (défaut : 1.) [R] ou [fonction**]
)

```

Remarque :

Une version viscoplastique du modèle de Chaboche à deux variables cinématiques est également disponible (cf. [R5.03.04]). Elle nécessite de définir des caractéristiques visqueuses à l'aide du mot-clé facteur LEMAITRE ou LEMAITRE_FO, en mettant obligatoirement le paramètre UN_SUR_M à zéro.

4.7 Mots clés facteur TAHERI / TAHERI_FO

Définition des coefficients du modèle de comportement d'élastoplasticité cyclique de Saïd Taheri [R5.03.05].

Brièvement nous avons à résoudre, pour un incrément élastoplastique :

$$\left\{ \begin{array}{l} \dot{\varepsilon}_p = \frac{3}{2} \dot{p} \frac{\tilde{\sigma} - X}{(\tilde{\sigma} - X)_{eq}} \\ \sigma = \Lambda (\varepsilon - \varepsilon_p) \\ (\sigma - X)_{eq} - R = 0 \\ \dot{\sigma}_p - \dot{R} - \dot{(\tilde{X})}_{eq} = 0 \\ \dot{\varepsilon}_p^n = 0 \end{array} \right. \quad \text{avec } (x)_{eq} = \left(\frac{3}{2} x^T x \right)^{1/2}$$

$$\begin{array}{l} R = D \left(A \|\varepsilon\|^\alpha + R_0 \right) \\ X = C \left(S \varepsilon_p - \sigma_p \varepsilon_p^n \right) \\ \sigma_p = \text{Max}_t \left(X_{eq} + R \right) \\ D = 1 - m e^{-bp \left(1 - \frac{\sigma_p}{S} \right)} \\ C = C_\infty + C_1 e^{-bp \left(1 - \frac{\sigma_p}{S} \right)} \end{array}$$

où les différents paramètres du matériau sont S , C_∞ , C_1 , b , m , A , α , et R_0 .

Les différents paramètres peuvent dépendre de la température, dans ce cas on emploiera le mot clé TAHERI_FO.

4.7.1 Syntaxe

```

| / TAHERI = _F ( ♦ R_0 = R , [R]
                  ♦ ALPHA = α , [R]
                  ♦ M = m , [R]
                  ♦ A = A , [R]
                  ♦ B = B , [R]
                  ♦ C1 = C1 , [R]
                  ♦ C_INF = Cinf, [R]
                  ♦ S = S , [R]
                  )
/ TAHERI_FO = _F ( ♦ R_0 = R , [fonction**]
                   ♦ ALPHA = α , [fonction**]
                   ♦ M = m , [fonction**]
                   ♦ A = A , [fonction**]
                   ♦ B = B , [fonction**]
                   ♦ C1 = C1 , [fonction**]
                   ♦ C_INF = Cinf, [fonction**]
                   ♦ S = S , [fonction**]
                   )

```

Remarque :

Une version viscoplastique du modèle de TAHERI est également disponible (cf. [R5.03.05]). Elle nécessite de définir des caractéristiques visqueuses à l'aide du mot clé facteur LEMAITRE ou LEMAITRE_FO.

4.8 Mots clés facteurs ECOU_VISC1, ECOU_VISC2, ECOU_VISC3, ECRO_CINE1, ECRO_CINE2, ECRO_ISOT1, ECRO_ISOT2

Définition des coefficients des modèles de comportement monocristallin ou polycristallin [R5.03.11]. En plus de ces caractéristiques, les constantes élastiques doivent être définies sous le mot clé ELAS ou ELAS_ORTH pour les coefficients réels ou ELAS_FO pour les coefficients dépendant de la température. Le comportement lié à chaque système de glissement d'un monocristal ou d'une phase d'un polycristal est (dans l'ensemble des comportements envisagés) de type élasto-visco-plastique. Du fait que l'on s'intéresse à chaque fois à une seule direction de glissement, le comportement est mono-dimensionnel. Il peut se décomposer en 3 types d'équations :

- relation d'écoulement : $\Delta\gamma_s = g(\tau_s, \alpha_s, \gamma_s, p_s)$
- évolutions de l'écrouissage cinématique : $\Delta\alpha_s = h(\tau_s, \alpha_s, \gamma_s, p_s)$
- évolution de l'écrouissage isotrope : $R_s(p_s)$, avec $\Delta p_s = |\Delta\gamma_s|$

La relation d'écoulement ECOU_VISC1 est :

$$\Delta\gamma_s = g(\tau_s, \alpha_s, \gamma_s, p_s) = \left(\frac{\langle |\tau_s - c\alpha_s| - R_s(p_s) \rangle}{K} \right)^n \cdot \frac{\tau_s - c\alpha_s}{|\tau_s - c\alpha_s|}, \text{ les paramètres sont : } c, K, n$$

La relation d'écoulement ECOU_VISC2 est :

$$\Delta\gamma_s = g(\tau_s, \alpha_s, \gamma_s, p_s) = \left(\frac{\langle |\tau_s - c\alpha_s - a\gamma_s| - R_s(p_s) + \frac{c}{2d}(c\alpha_s)^2 \rangle}{K} \right)^n \cdot \frac{\tau_s - c\alpha_s - a\gamma_s}{|\tau_s - c\alpha_s - a\gamma_s|},$$

les paramètres sont alors : c, K, n, a, d

La relation d'écoulement ECOU_VISC3 est :

$$\Delta\gamma_s = g(\tau_s, \alpha_s, \gamma_s, p_s) = \dot{\gamma}_0^* \exp\left(\frac{-\Delta G_0}{kT}\right) \exp\left(\frac{\langle |\tau_s| - \tau_\mu \rangle \Delta V^*}{kT}\right) \cdot \frac{\tau_s}{|\tau_s|},$$

les paramètres sont : k, Constante de Boltzmann, en eV/K, τ_μ , Seuil d'écoulement (homogène à une contrainte), $\dot{\gamma}_0^*$ Vitesse d'écoulement initiale, ΔV^* Volume d'activation, ΔG_0 Gain d'énergie lié au franchissement d'obstacle.

L'écrouissage cinématique peut être de la forme ECRO_CIN1 :

$$\Delta\alpha_s = h(\tau_s, \alpha_s, \gamma_s, p_s) = \Delta\gamma_s - d.\alpha_s.\Delta p_s, \text{ avec pour paramètre : } d$$

ou bien ECRO_CIN2 :

$$\Delta\alpha_s = h(\tau_s, \alpha_s, \gamma_s, p_s) = \Delta\gamma_s - d.\alpha_s.\Delta p_s - \left(\frac{|c\alpha_s|}{M} \right)^m \frac{\alpha_s}{|\alpha_s|}, \text{ les paramètres étant alors : } d, M \text{ et } m$$

L'écrouissage isotrope peut par exemple être de la forme ECRO_ISOT1

$$R_s(p_s) = R_0 + Q \left(\sum_{r=1}^N h_{sr} (1 - e^{-bp_r}) \right) \text{ avec } h_{sr} \text{ matrices d'interaction les paramètres sont } h, Q, R_0, b$$

Ou encore ECRO_ISOT2 :

$$R_s(p) = R_0 + Q_1 \left(\sum_{sg} h_{rs} q^{1s} \right) + Q_2 q^{2s}, \text{ avec } dq^{is} = b_i (1 - q^{is}) dp \text{ les paramètres sont } h, Q_1, Q_2, b_1, b_2, R_0.$$

4.8.1 Syntaxe

Ces relations sont accessibles dans le *Code_Aster* en 3D, déformations planes (D_PLAN), contraintes planes (C_PLAN) et axisymétrique (AXIS) à partir du mot-clé COMP_INCR de la commande STAT_NON_LINE. Le choix des relations permettant de bâtir le modèle de comportement de monocristal est effectué via l'opérateur DEFI_COMPOR [U4.43.05].

```

ECOU_VISC1 = _F ( ♦ C      = C      [R]
                  ♦ K      = K,      [R]
                  ♦ N      = n,      [R]
                  )
ECOU_VISC2 = _F ( ♦ C      = C      [R]
                  ♦ K      = K,      [R]
                  ♦ N      = n,      [R]
                  ♦ A      = a,      [R]
                  ♦ D      = d,      [R]
                  )
ECOU_VISC3 = _F ( ♦ K      = k      [R]
                  ♦ TAUMU =  $\tau_\mu$  [R]
                  ♦ GAMMA0 =  $\dot{\gamma}_0^*$  [R]
                  ♦ DELTAV =  $\Delta V^*$  [R]
                  ♦ DELTAG0 =  $\Delta G_0$  [R]
                  )

ECRO_ISOT1 = _F( ♦ R_0 = R      [R]
                  ♦ Q = Q,      [R]
                  ♦ B = b      [R]
                  ♦ /H = h      [R]
                  / ♦ /H1 = h1   [R]
                    ♦ H2 = h2   [R]
                    ♦ H3 = h3   [R]
                    ♦ H4 = h4   [R]
                    ♦ H5 = h5   [R]
                    ♦ H6 = h6   [R]
                  ),
ECRO_ISOT2 = _F ( ♦ R_0 = R0     [R]
                  ♦ Q1 = Q1     [R]
                  ♦ B1 = b1     [R]
                  ♦ /H = h      [R]
                  / ♦ H1 = h1   [R]
                    ♦ H2 = h2   [R]
                    ♦ H3 = h3   [R]
                    ♦ H4 = h4   [R]
                    ♦ H5 = h5   [R]
                    ♦ H6 = h6   [R]
                  ♦ Q2 = Q2     [R]
                  ♦ B2 = b2     [R]
                  ),
ECRO_CINE1 = _F( ♦ D = D      [R] ),
                  ),
ECRO_CINE2 = _F( ♦ D = D      [R]
                  ♦ GM = M     [R]
                  ♦ PM = m     [R]
                  ♦ C = C      [R]

```


4.9 Mots clés facteur LEMAITRE / LEMAITRE_FO

Définition des coefficients de la relation de viscoplasticité non-linéaire de Lemaitre [R5.03.08].

Les équations sont les suivantes :

$$\left\{ \begin{array}{l} \dot{\varepsilon}_{ij}^v = \frac{3}{2} \dot{p} \frac{\tilde{\sigma}_{ij}}{\sigma_{eq}} \\ \dot{p} = \left[\frac{1}{K} \frac{\sigma_{eq}}{p^{1/m}} \right]^n \\ \sigma = \Lambda(\varepsilon - \varepsilon^v) \end{array} \right.$$

Les coefficients à introduire sont : $n > 0$, $\frac{1}{K}$ et $\frac{1}{m} \geq 0$.

4.9.1 Syntaxe

```

/   LEMAITRE      =_F( ♦   N = n,                               [R]
                        ♦   UN_SUR_K =      1/K ,      [R]
                        ♦   UN_SUR_M =      / 1/m ,      [R]
                        / 0.0 ,      [DEFAULT]
)

/   LEMAITRE_FO =_F( ♦   N = n,                               [fonction]
                        ♦   UN_SUR_K =      1/K ,      [fonction]
                        ♦   UN_SUR_M =      1/m ,      [fonction]
)

```

Remarque :

En prenant $\frac{1}{m} = 0$ (ie $m = +\infty$), c'est-à-dire en mettant 0. derrière l'opérande UN_SUR_M, on obtient une relation de viscoélasticité non-linéaire de Norton.

4.10 Mot clé facteur VISC_SINH

Définition des coefficients de la loi de viscosité définie par le potentiel viscoplastique suivant :

$$\Phi^{vp} = \Phi^p - \sigma_0 sh^{-1} \left[\left(\frac{\dot{p}}{\dot{\epsilon}_0} \right)^{\frac{1}{m}} \right]$$

L'équation définissant le taux de déformation plastique cumulée est donc la suivante :

$$\dot{p} = \dot{\epsilon}_0 \left[sh \left(\frac{\langle \Phi_p \rangle}{\sigma_0} \right) \right]^m,$$

expression dans laquelle $\langle x \rangle$ désigne la partie positive de x et Φ_p le seuil plastique.

Ce modèle de viscosité peut être associé :

- Au mot clé ROUSSELIER pour définir la loi de comportement ROUSS_VISC
- Au mots clés VMIS_ISOT_TRAC et VMIS_ISOT_LINE version SIMO_MIEHE : pour définir les lois de comportement VISC_ISOT_TRAC et VISC_ISOT_LINE.

Les coefficients à introduire sont : $m, \dot{\epsilon}_0$ et, $\sigma_0 > 0$.

4.10.1 Syntaxe

```

/  VISC_SINH = _F  (
    ♦  M           =  m ,                [R]
    ♦  EPSI_0      =  ε0 ,                [R]
    ♦  SIGM_0      =  σ0 ,                [R]
                           )

```

4.11 Mot clé LEMA_SEUIL

Définition des coefficients de la relation de viscoplasticité non-linéaire de Lemaitre avec seuil [R5.03.08]. On se place dans l'hypothèse des petites perturbations et on scinde le tenseur des déformations en une partie élastique, une partie thermique, une partie anélastique (connue) et une partie visqueuse. Les équations sont alors :

$$\varepsilon_{tot} = \varepsilon_e + \varepsilon_{th} + \varepsilon_a + \varepsilon_v$$

$$\sigma = \mathbf{A}(T)\varepsilon_e$$

$$\dot{\varepsilon}_v = g(\sigma_{eq}, \lambda, T) \frac{3}{2} \frac{\tilde{\sigma}}{\sigma_{eq}}$$

avec :

$$\lambda : \text{déformation visqueuse cumulée } \dot{\lambda} = \sqrt{\frac{2}{3} \dot{\varepsilon}_v : \dot{\varepsilon}_v}$$

$$\tilde{\sigma} : \text{déviateur des contraintes } \tilde{\sigma} = \sigma - \frac{1}{3} \text{Tr}(\sigma) I$$

$$\sigma_{eq} : \text{contrainte équivalente } \sigma_{eq} = \sqrt{\frac{3}{2} \tilde{\sigma} : \tilde{\sigma}}$$

$$\mathbf{A}(T) : \text{tenseur d'élasticité}$$

et :

$$\text{si } D \leq 1 \text{ alors } g(\sigma, \lambda, T) = 0 \text{ (comportement purement élastique)}$$

$$\text{si } D > 1 \text{ alors } g(\sigma, \lambda, T) = A \left(\frac{2}{\sqrt{3}} \sigma \right) \Phi \text{ avec } A \geq 0, \Phi \geq 0$$

$$\text{Avec : } D = \frac{1}{S} \int_0^t \sigma_{eq}(u) du$$

Les données matériaux à renseigner par l'utilisateur sont A et S .

Quant au paramètre Φ , il s'agit du flux de neutrons qui bombarde le matériau. Il doit être renseigné sous le mot clé facteur AFFE_VARC de AFFE_MATERIAU.

Le module d'Young E et le coefficient de Poisson ν sont ceux fournis sous les mots clés facteurs ELAS ou ELAS_FO.

4.11.1 Syntaxe

```

/  LEMA_SEUIL = _F      (  ♦  A = A,           [R]
                           ♦  S = S,           [R]
                           )
/  LEMA_SEUIL_FO = _F   (  ♦  A = A,           [fonction]
                           ♦  S = S,           [fonction]
                           )

```

4.12 Mot clé facteur ZIRC_CYRA2

Définition des coefficients de la relation de viscoélasticité non-linéaire du Zircaloy utilisée dans le code CYRANO3. Cette relation correspond à un essai de fluage unidimensionnel, à contrainte constante, qui fait intervenir le temps écoulé depuis l'instant où l'on applique la contrainte. La généralisation 3D et une formulation éliminant le temps ont été introduites dans Code_Aster (cf. [R5.03.08]).

La formulation est la suivante :

$$\varepsilon_v = A e^{\frac{K}{T_{rec} + T_0}} \left[\left(\varepsilon_{fab} f_1(t) + t \right) g_1(\sigma) h_1(T) + \left(\varepsilon_{fab} f_2(t) + t \right) g_2(\sigma) \Phi \right]$$

avec t le temps en heures, T la température (en °C) du point considéré et σ la contrainte (en MPa).

Ceci impose que le maillage soit en millimètre.

et où A, K, T_0 et f_1, g_1, h_1, f_2, g_2 sont respectivement des constantes et des fonctions figées et définies une fois pour toutes dans le code, où les seuls coefficients à introduire sont :

T_{rec} : température de recuit (°C)

ε_{fab} : déformation de fluage mesurée après un test de fluage biaxé à (400°C, 100MPa, 250 heures)

Φ : flux neutronique (neutrons / cm² / s)

Remarque :

Les effets de dilatation thermique isotrope peuvent être pris en compte si les paramètres d'élasticité ont été définis sous le mot clé ELAS ou ELAS_FO.

4.12.1 Syntaxe

```
/ ZIRC_CYRA2 = _F ( ♦ EPSI_FAB      = efab ,      [R]
                    ♦ TEMP_RECUIIT   = Trec ,      [R]
                    ♦ FLUX_PHI       = phi ,      [R]
                    )
```

4.13 Mot clé facteur ZIRC_EPRI

Définition des coefficients de la relation de viscoélasticité non-linéaire du Zircaloy utilisée dans le programme ESCORE de l'EPRI. Cette relation correspond à un essai de fluage unidimensionnel, à contrainte constante, et qui fait intervenir le temps écoulé depuis l'instant où l'on applique la contrainte. La généralisation 3D et une formulation éliminant le temps ont été introduites dans le Code_Aster (cf. [R5.03.08]).

La formulation est la suivante :

$$\varepsilon_v = f_3(t) g_3(\sigma) h_3(T) (R_p)^a + f_4(t) g_4(\sigma) h_4(T) (R_p)^b \Phi^c (\cos \theta_{\max})^d$$

avec t le temps en heures, T la température (en °C) du point considéré et σ la contrainte (en MPa).

et où a, b, c, d et $f_3, g_3, h_3, f_4, g_4, h_4$ sont respectivement des constantes et des fonctions figées et définies une fois pour toutes dans le code, où les coefficients à introduire sont :

R_p : la limite élastique (MPa)

θ_{\max} : l'angle du plan de base des cristaux avec une direction radiale à la gaine (rad) tel que

$$0 \leq \theta_{\max} < \frac{\pi}{2}$$

Φ : flux neutronique (neutrons / cm² / s)

Remarque :

Les effets de dilatation thermique isotrope peuvent être pris en compte si les paramètres d'élasticité ont été définis sous le mot clé ELAS ou ELAS_FO.

4.13.1 Syntaxe

```
/ ZIRC_EPRI =_F (
    ♦ FLUX_PHI = phi, [R]
    ♦ R_P      = Rp,   [R]
    ♦ THETA_MAX = theta_max, [R]
)
```

4.14 Mot clé facteur VISC_IRRA_LOG

Définition d'une loi de fluage sous irradiation des tubes guides. Cette loi est constituée d'une loi de type primaire et d'une loi secondaire en logarithme de la fluence (cf. [R5.03.08]).

La formulation est la suivante (en uniaxial) :

$$\varepsilon_f = A \cdot \exp\left(-\frac{Q}{T}\right) \cdot \sigma \cdot \ln(1 + \omega \cdot \phi t) + B \cdot \exp\left(-\frac{Q}{T}\right) \cdot \sigma \cdot \phi t$$

ε_f : déformation axiale de fluage
 Q : énergie d'activation
 T : température d'activation (en °K)
 σ : contrainte axiale appliquée au tube guide
 ϕt : flux neutronique (10^{+20} neutrons / cm²)
 ω : constante de temps
 A, B : constantes

4.14.1 Syntaxe

```
/ VISC_IRRA_LOG =_F (
    ♦ A = / 1.28D-1, [DEFAULT]
    / a, [R]
    ♦ B = / 0.01159, [DEFAULT]
    / b, [R]
    ♦ FLUX_PHI = phi, [R]
    ♦ CSTE_TPS = w, [R]
    ♦ ENER_ACT = q, [R]
)
```

4.15 Mot clé facteur GRAN_IRRA_LOG

Définition d'une loi de fluage sous irradiation avec grandissement des tubes guides. Par rapport à VISC_IRRA_LOG, un terme de grandissement est ajouté (cf. [R5.03.08]) :

$$\varepsilon_g = (A_g T + B_g) (\Phi t)^s$$

A_g, B_g : constantes

4.15.1 Syntaxe

```

/  GRAN_IRRA_LOG =_F  (  ◇  A =      /  1.28D-1,  [DEFAULT]
                               /  a,          [R]
                               ◇  B =      /  0.01159, [DEFAULT]
                               /  b,          [R]

                               ♦  FLUX_PHI = phi,      [R]
                               ♦  CSTE_TPS  = w ,      [R]
                               ♦  ENER_ACT  = q,      [R]
                               ♦  GRAN_A    = Ag,      [R]
                               ♦  GRAN_B    = Bg,      [R]
                               ♦  GRAN_S    = S        [R]
)
```

4.16 Mots clés facteur LMARC / LMARC_FO

Définitions des coefficients du modèle élasto-viscoplastique développé au LMA-RC pour décrire le comportement viscoplastique orthotrope des tubes de gaines du crayon combustible [R5.03.10].

Brièvement, les relations de comportement sont :

$$\left\{ \begin{array}{l} \mathbf{f} = |\tilde{\boldsymbol{\sigma}} - \mathbf{X}| - R_0 = \sqrt{\frac{3}{2}} (\tilde{\boldsymbol{\sigma}} - \mathbf{X})^t \mathbf{M} (\tilde{\boldsymbol{\sigma}} - \mathbf{X}) \\ \dot{\boldsymbol{\varepsilon}}^{vp} = \dot{\boldsymbol{\varepsilon}} \frac{\partial \mathbf{f}}{\partial \tilde{\boldsymbol{\sigma}}} = \frac{3}{2} \dot{\boldsymbol{\varepsilon}} \frac{\mathbf{M} (\tilde{\boldsymbol{\sigma}} - \mathbf{X})}{|\tilde{\boldsymbol{\sigma}} - \mathbf{X}|} \quad \dot{\boldsymbol{\varepsilon}} = \sqrt{\frac{2}{3}} \left(\dot{\boldsymbol{\varepsilon}}^{vp} \right)^t \mathbf{M}^{-1} \dot{\boldsymbol{\varepsilon}}^{vp} = \dot{\boldsymbol{\varepsilon}}_0 \left\{ \sinh \left(\frac{|\tilde{\boldsymbol{\sigma}} - \mathbf{X}|}{K} \right) \right\}^n \\ \dot{\mathbf{X}} = p \left(\frac{2}{3} Y(v) \mathbf{N} \dot{\boldsymbol{\varepsilon}}^{vp} - \mathbf{Q} (\mathbf{X} - \mathbf{X}^{(1)}) \dot{\boldsymbol{\varepsilon}} \right) - \left\{ r_m \sinh \left(\left(\frac{|\mathbf{X}|}{X_0} \right)^m \right) \right\} N R \frac{\mathbf{X}}{|\mathbf{X}|} \\ \mathbf{X}^{(1)} = p_1 \left(\frac{2}{3} Y(v) \mathbf{N} \dot{\boldsymbol{\varepsilon}}^{vp} - \mathbf{Q} (\mathbf{X}^{(1)} - \mathbf{X}^{(2)}) \dot{\boldsymbol{\varepsilon}} \right) \quad \mathbf{X}^{(2)} = p_2 \left(\frac{2}{3} Y(v) \mathbf{N} \dot{\boldsymbol{\varepsilon}}^{vp} - \mathbf{Q} \mathbf{X}^{(2)} \dot{\boldsymbol{\varepsilon}} \right) \end{array} \right.$$

avec : $Y(v) = Y_\infty + (Y_0 - Y_\infty) e^{bv}$ $|\mathbf{X}| = \sqrt{\frac{3}{2} \mathbf{X}^t \mathbf{N} \mathbf{X}}$

Remarque :

$\tilde{\boldsymbol{\sigma}}$ représente le déviateur des contraintes et $|\tilde{\boldsymbol{\sigma}} - \mathbf{X}|$ l'équivalent au sens de Hill.

Les matrices \mathbf{M} , \mathbf{N} , \mathbf{R} et \mathbf{Q} permettent de décrire l'anisotropie de comportement viscoplastique.

4.16.1 Syntaxe

```

/ LMARC =
/ LMARC_FO = _F (
    ♦ R_0      = R0      , [R] ou [fonction**]
    ♦ DE_0     = eps0    , [R] ou [fonction**]
    ♦ N        = n,      [R] ou [fonction**]
    ♦ K        = k,      [R] ou [fonction**]
    ♦ Y_0      = y0      , [R] ou [fonction**]
    ♦ Y_I      = yinfi,   [R] ou [fonction**]
    ♦ B        = b,      [R] ou [fonction**]
    ♦ A_0      = X0,     [R] ou [fonction**]
    ♦ RM       = rm,     [R] ou [fonction**]
    ♦ M        = m,      [R] ou [fonction**]
    ♦ P        = p,      [R] ou [fonction**]
    ♦ P1       = p1,     [R] ou [fonction**]
    ♦ P2       = p2,     [R] ou [fonction**]
    ♦ M11      = M11,    [R] ou [fonction**]
    ♦ M22      = M22,    [R] ou [fonction**]
    ♦ M33      = M33,    [R] ou [fonction**]
    ♦ M66      = M66,    [R] ou [fonction**]
    ♦ N11      = N11,    [R] ou [fonction**]
    ♦ N22      = M22,    [R] ou [fonction**]
    ♦ N33      = N33,    [R] ou [fonction**]
    ♦ N66      = N66,    [R] ou [fonction**]
    ♦ Q11      = Q11,    [R] ou [fonction**]
    ♦ Q22      = Q22,    [R] ou [fonction**]
    ♦ Q33      = Q33,    [R] ou [fonction**]
    ♦ Q66      = Q66,    [R] ou [fonction**]
    ♦ R11      = R11,    [R] ou [fonction**]
    ♦ R22      = R22,    [R] ou [fonction**]
    ♦ R33      = R33,    [R] ou [fonction**]
    ♦ R66      = R66,    [R] ou [fonction**]

```

4.17 Mots clés facteur IRRAD3M

Loi de comportement des aciers sous irradiation (cf. [R5.03.23]).

La loi plastique devant se décrire sous la forme $K \cdot (p+p_0)^n$, il est nécessaire de calculer ces paramètres à partir de R02, RM, EPSILON_U et KAPPA via une méthode de dichotomie.

4.17.1 Syntaxe

```

IRRAD3M = _F (
    ♦ R02      = R02 , [fonction+++]
    ♦ EPSI_U   = epsi , [fonction+++]
    ♦ RM       = RM , [fonction+++]
    ♦ AIO      = AIO , [R]
    ◇ ZETA     = y0 , [fonction+++]
    ♦ ETAI_S   = etai , [R]
    ♦ R        = R , [fonction+++]
    ♦ ALHA     = ALPHA , [R]
    ♦ PHI0     = PHI0 , [R]
    ◇ KAPPA    = / KAPPA [R]
                    / 0.8 [DEFAULT]
)

```

4.17.2 Opérandes R02, RM, EPSI_U, KAPPA

```

♦ R02 = R02
♦ EPSI_U = epsi_u
♦ RM = RM
◇ KAPPA = KAPPA

```

Paramètres intervenant dans la partie plastique de la loi. R02 est la limite d'élasticité à 0.2% de déformation plastique, Rm est la contrainte ultime, et epsi_u est l'allongement réparti.

4.17.3 Opérandes R02, RM

```

♦ AIO      = AIO
◇ ZETA     = y0 ,
♦ ETAI_S   = etai

```

Paramètres liés à l'irradiation. y0 est une fonction de la température ;

4.17.4 Opérandes ALPHA, PHI0

```

♦ ALPHA = ALPHA
♦ PHI0 = PHI0
♦ R = R

```

Paramètres liés au gonflement.

5 Comportements liés à l'endommagement et la rupture

5.1 Mots clés facteur ROUSSELIER / ROUSSELIER_FO

Définition des coefficients du modèle de comportement de rupture ductile de G. Rousselier (cf. [R5.03.06]).

Brièvement, on résout pour un incrément élastoplastique :

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{\sigma_{eq}}{\rho} - R(p) + D\sigma_1 f \exp\left(\frac{\sigma_H}{\sigma_1 \rho}\right) = 0 \\ \sigma = \rho \Lambda (\varepsilon - \varepsilon^p) \end{array} \right. \quad \text{éq 5.1 - 1}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \dot{\varepsilon}_p = \dot{p} \rho \frac{\partial f}{\partial \sigma} \\ \dot{f} = 3 (1 - f) \varepsilon_H^p \end{array} \right. \quad \text{avec } \left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial f}{\partial \sigma} = \frac{1}{\rho} \left(\frac{3}{2} \frac{\tilde{\sigma}}{\sigma_{eq}} + \frac{Df}{3} \exp\left(\frac{\sigma_H}{\sigma_1 \rho}\right) \right) \\ \rho = \frac{1 - f}{1 - f_0} \\ R(p) \text{ entrée par l'intermédiaire de la courbe de traction (mot clé TRACTION)} \\ \mathbf{I} \text{ matrice identité} \end{array} \right. \quad \text{éq 5.1 - 2}$$

Avec les coefficients matériaux D , σ_1 , f_0 spécifiques au modèle de ROUSSELIER.

Ces différents paramètres peuvent dépendre de la température, dans ce cas on emploiera le mot clé ROUSSELIER_FO.

Il est possible de modifier le modèle de la façon suivante :

- introduction d'une porosité critique f_c au delà de laquelle la croissance des cavités est accélérée :

$$\dot{f} = 3 A (1 - f) \varepsilon_H^p \quad \text{si } f > f_c$$

deux caractéristiques supplémentaires sont alors nécessaires : f_c et A .

- introduction d'une porosité limite f_l au delà de laquelle le matériau est considéré cassé. Le comportement est alors remplacé par une chute imposée des contraintes :

$$\dot{\sigma} = -\lambda E \frac{\sigma}{|\sigma|} |\dot{\varepsilon}| \quad \text{si } f = f_l \quad (\text{avec } E \text{ défini sous ELAS})$$

deux caractéristiques supplémentaires sont alors nécessaires : f_l et λ .

- introduction d'un taux de germination volumique de fissures de clivages A_n , modifiant comme suit les équations [éq 5.1-1] et [éq 5.1-2].

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{\sigma_{eq}}{\rho} - R(p) + D\sigma_1 (f + A_n p) \exp\left(\frac{\sigma_H}{\sigma_1 \rho}\right) = 0 \\ \rho = \frac{1 - f - A_n p}{1 - f_0} \end{array} \right.$$

Ces cinq derniers paramètres sont indépendants de la température.

Le tableau suivant de correspondance doit être utilisé :

Modélisation	Mots-clés
D	D
σ_1	SIGM_1
f_0	PORO_INIT
f_c	PORO_CRIT
A	PORO_ACCE
A_n	AN
f_l	PORO_LIMI
λ	D_SIGM_EPSI_NORM

5.1.1 Syntaxe

```
| / ROUSSELIER = _F (
    ♦ D = D , [R]
    ♦ SIGM_1 =  $\sigma_1$  , [R]
    ♦ PORO_INIT = f0 , [R]
    ◇ PORO_CRIT = / 1.D0, [DEFAULT]
                  / fc , [R]
    ◇ PORO_ACCE = / 1.D0, [DEFAULT]
                  / A , [R]
    ◇ AN = / 0.D0, [DEFAULT]
           / An,
    ◇ PORO_LIMI = / 0.999, [DEFAULT]
                  / fl , [R]
    ◇ D_SIGM_EPSI_NORM=/ 1.D0, [DEFAULT]
                        /  $\lambda$ , [R]
)
/ ROUSSELIER_FO=_F (
    ♦ D = D , [fonction**]
    ♦ SIGM_1 =  $\sigma_1$  , [fonction**]
    ♦ PORO_INIT = f0 , [fonction**]
    ◇ PORO_CRIT = /1.D0, [DEFAULT]
                  /fc , [R]
    ◇ PORO_ACCE = /1.D0, [DEFAULT]
                  /A , [R]
    ◇ AN = / 0.D0, [DEFAULT]
           / An,
    ◇ PORO_LIMI = /0.999 , [DEFAULT]
                  /fl, [R]
    ◇ D_SIGM_EPSI_NORM=/1.D0, [DEFAULT]
                        /  $\lambda$  , [R]
)
```

5.2 Mots clés VENDOCHAB / VENDOCHAB_FO

Définition des coefficients de la loi de comportement viscoplastique avec endommagement de Chaboche (en fait loi de comportement viscoplastique à écrouissage-viscosité multiplicatif couplé à de l'endommagement isotrope, modèle développé par Chaboche cf. [R5.03.15]).

Brièvement, les relations sont :

$$\left\{ \begin{array}{l} \underline{\underline{\sigma}} = (1 - D) \underline{\underline{E}} \underline{\underline{\varepsilon}}^e \text{ et } \underline{\underline{\varepsilon}}^e = \underline{\underline{\varepsilon}} - \underline{\underline{\varepsilon}}^{th} - \underline{\underline{\varepsilon}}^p \\ \underline{\underline{\dot{\varepsilon}}}^p = \frac{3}{2} \dot{\underline{\underline{p}}} \frac{\tilde{\underline{\underline{\sigma}}}}{\sigma_{eq}} \\ \dot{\underline{\underline{p}}} = \frac{\dot{\underline{\underline{r}}}}{(1 - D)} \\ \dot{\underline{\underline{r}}} = \left(\frac{\sigma_{eq} - S(1 - D)}{(1 - D) K r^{1/M}} \right)^N \\ D = \left(\frac{\chi(\underline{\underline{\sigma}})}{A} \right)^R (1 - D)^{-k(\chi(\underline{\underline{\sigma}}))} \end{array} \right.$$

avec D , la variable scalaire d'endommagement isotrope et :

$$\chi(\underline{\underline{\sigma}}) = \alpha J_0(\underline{\underline{\sigma}}) + \beta J_1(\underline{\underline{\sigma}}) + (1 - \alpha - \beta) J_2(\underline{\underline{\sigma}})$$

où :

$J_0(\underline{\underline{\sigma}})$ est la contrainte principale maximale

$$J_1(\underline{\underline{\sigma}}) = Tr(\underline{\underline{\sigma}})$$

$$J_2(\underline{\underline{\sigma}}) = \sigma_{eq}$$

$\langle x \rangle$: partie positive de x

Remarque :

$\tilde{\sigma}$ représente le déviateur des contraintes et σ_{eq} la contrainte équivalente de Von Mises.

5.2.1 Syntaxe

```
| / VENDOCHAB :
| / VENDOCHAB_FO : _F (
|                               ♦ S_VP : [R] ou [fonction**]
|                               ♦ SEDVP1 : [R] ou [fonction**]
|                               ♦ SEDVP2 : [R] ou [fonction**]
|                               ♦ N_VP : [R] ou [fonction**]
|                               ♦ M_VP : [R] ou [fonction**]
|                               ♦ K_VP : [R] ou [fonction**]
|                               ♦ A_D : [R] ou [fonction**]
|                               ♦ R_D : [R] ou [fonction**]
|                               ♦ K_D : [R] ou [fonction**]
| )
```

Le tableau ci-dessous résume les correspondances entre les symboles des équations et les mots clés d'Aster.

Paramètre matériau	Symbole dans les équations	Mot clé dans Aster
Seuil de viscoplasticité	S	'S_VP'
Coefficient 1 de la contrainte équivalente de fluage	α	'SEDVP1'
Coefficient 2 de la contrainte équivalente de fluage	β	'SEDVP2'
Premier exposant de la loi viscoplastique	N	'N_VP'
Deuxième exposant de la loi viscoplastique	M	'M_VP'
Coefficient de la loi viscoplastique	K	'K_VP'
Coefficient de la loi d'endommagement	A	'A_D'
Premier exposant de la loi d'endommagement	R	'R_D'
Deuxième exposant de la loi d'endommagement	$k[\chi[\sigma]]$	'K_D'

Remarque :

- '*_VP*' : coefficient intervenant dans une équation du comportement viscoplastique
- '*_D*' : coefficient intervenant dans une équation du comportement d'endommagement
- '*SEDVP*' : σ (Sigma) Equivalent en Dommage ViscoPlastique.

Le paramètre K_D peut être défini comme une constante, une fonction d'un paramètre '*TEMP*' ou une nappe (variable de température et de contrainte $\chi(\sigma)$). Dans ce cas, utiliser *DEFI_NAPPE* avec comme premier paramètre '*TEMP*' pour la température en °C et comme second paramètre '*X*' (**obligatoire**) pour les contraintes $\chi(\sigma)$ en MPa. Si K_D ne dépend que de $\chi(\sigma)$, il faut utiliser *DEFI_NAPPE* de toute façon en introduisant par exemple 2 fois le même jeu de données en contrainte pour deux valeurs différentes de la température.

5.3 Mot clé facteur **NON_LOCAL**

Ce mot clé facteur permet de renseigner les caractéristiques nécessaires à l'emploi de modèles de comportement non locaux pour lesquels la réponse du matériau ne se définit plus à l'échelle du point matériel mais à celle de la structure, voir également **AFFE_MODELE** [U4.41.01] et le fascicule [R5.04].

5.3.1 Syntaxe

```

◇ NON_LOCAL = _F (
    ◇ LONG_CARA = long,
    ◇ COEF_RIGI_MINI = coef,
)

```

5.3.2 Opérandes **LONG_CARA** / **COEF_RIGI_MINI**

LONG_CARA :

Détermine la longueur caractéristique ou échelle de longueur interne au matériau.

COEF_RIGI_MINI

A quant à lui un rôle algorithmique puisqu'il fixe, pour les modèles d'endommagement qui dégradent la rigidité du matériau, la proportion de la rigidité initiale (module d'Young) définit sous **ELAS** (0,1 % par exemple) en deçà de laquelle on stoppe le mécanisme d'endommagement : cette rigidité résiduelle permet de préserver le caractère bien posé du problème élastique.

5.4 Mot clé facteur **RUPT_FRAG** / **RUPT_FRAG_FO**

La théorie de la rupture de Francfort et Marigo permet de modéliser l'apparition et la propagation de fissures dans un milieu élastique fragile, voir [R7.02.11]. Elle s'appuie sur le critère de Griffith qui compare la restitution d'énergie élastique et l'énergie dissipée lors de la création d'une surface fissurée, fournie par le mot clé **GC**. Ce mot clé est utilisé par les comportements **RUPT_FRAG**, **CZM_EXP**, **CZM_EXP_REG**.

5.4.1 Syntaxe

```

◇ RUPT_FRAG = _F (
    ◇ GC = gc , [R]
    ◇ SIGM_C = sigm, [R]
    ◇ PENA_ADHERENCE = pad, [R]
    ◇ PENA_CONTACT = / pco, [R]
                        / 1. , [DEFAULT]
)

◇ RUPT_FRAG_FO = _F (
    ◇ GC = gc , [fonction**]
    ◇ SIGM_C = sigm, [fonction**]
    ◇ PENA_ADHERENCE = pad, [fonction**]
    ◇ PENA_CONTACT = pco, [fonction**]
)

```

5.4.2 Opérande **RUPT_FRAG**

L'énergie dissipée est proportionnelle à la surface de fissure créée, le coefficient de proportionnalité étant la ténacité du matériau G_c .

5.4.3 Opérande **SIGM_C**

Contrainte critique à l'origine à partir de laquelle la fissure va s'ouvrir et la contrainte entre les lèvres décroître.

5.4.4 Opérande PENA_ADHERENCE

Petit paramètre de régularisation de la contrainte en zéro (pour plus de détails voir [R7.02.11]).

Remarque :

Les paramètres SIGM_C et PENA_ADHERENCE sont uniquement obligatoires dans le cas de la modélisation PLAN_FISSURE. Ils ne sont pas utilisés pour le critère de Griffith, c'est pourquoi ils apparaissent comme facultatifs au niveau du catalogue.

5.4.5 Opérande PENA_CONTACT

Petit paramètre de régularisation.

5.5 Mot clé facteur CORR_ACIER

La loi CORR_ACIER est un modèle de comportement de l'acier, soumis à la corrosion dans les structures en béton armé. Ce modèle est développé en 1D et 3D elasto-plastique endommageable à écrouissage isotrope et s'appuie sur le modèle de Lemaître [R7.01.20].

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{\sigma_{eq}}{1-D} - R(p) - \sigma_y > 0 \\ \dot{\varepsilon}^p = \frac{3}{2} \frac{\dot{\lambda}}{1-D} \frac{\tilde{\sigma}}{\sigma_{eq}} \\ \dot{r} = \dot{\lambda} = \dot{p} (1-D) \\ R = kp^{1/m} \end{array} \right. \quad \text{Dans le domaine plastique } D = 0, \text{ sinon } D = \frac{Dc}{p_R - p_D} (p - p_D)$$

5.5.1 Syntaxe

```

◇  CORR_ACIER      =  _F (
                                ♦  D_CORR      =      dc ,                [ R ]
                                ♦  ECRO_K       =      k ,                [ R ]
                                ♦  ECRO_M       =      m ,                [ R ]
                                ♦  SY           =      sy ,                [ R ]
                                )

```

5.5.2 Opérande D_CORR

Coefficient d'endommagement critique.

5.5.3 Opérandes ECRO_K, ECRO_M

Coefficients de la loi d'écrouissage $R = kp^{1/m}$.

5.5.4 Opérande sy

Limite d'élasticité initiale, notée σ_y dans les équations.

6 Comportements thermiques

Les divers comportements thermiques s'excluent mutuellement.

6.1 Mots clés facteur THER / THER_FO

Définition des caractéristiques thermiques linéaires constantes ou fonction définie par un concept du type *fonction* du paramètre 'INST'.

6.1.1 Syntaxe

```
| / THER = _F ( ◇ RHO_CP = cp , [R]
                ◆ LAMBDA = λ , [R]
                )
/ THER_FO = _F ( ◇ RHO_CP = cp , [fonction+]
                 ◆ LAMBDA = λ , [fonction+]
                 )
```

6.1.2 Opérandes LAMBDA / RHO_CP

◆ LAMBDA = λ

Conductivité thermique isotrope.

◆ RHO_CP = cp

Chaleur volumique à pression constante (produit de la masse volumique et de la chaleur spécifique). C'est le coefficient apparaissant dans l'équation :

$$cp \dot{T} - \text{div}(\lambda \cdot \text{grad } T) = f.$$

6.2 Mot clé facteur THER_ORTH

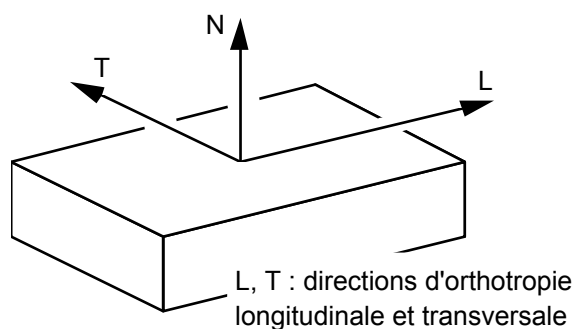
Définition des caractéristiques thermiques pour un matériau orthotrope.

Le lecteur pourra se reporter aux documentations suivantes :

[U4.42.03] DEFI_COQU_MULT

[U4.42.01] AFPE_CARA_ELEM

pour définir la direction longitudinale associée aux coques ou au 3D non isotrope.



6.2.1 Syntaxe

```
/ THER_ORTH = _F ( ◇ RHO_CP = cp , [R]
                   ◆ LAMBDA_L = lal , [R]
                   ◆ LAMBDA_T = lat , [R]
                   ◇ LAMBDA_N = lan , [R]
                   )
```

6.2.2 Opérandes LAMBDA / RHO_CP

- ♦ LAMBDA_L = *lal*
Conductivité thermique dans le sens longitudinal.
- ♦ LAMBDA_T = *lat*
Conductivité thermique dans le sens transversal.
- ♦ LAMBDA_N = *lan*
Conductivité thermique dans le sens normal.
- ♦ RHO_CP = *cp*
Chaleur volumique.

6.3 Mot clé facteur THER_NL (cf. [R5.02.02])

Permet de décrire les caractéristiques thermiques dépendant de la température. La formulation fait intervenir l'enthalpie volumique.

$$\beta - \operatorname{div}(\lambda(T) \operatorname{grad} T) = f.$$

6.3.1 Syntaxe

```
/ THER_NL = _F ( ♦ / BETA = β , [fonction**]  
                  / RHO_CP = cp , [fonction**]  
                  ♦ LAMBDA = λ , [fonction**]  
                  )
```

6.3.2 Opérandes BETA / LAMBDA / RHO_CP

- ♦ / BETA = *β*
Enthalpie volumique fonction de la température. Pour l'enthalpie, les prolongements de la fonction sont nécessairement linéaires.
- / RHO_CP = *cp*
Chaleur volumique.
- ♦ LAMBDA = *λ*
Conductivité thermique isotrope fonction de la température.

6.4 Mots clés facteur THER_COQUE / THER_COQUE_FO

Permet de définir les conductivités membranaires et transverses et la capacité thermique pour des coques thermiques hétérogènes homogénéisées.

Les directions 1 et 2 désignent celles du plan de la plaque, la direction 3 est perpendiculaire. On admet que le tenseur de conductivité en chaque point est diagonal et que ses valeurs propres sont *l1*, *l2* et *l3*. Les coefficients sont donc définis par l'utilisateur dans le repère d'orthotropie de la plaque.

Le code fait ensuite le changement de repère pour retrouver les valeurs correctes dans le repère de l'élément.

6.4.1 Syntaxe

```
/  THER_COQUE/THER_COQUE_FO =  
_F (   
    ♦  COND_LMM = a1111 ,           [R] ou [fonction+]  
    ♦  COND_TMM = a2211 ,           [R] ou [fonction+]  
    ♦  COND_LMP = a1111 ,           [R] ou [fonction+]  
    ♦  COND_TMP = a2211 ,           [R] ou [fonction+]  
    ♦  COND_LPP = a1111 ,           [R] ou [fonction+]  
    ♦  COND_TPP = a2211 ,           [R] ou [fonction+]  
    ♦  COND_LSI = a1111 ,           [R] ou [fonction+]  
    ♦  COND_TSI = a2211 ,           [R] ou [fonction+]  
    ♦  COND_NMM = b11  ,             [R] ou [fonction+]  
    ♦  COND_NMP = b12  ,             [R] ou [fonction+]  
    ♦  COND_NPP = b22  ,             [R] ou [fonction+]  
    ♦  COND_NSI = b23  ,             [R] ou [fonction+]  
    ◇  CMAS_MM  = c11  ,             [R] ou [fonction+]  
    ◇  CMAS_MP  = c12  ,             [R] ou [fonction+]  
    ◇  CMAS_PP  = c22  ,             [R] ou [fonction+]  
    ◇  CMAS_SI  = c23  ,             [R] ou [fonction+]  
    )
```

6.4.2 Opérandes **COND_LMM** / **COND_LMP** / **COND_LPP** / **COND_LSI** / **COND_TMM** / **COND_TMP** / **COND_TPP** / **COND_TSI**

P1, P2, P3 désignent les fonctions d'interpolation de la température dans l'épaisseur.

Si *a* est la matrice de conductivité moyenne surfacique définie dans la note [R3.11.01], on a alors pour le tenseur de conductivité membranaire.

- ♦ **COND_LMM** = a1111
terme lié à l'intégrale de $11 \cdot P1 \cdot P1$
- ♦ **COND_LMP** = a1112
terme lié à l'intégrale de $11 \cdot P1 \cdot P2$
- ♦ **COND_LPP** = a1122
terme lié à l'intégrale de $11 \cdot P2 \cdot P2$
- ♦ **COND_LSI** = a1123
terme lié à l'intégrale de $11 \cdot P2 \cdot P3$
- ♦ **COND_TMM** = a2211
terme lié à l'intégrale de $12 \cdot P1 \cdot P1$
- ♦ **COND_TMP** = a2212
terme lié à l'intégrale de $12 \cdot P1 \cdot P2$
- ♦ **COND_TPP** = a2222
terme lié à l'intégrale de $12 \cdot P2 \cdot P2$
- ♦ **COND_TSI** = a2223
terme lié à l'intégrale de $12 \cdot P2 \cdot P3$

6.4.3 Opérands COND_NMM / COND_NMP / COND_NPP / COND_NSI

Si \mathbf{b} est le tenseur qui décrit la conduction transversale et les échanges sur les surfaces $\omega_{\text{a+}}$ et $\omega_{\text{a-}}$, défini dans la note [R3.11.01], on a pour le tenseur de conductivité transverse :

- ♦ $\text{COND_NMM} = \mathbf{b}_{11}$
terme lié à l'intégrale de $\mathbf{l}_3 \cdot \mathbf{P}_1 \cdot \mathbf{P}_1$
- ♦ $\text{COND_NMP} = \mathbf{b}_{12}$
terme lié à l'intégrale de $\mathbf{l}_3 \cdot \mathbf{P}_1 \cdot \mathbf{P}_2$
- ♦ $\text{COND_NPP} = \mathbf{b}_{22}$
terme lié à l'intégrale de $\mathbf{l}_3 \cdot \mathbf{P}_2 \cdot \mathbf{P}_2$
- ♦ $\text{COND_NSI} = \mathbf{b}_{23}$
terme lié à l'intégrale de $\mathbf{l}_3 \cdot \mathbf{P}_2 \cdot \mathbf{P}_3$

6.4.4 Opérands CMAS_MM / CMAS_MP / CMAS_PP / CMAS_SI

On a enfin pour le tenseur de capacité thermique.

- ♦ $\text{CMAS_MM} = \mathbf{c}_{11}$
terme lié à l'intégrale de $\text{RHOC} \cdot \mathbf{P}_1 \cdot \mathbf{P}_1$
- ♦ $\text{CMAS_MP} = \mathbf{c}_{12}$
terme lié à l'intégrale de $\text{RHOC} \cdot \mathbf{P}_1 \cdot \mathbf{P}_2$
- ♦ $\text{CMAS_PP} = \mathbf{c}_{22}$
terme lié à l'intégrale de $\text{RHOC} \cdot \mathbf{P}_2 \cdot \mathbf{P}_2$
- ♦ $\text{CMAS_SI} = \mathbf{c}_{23}$
terme lié à l'intégrale de $\text{RHOC} \cdot \mathbf{P}_2 \cdot \mathbf{P}_3$

7 Comportements spécifiques aux bétons

7.1 Mot clé facteur THER_HYDR

Permet de définir le comportement associé à l'hydratation du béton.
L'hydratation du béton est un phénomène qui s'accompagne d'un dégagement de chaleur dépendant de la température [R7.01.12].

$$\left. \begin{aligned} \frac{d\beta}{dt} + \text{div} \mathbf{q} &= Q \frac{d\xi(T)}{dt} + s \\ \mathbf{q} &= -\lambda \text{grad } T \end{aligned} \right\} \quad \text{éq 7.1-1}$$

$$\frac{d\xi}{dt} = A(\xi) \exp\left(-\frac{E_a}{RT}\right) \quad \text{éq 7.1-2}$$

7.1.1 Syntaxe

```

◇   THER_HYDR = _F (
        ◆   LAMBDA      =  lambda ,           [fonction**]
        ◇   BETA        =  beta  ,           [fonction**]
        ◆   AFFINITE    =  A      ,           [fonction]
        ◆   CHALHYDR    =  Q      ,           [R]
        ◆   QSR_K       =  QsR   ,           [R]
    )

```

7.1.2 Opérandes LAMBDA / BETA

◆ LAMBDA = lambda

Conductivité thermique isotrope fonction de la température.

◇ BETA = beta

Enthalpie volumique fonction de la température. Les prolongements sont à minima linéaires, l'enthalpie volumique pouvant se définir comme l'intégrale de la chaleur volumique.

7.1.3 Opérande AFFINITE

◆ AFFINITE = A

Fonction du degré d'hydratation déterminée par un essai calorimétrique du béton (fonction de la grandeur HYDR).

7.1.4 Opérande CHAL_HYDR

◆ CHAL_HYDR = Q

Chaleur dégagée par unité d'hydratation (supposée constante), cette fonction dépend du type de béton.

7.1.5 Opérande QSR_K

◆ QSR_K

Constante d'Arrhénius exprimée en degré Kelvin.

$$QSR_K = \frac{E_a}{R}$$

7.2 Mot clé facteur SECH_GRANGER

Définition des paramètres caractérisant le coefficient de diffusion $D(C, T)$ intervenant dans l'équation non linéaire du séchage proposée par Granger (cf. [R7.01.12]). Ces caractéristiques sont des constantes, tandis que le coefficient de diffusion dépend de la variable de calcul, c'est-à-dire la concentration C courante en eau, (comme la conductivité thermique dépendait de la température).

7.2.1 Syntaxe

```
SECH_GRANGER =_F (
    ♦ A          = a      ,      [R]
    ♦ B          = b      ,      [R]
    ♦ QSR_K      = QsR    ,      [R]
    ♦ TEMP_0_C   = T0    ,      [R]
)
```

7.2.2 Opérandes A / B / QSR_K / TEMP_0_C

Ces coefficients permettent d'exprimer le coefficient de diffusion sous sa forme la plus couramment utilisée dans la littérature et proposée par L. Granger :

$$D(C, T) = a.e^{(b.C)} \frac{T}{T_0} e^{\left[-\frac{Q}{R} \left(\frac{1}{T} - \frac{1}{T_0} \right) \right]}$$

- ♦ A= a
Coefficient de diffusion variant de $0.5 \cdot 10^{-13}$ et $2 \cdot 10^{-13} \text{ m}^2/\text{s}$ pour le béton.
- ♦ B= b
Coefficient de l'ordre de 0.05 pour le béton.
- ♦ QSR_K= QsR
QsR vaut en général 4700. K. (R est la constante des gaz parfaits).
- ♦ TEMP_0_C= T0
Température de référence dans la loi d'Arrhénius. La température de référence T0 est **en degrés Celsius**, et convertie en Kelvin lors de la résolution.

7.3 **Mot clé facteur SECH_MENSI**

Définition des paramètres caractérisant le coefficient de diffusion intervenant dans l'équation non linéaire du séchage proposée par Mensi (cf. [R7.01.12]). Ces caractéristiques sont des constantes, tandis que le coefficient de diffusion dépend de la variable de calcul, c'est-à-dire la concentration C courante en eau, (comme la conductivité thermique dépendait de la température). C'est une formulation simplifiée du cas général, constituant la loi de Mensi.

7.3.1 **Syntaxe**

```
SECH_MENSI = _F (   ♦   A =    a    ,           [R]  
                     ♦   B =    b    ,           [R]  
                     )
```

7.3.2 **Opérandes A / B**

Ces coefficients permettent d'exprimer le coefficient de diffusion selon la loi de Mensi :

$$D(C) = a.e^{(b.C)}$$

- ♦ A= a
 Coefficient de diffusion variant de $0.5 \cdot 10^{-13}$ et $2 \cdot 10^{-13}$ m²/s pour le béton.
- ♦ B= b
 Coefficient de l'ordre de 0.05 pour le béton.

7.4 Mot clé facteur SECH_BAZANT

Définition des paramètres caractérisant le coefficient de diffusion intervenant dans l'équation non linéaire du séchage proposée par Bazant (cf. [R7.01.12]). Ces caractéristiques sont des constantes, tandis que le coefficient de diffusion dépend de la variable de calcul, c'est à dire la concentration C courante en eau, (comme la conductivité thermique dépendait de la température). Cette formulation constitue la loi de Bazant.

7.4.1 Syntaxe

```
SECH_BAZANT = _F (
    ♦ D1          = d1 ,
    ♦ ALPHA_BAZANT = α ,      [R]
    ♦ N           = n ,      [R]
    ♦ FONC_DESORP = desorp , [fonction**]
)
```

7.4.2 Opérands D1 / ALPHA_BAZANT / N / FONC_DESORP

Ces coefficients permettent d'exprimer le coefficient de diffusion selon la loi de Bazant :

$$D(h) = d_1 \left(\alpha + \frac{1 - \alpha}{1 + \left(\frac{1 - h}{1 - 0.75} \right)^n} \right)$$

où h est le degré d'hydratation, lié à la concentration en eau par la courbe de désorption.

- ♦ D1= d1
Coefficient de diffusion qui est de l'ordre de 3.10^{-13} m²/s pour le béton.
- ♦ ALPHA_BAZANT= α
Coefficient variant de 0.025 à 0.1 pour le béton.
- ♦ N= n
Exposant de l'ordre de 6 pour le béton.
- ♦ FONC_DESORP= desorp
Courbe de désorption, permettant de passer de la concentration en eau au degré d'hydratation h .

Remarque importante :

desorp est une fonction de la variable de calcul, C, la concentration en eau, qui est assimilée pour la résolution à une température, de type 'TEMP'.

7.5 Mot clé facteur SECH_NAPPE

Le coefficient de diffusion, caractérisant l'équation non linéaire du séchage, est exprimé à l'aide d'une nappe, fonction tabulée de la concentration en eau, variable de calcul, et de la température, variable auxiliaire de calcul, donnée sous la forme d'une structure de donnée de type *evol_ther*. Pour la résolution du séchage par l'opérateur *THER_NON_LINE*, la concentration en eau est assimilée à une température, de type 'TEMP'.

Pour la cohérence des données, les paramètres de la nappe, c'est à dire la variable de calcul et la variable auxiliaire ne peuvent pas être du même type. Un nouveau type de variable a été ajouté dans *DEFI_NAPPE*, le "type de la température calculée préalablement au séchage", 'TSEC', qui correspond effectivement à une température.

7.5.1 Syntaxe

```
SECH_NAPPE = _F ( ♦ FONCTION = nom_fonc , [fonction]
```

7.5.2 Opérande FONCTION

Le coefficient de diffusion est exprimé à l'aide d'une fonction tabulée des paramètres *C* et *T*.

♦ FONCTION = nom_fonc
Nom de la nappe.

7.6 Mot clé facteur PINTO_MENEGOTTO

Définitions des coefficients de la relation de comportement d'élastoplasticité cyclique des armatures en acier dans le béton armé selon le modèle de Pinto-Menegotto (cf. [R5.03.09]).

La courbe de traction initiale (début du chargement) est définie par :

- $\sigma = E\varepsilon$ tant que $\sigma \leq \sigma_y$; E défini sous *ELAS*
- $\sigma = \sigma_y$ pour $\frac{\sigma_y}{E} \leq \varepsilon \leq \varepsilon_h$
- $\sigma = \sigma_u - (\sigma_u - \sigma_y) \left(\frac{\varepsilon_u - \varepsilon}{\varepsilon_u - \varepsilon_h} \right)^4$ pour $\varepsilon_h \leq \varepsilon < \varepsilon_u$
(ε ne peut pas dépasser ε_u)

La courbe $\sigma = f(\varepsilon)$ au nième cycle est définie par :

$$\sigma_L^* = b\varepsilon_L^* + \left(\frac{1-b}{(1+(\varepsilon_L^*)^R)^{1/R}} \right) \varepsilon_L^* \quad \text{avec } R = R_0 - \frac{a_1 \xi}{a_2 + \xi}$$

$$\text{et } b = \frac{E_h}{E} \quad E_h : \text{pente d'écrouissage asymptotique}$$

$$\text{où } \varepsilon^* \text{ est défini par : } \varepsilon^* = \frac{\varepsilon - \varepsilon_r^{n-1}}{\varepsilon_y^n - \varepsilon_r^{n-1}}.$$

$$\text{où } \sigma^* \text{ est défini par : } \sigma^* = \frac{\sigma - \sigma_r^{n-1}}{\sigma_y^n - \sigma_r^{n-1}}.$$

La quantité ε_y^n est déduite du cycle $n-1$ par :

$$\varepsilon_y^n = \varepsilon_r^{n-1} + \frac{\sigma_y^n - \sigma_r^{n-1}}{E}$$

$$\sigma_y^n = \sigma_y^{n-1} \cdot \text{sign}(\varepsilon_y^{n-1} - \varepsilon_r^{n-1}) + E_H (\varepsilon_r^{n-1} - \varepsilon_y^{n-1})$$

La variable ξ est définie par :

$$\xi = \frac{\varepsilon_r^{n-1} - \varepsilon_y^{n-1}}{\varepsilon_y^n - \varepsilon_r^{n-1}}$$

où ε_r^{n-1} représente la déformation atteinte à la fin du $n-1$ ème demi-cycle
et $\varepsilon_y^{n-1}, \varepsilon_y^n$ représentent les déformations de fin de linéarité des demi-cycles $n-1$ et n .

b représente soit la valeur fournie par l'utilisateur (mot clé EP_SUR_E) soit, à défaut :

$$b = \frac{E_H}{E} \quad \text{avec} \quad E_H = \frac{\sigma_u - \sigma_y}{\varepsilon_u - \sigma_y / E}$$

En cas de flambage, (si $L/D > 5$) :

- en compression on remplace b par $b_c = a (5.0 - L/D) e^{\left(b \xi' \frac{E}{\sigma_y - \sigma^\infty}\right)}$
- en traction, on calcule une nouvelle pente $E_r = E \left(a_5 + (1.0 - a_5) e^{\left(-a_6 (\varepsilon_r^{n-1} - \varepsilon_y^{n-1})\right)} \right)$ avec

$$a_5 = 1 + \frac{5 - L/D}{7.5}.$$

ξ' représente la plus grande "excursion plastique" au cours du chargement : $\xi' = \max_n (\varepsilon_r^n - \varepsilon_y^n)$

et $\sigma^\infty = 4 \frac{\sigma_y}{L/D}$

Dans le cas du flambage, on ajoute à σ_y^n la valeur $\sigma_s^* = \gamma_s b E \frac{b - b_c}{1 - b_c}$ avec $\gamma_s = \frac{11 - L/D}{10 \left(e^{\frac{cL}{D}} - 1 \right)}$.

7.6.1 Syntaxe

```
| PINTO_MENEGOTTO = _F (
|   ♦ SY = sigm , [R]
|   ♦ EPSI_ULTM = epsu , [R]
|   ♦ SIGM_ULTM = sigmu , [R]
|   ◇ ELAN = / L/D , [R]
|               / 4. , [DEFAULT]
|   ♦ EPSP_HARD = epsh , [R]
|   ◇ R_PM = / R0 , [R]
|               / 20. , [DEFAULT]
|   ◇ EP_SUR_E = b , [R]
|   ◇ A1_PM = / a1 , [R]
|               / 18.5 , [DEFAULT]
|   ◇ A2_PM = / a2 , [R]
|               / 0.15 , [DEFAULT]
|   ◇ A6_PM = / a6 , [R]
|               / 620. , [DEFAULT]
|   ◇ C_PM = / c , [R]
|               / 0.5 , [DEFAULT]
|   ◇ A_PM = / a , [R]
|               / 0.006 , [DEFAULT]
| )
```

7.6.2 Opérandes

- ♦ SY = sigm

Limite d'élasticité initiale, notée σ_y dans les équations.

- ♦ EPSI_ULTM = epsu, notée ε_u dans les équations.

Déformation ultime.

- ♦ SIGM_ULTM = sigmu, notée σ_u dans les équations.

Contrainte ultime.

- ◇ ELAN = L/D

Elancement de la barre (>5 : flambage).

- ♦ EPSP_HARD = epsh, notée ε_h dans les équations.

Déformation correspondant à la fin du palier plastique.

- ◇ EP_SUR_E = b

Ratio pente d'écrouissage/module d'Young (si aucune valeur n'est donnée, on prend $b = \frac{E_H}{E}$).

Titre : *Opérateur* *DEFI_MATERIAU*
Auteur(s) : **J.P. LEFEBVRE**

Clé : *U4.43.01-I* Date : 24/04/07
Page : 66/152

- ◇ $A1_PM = a1$
 Coefficient définissant la courbe de traction du modèle.
- ◇ $A2_PM = a2$
 Coefficient définissant la courbe de traction du modèle.
- ◇ $A6_PM = a6$
 Coefficient définissant la courbe de traction du modèle en cas de flambage.
- ◇ $C_PM = c$ utilisé dans γ_s
 Coefficient définissant la courbe de traction du modèle en cas de flambage.
- ◇ $A_PM = a$
 Coefficient définissant la courbe de traction du modèle en cas de flambage.
- ◇ $R_PM =$
 Coefficient R_O (20. Par défaut).

Le module d'Young E et le coefficient de dilatation thermique $ALPHA$ sont à préciser par les mots-clés `ELAS` ou `ELAS_FO`.

7.7 Mots clés facteur **BPEL_BETON / BPEL_ACIER**

Définition des caractéristiques intervenant dans le modèle de comportement des câbles de précontrainte [R7.01.02].

Les caractéristiques élastiques linéaires du matériau béton et du matériau acier doivent être simultanément définies sous le mot clé **ELAS**.

7.7.1 Syntaxe

```

◇ / ◆ BPEL_BETON = _F (
    ◇ PERT_FLUA = / xflu , [R]
                  / 0. , [DEFAULT]
    ◇ PERT_RETR = / xret , [R]
                  / 0. , [DEFAULT]
)

◇ / ◆ BPEL_ACIER = _F (
    ◇ RELAX_1000 = / rh1000 , [R]
                  / 0. , [DEFAULT]
    ◇ MU0_RELAX = / mu0 , [R]
                  / 0. , [DEFAULT]
    ◆ F_PRG = fprg , [R]
    ◇ FROT_COURB = / f , [R]
                  / 0. , [DEFAULT]
    ◇ FROT_LINE = / phi , [R]
                  / 0. , [DEFAULT]
)
)

```

7.7.2 Opérandes

Comportement : **BPEL_BETON**

Mot-clé facteur pour la définition des paramètres caractéristiques du matériau béton qui interviennent dans l'estimation des pertes de tension le long des câbles de précontrainte. Ce mot-clé facteur ne peut être utilisé que conjointement avec le mot-clé facteur **ELAS**.

◇ **PERT_FLUA** = *xflu*

Taux forfaitaire de perte de tension par fluage du béton, par rapport à la tension initiale.

$\Delta F_{flu} = x_{flu} \cdot F_0$ où F_0 désigne la tension initiale définit par **DEFI_CABLE_BP**. [U4.42.04]

La valeur par défaut est 0 : dans ce cas, on ne tient pas compte des pertes de tension par fluage du béton.

◇ **PERT_RETR** = *xret*

Taux forfaitaire de perte de tension par retrait du béton, par rapport à la tension initiale.

$\Delta F_{ret} = x_{ret} \cdot F_0$ où F_0 désigne la tension initiale.

La valeur par défaut est 0 : dans ce cas, on ne tient pas compte des pertes de tension par retrait du béton.

Comportement : **BPEL_ACIER**

Mot-clé facteur pour la définition des paramètres caractéristiques du matériau acier qui interviennent dans l'estimation des pertes de tension le long des câbles de précontrainte. Ce mot-clé facteur ne peut être utilisé que conjointement avec le mot-clé facteur **ELAS**.

◇ RELAX_1000 = rh1000

Relaxation de l'acier à 1000 heures, exprimée en %.

La valeur par défaut est 0 : dans ce cas, on ne tient pas compte des pertes de tension par relaxation de l'acier.

◇ MU0_RELAX = mu0

Coefficient adimensionnel de relaxation de l'acier précontraint.

La valeur par défaut est 0.

◇ F_PRG = fprg

Contrainte garantie de la charge maximale à rupture (suivant le BPEL)

Si on tient compte des pertes de tension par relaxation de l'acier (RELAX_1000 renseignée par une valeur non nulle), il faut obligatoirement renseigner l'opérande F_PRG, par une valeur non nulle.

◇ FROT_COURB = f

Coefficient de frottement du câble sur le béton en partie courbe, en rad^{-1} . La valeur par défaut est 0.

◇ FROT_LINE = phi

Coefficient de frottement par unité de longueur, en partie droite. La valeur par défaut est 0.

7.8 Mot clé facteur BETON_DOUBLE_DP

Le modèle de comportement 3D développé dans *Code_Aster* est formulé dans le cadre de la thermo-plasticité, pour la description du comportement non linéaire du béton, en traction, et en compression, avec la prise en compte des variations irréversibles des caractéristiques thermiques et mécaniques du béton, particulièrement sensibles à haute température [R7.01.03].

7.8.1 Syntaxe

```
| / BETON_DOUBLE_DP= _F (
|     ♦ F_C=                f'c ,                [fonction*]
|     ♦ F_T=                f't ,                [fonction*]
|     ♦ COEF_BIAX=          β ,                [fonction*]
|     ♦ ENER_COMP RUPT=     Gc ,                [fonction*]
|     ♦ ENER_TRAC RUPT=     Gt ,                [fonction*]
|     ♦ COEF_ELAS_COMP=     φ ,                [fonction*]
|     ◇ LONG_CARA =         l_cara,
|     ◇ ECRO_COMP_P_PIC=    / 'LINEAIRE', [DEFAULT]
|                               / 'PARABOLE', [TXM]
|     ◇ ECRO_TRAC_P_PIC=    / 'LINEAIRE', [DEFAULT]
|                               / 'EXPONENT', [TXM]
| )
```

BETON_DOUBLE_DP permet de définir toutes les caractéristiques associées à la loi de comportement avec double critère de Drücker Prager. En complément de ces caractéristiques, le module d'élasticité, le coefficient de Poisson, et le coefficient de dilatation thermique α , ainsi que les coefficients de retrait endogène et de retrait de dessiccation, doivent être définis sous le mot-clé ELAS pour les coefficients réels, ou ELAS_FO, pour les coefficients définis par des fonctions, ou des nappes. Toutes les caractéristiques du modèle, (E , ν , α , f_c , f_t , β , G_c , G_t) de type [fonction*] peuvent dépendre d'une ou de deux variables parmi la température, l'hydratation et le séchage. Lorsqu'elles dépendent de la température, elles sont fonctions du maximum de la température atteinte au cours de l'historique de chargement θ , qui est conservée en mémoire pour chaque point de Gauss, sous forme de variable interne. Ceci permet de prendre en compte les variations irréversibles de ces caractéristiques à haute température.

7.8.2 Opérandes F_C / F_T / COEF_BIAX

- ♦ $F_C = f'_c$
Résistance en compression uniaxiale f'_c .
- ♦ $F_T = f'_t$
Résistance en traction uniaxiale f'_t .
- ♦ $COEF_BIAX = \beta$
Le rapport de la résistance en compression biaxiale à la résistance en compression uniaxiale β .

7.8.3 Opérandes ENER_COMP RUPT / ENER_TRAC RUPT / COEF_ELAS_COMP

- ♦ $ENER_COMP_RUPT = G_c$
L'énergie de rupture en compression G_c .
- ♦ $ENER_TRAC_RUPT = G_t$
L'énergie de rupture en traction G_t .
- ♦ $COEF_ELAS_COMP = \varphi$
La limite d'élasticité en compression, donnée par un coefficient de proportionnalité en pourcentage de la résistance au pic $f'_c(\theta)$, en général, de l'ordre de 30% pour les bétons standard.

7.8.4 Opérandes LONG_CARA

Cet opérande permet de surcharger la longueur caractéristique calculée automatiquement, pour chaque maille, en fonction de ses dimensions (à partir de sa surface en 2D, à partir de son volume en 3D).

La longueur caractéristique calculée automatiquement permet, lorsque la finesse du maillage évolue d'un calcul à l'autre, de conserver des résultats stables en évitant les phénomènes de localisation. Cette longueur calculée automatiquement ou donnée par l'utilisateur, conduit à la valeur de l'écroutissement ultime en traction suivant la formule (pour un écroutissement post-pic linéaire) :

$$\kappa_u(\theta) = \frac{2.G_t(\theta)}{l_c.f'_t(\theta)}$$

Dans le cas particulier d'un maillage contenant des mailles adjacentes dont les dimensions sont très différentes, les écroutissements ultimes du modèle `BETON_DOUBLE_DP` calculés à partir de la longueur caractéristique des mailles sont par conséquent très différents, ce qui peut engendrer des problèmes de convergence ou conduire à un état de contraintes peu physique. (Cette longueur caractéristique est calculée à partir du volume de la maille courante). Pour cette raison, on se propose de donner la possibilité à l'utilisateur de définir une longueur moyenne qui surcharge la longueur caractéristique calculée pour chaque maille. Le défaut de *Code_Aster* est la longueur caractéristique calculée pour chaque maille.

Choisir une longueur arbitraire et identique pour toutes les mailles peut aussi engendrer des difficultés de convergence. La meilleure solution consiste à créer un maillage dont les variations des dimensions des mailles respectent le sens de variation du champ de contraintes, et d'utiliser la longueur caractéristique calculée automatiquement en fonction de la taille des mailles. La surcharge par `LONG_CARA` doit être réservée à des cas particuliers, quand l'utilisateur ne peut pas librement intervenir sur le maillage.

Dans le cas où l'utilisateur définit la longueur caractéristique dans le matériau, il choisira un couple (G_t , `LONG_CARA`) tel que $\frac{2.G_t(\theta)}{l_c.f'_t(\theta)}$ vaille la valeur qu'il souhaite pour l'écroutissement ultime en traction κ_u .

(La valeur usuelle de la déformation associée à l'écroutissement ultime en traction d'un béton moyen est de 5.E-4).

7.8.5 Opérandes **COMP_POST_PIC** / **TRAC_POST_PIC**

Les paramètres permettant de définir la courbe d'adoucissement en compression et en traction sont facultatifs, et possèdent des valeurs par défaut.

◇ ECRO_COMP_P_PIC= / 'LINEAIRE'
 / 'PARABOLE'

Forme de la courbe post-pic en compression de type texte, qui peut prendre les valeurs 'LINEAIRE' et 'PARABOLE'. La courbe non linéaire est alors de type parabolique.

◇ ECRO_TRAC_P_PIC= / 'LINEAIRE'
 / 'EXPONENT'

Forme de la courbe post-pic en traction de type texte, qui peut prendre les valeurs 'LINEAIRE' et 'EXPONENT'. La courbe non linéaire est alors de type exponentiel.

7.9 Mot clé facteur GRANGER_FP / GRANGER_FP_INDT / V_GRANGER_FP

Définition des paramètres matériaux pour le modèle viscoélastique de Granger, modélisant le fluage propre du béton. Il existe 3 relations de comportement : la première GRANGER_FP ne prend pas en compte le phénomène de vieillissement, la deuxième GRANGER_FP_INDT est identique sans effet de la température, la troisième V_GRANGER_FP rend compte du vieillissement. Cf [R7.01.01].

En 1D et en fluage le modèle s'écrit : $\varepsilon_{fl}(t) = J(t, t_c, T, h) \cdot \sigma_0$

avec

$$J(t, t_c, T, h) = h \cdot \frac{T - (T_{ref} - 45)}{45} \cdot k(tc_{eq}) \cdot \sum_{s=1}^n J_s (1 - \exp - \frac{t_{eq} - t_c}{\tau_s})$$

t_c désigne le temps de chargement

$h = c^{-1}(C)$, ou c est la courbe isotherme de désorption permettant de passer du séchage C à l'hygrométrie h .

$$t_{eq}(t) = \int_{s=t_0}^t \exp \left(- \frac{U_c}{R} \left(\frac{1}{T(s)} - \frac{1}{293} \right) \right) ds$$

$$k(tc_{eq}) = \frac{28^{0.2} + 0.1}{tc_{eq}^{0.2} + 1} \text{ dans le cas où on prend en compte le phénomène de vieillissement,}$$

$$k(tc_{eq}) = 1 \text{ sinon}$$

$$tc_{eq}(t_c) = \int_{s=t_0}^{t_c} \exp \left(- \frac{u_v}{R} \left(\frac{1}{T(s)} - \frac{1}{T_{ref}} \right) \right) ds$$

Remarques :

T_{ref} est la température de référence, elle est choisie par l'utilisateur à l'aide de la commande AFPE_MATERIAU.

Ce comportement peut être associé aux effets de dilatation et de retrait thermique définis par les opérandes K_DESSIC et B_ENDOGE sous le mot clé ELAS_FO.

Pour GRANGER_FP_INDT, la température n'intervient pas. Donc le terme multiplicatif $\frac{T - (T_{ref} - 45)}{45}$ est supprimé, de même que la dépendance de $t_{eq}(t)$ à la température.

7.9.1 Syntaxe pour le fluage propre

```
| GRANGER_FP = _F (
|   ♦ J1           = J1 ,           [R]
|   ♦ J2           = J2 ,           [R]
|   ♦ J3           = J3 ,           [R]
|   ♦ J4           = J4 ,           [R]
|   ♦ J5           = J5 ,           [R]
|   ♦ J6           = J6 ,           [R]
|   ♦ J7           = J7 ,           [R]
|   ♦ J6           = J8 ,           [R]
|   ♦ TAUX_1       = τ1 ,           [R]
|   ♦ TAUX_2       = τ2 ,           [R]
|   ♦ TAUX_3       = τ3 ,           [R]
|   ♦ TAUX_4       = τ4 ,           [R]
|   ♦ TAUX_5       = τ5 ,           [R]
|   ♦ TAUX_6       = τ6 ,           [R]
|   ♦ TAUX_7       = τ7 ,           [R]
```

Titre : *Opérateur DEFI_MATERIAU*
 Auteur(s) : **J.P. LEFEBVRE**

Clé : *U4.43.01-I* Date : 24/04/07
 Page : 72/152

```

♦ TAUX_8      =   τ8  ,           [R]
♦ QSR_K       =   qsr ,           [R]
)

```

7.9.2 Opérandes pour le fluage propre

```

J1      =   J1
...
...
.J8     =   J8

```

8 coefficients matériaux de la fonction de fluage, homogènes à un temps.

```

TAUX_1 =   τ1
...
...
TAUX_8 =   τ8

```

8 coefficients de « retard » de la fonction de fluage, homogènes à un temps.

```
QSR_K      =   Uc / R
```

Constante énergie d'activation intervenant dans le terme temps équivalent t_{eq} modélisant l'effet de la température sur la cinétique de fluage.

7.9.3 Syntaxe pour le fluage propre indépendant de la température

La syntaxe est identique au cas avec effet de la température, sans le mot clé `QSR_K`.

7.9.4 Syntaxe pour le vieillissement

Si on utilise la relation de comportement qui prend en compte le phénomène de vieillissement alors il faut renseigner en plus :

```

V_GRANGER_FP = _F (
    QSR_VEIL = USR      ,           [R]
    FONC_V   = k(tceq) ,           [fonction, formule]
)

```

7.9.5 Opérandes pour le vieillissement

```
QSR_VEIL = USR
```

Constante énergie d'activation intervenant dans le terme temps de charge équivalent t_{ceq} modélisant

l'effet de la température sur le vieillissement $\frac{u_v}{R}$.

```
FONC_V = k (tceq)
```

Fonction de vieillissement

7.10 Mot clé NADAI_B

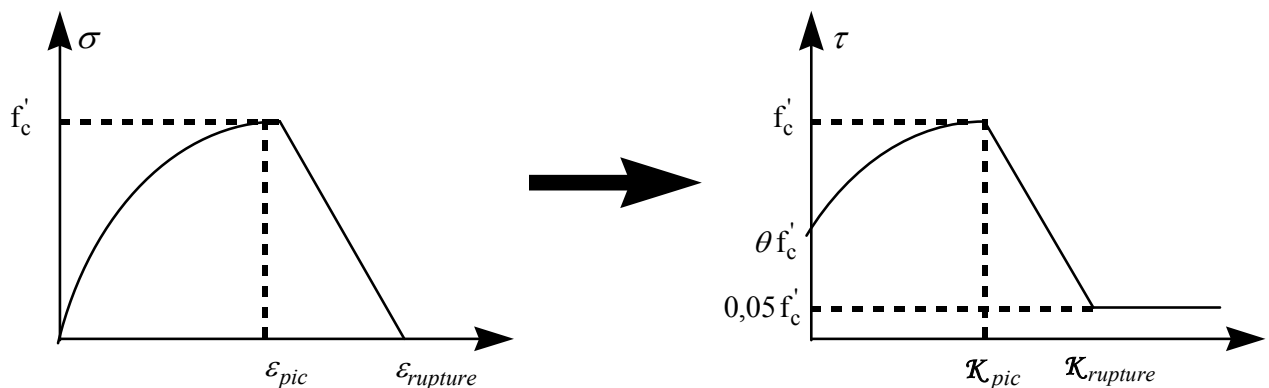
La loi de comportement NADAI_B est un modèle de comportement du béton intégrant des déformations plastiques en compression et un modèle de fissuration en traction. Ce modèle permet de représenter le comportement du béton sous chargement cyclique, une attention particulière étant apportée à la gestion des ouvertures et fermetures des fissures.

Pour le comportement en compression, la modélisation est développée dans le cadre de l'élastoplasticité standard : seuil de réversibilité (type Drucker-Prager), écoulement plastique normal associé.

Pour le comportement en traction, le modèle se situe dans le cadre de la fissuration répartie. Un seuil de réversibilité en traction est défini. La première fissuration est détectée en un point géométrique donné quand les contraintes dépassent le seuil en traction pour la première fois. Le point est alors déclaré fissuré, la direction de la fissure étant la direction perpendiculaire à la contrainte principale majeure à cet instant. La loi de comportement du béton en ce point devient alors une loi orthotrope, les axes d'orthotropie étant ceux parallèles et perpendiculaires à la fissure (dont l'orientation de changera plus)

Les paramètres de la loi sont déterminés à partir d'un essai en compression uniaxial, de la résistance en traction du béton : f'_t et de la déformation à rupture en traction : $\varepsilon_{rupture}^{traction}$

De la courbe contrainte-déformation en compression, on déduit la courbe contrainte-déformation plastique en compression.



Essai de compression uniaxial

Courbe contrainte-déformation plastique

De la courbe courbe contrainte-déformation plastique en compression, on déduit :

- f'_c : contrainte limite en compression
- θ : paramètre tel que $\theta f'_c$ définit la surface de charge initiale en compression
- κ_{pic} : déformation plastique au pic (epc)
- $\kappa_{rupture}$: déformation plastique à rupture (erc)

L'utilisateur qui ne disposerait pas des essais nécessaires pour fournir ces données peut utiliser les règlements qui permettent d'estimer une valeur du module d'Young, du coefficient de Poisson, de la limite en traction en fonction de la contrainte limite en compression.

7.10.1 Syntaxe

Nous indiquons ci dessous la correspondance entre les mots clé du comportement NADAI_B et les paramètres définis ci dessus :

```
| / NADAI_B : _F (
    ♦ F_C      : f'_c
    ♦ F_T      : f'_t
    ♦ CRIT_E_C : theta
    ♦ EPSP_P_C : epc
    ♦ EPSP_R_C : erc
    ♦ EPSI_R_T : ert
    ♦ FAC_T_C  : f
)
```

Le module d'Young E_0 et le coefficient de Poisson ν sont ceux fournis sous le mot clé facteur ELAS.

7.10.2 Opérandes F_C / F_T

- ♦ F_C : F'_c contrainte limite en compression
- ♦ F_T : F'_t contrainte limite en traction valeur recommandée 0,1 f'_c

7.10.3 Opérande CRIT_E_C

- ♦ CRIT_E_C : *theta* : paramètre permettant de définir la surface de charge initiale en compression. Valeur recommandée 0,3

7.10.4 Opérandes EPS_P_C / EPS_R_C / EPSI_R_T

- ♦ EPSP_P_C : *epc* : déformation plastique ou pic
- ♦ EPSP_R_C : *erc* : déformation plastique à rupture. Valeur recommandée 0,0005
- ♦ EPSI_R_T : *ert* : déformation à rupture en traction. Valeur recommandée 0,0005

7.10.5 Opérande FAC_T_C

- ♦ FAC_T_C : *f* : facteur de transfert de cisaillement. Valeur recommandée 0,4

7.11 Mot clé facteur BAZANT_FD

Le modèle BAZANT_FD est un modèle viscoélastique de fluage de dessiccation intrinsèque selon le modèle de Bazant. C'est un comportement à long terme des bétons soumis au séchage et à un chargement mécanique simultanément. Le document [R7.01.05] décrit les détails correspondants.

Remarques :

*Il faut renseigner le mot clé FONC_DESORP sous le comportement ELAS_FO.
Ce comportement peut être associé aux effets de dilatation et de retrait thermique définis par les opérandes K_DESSIC et B_ENDOGE sous le mot clé ELAS_FO.*

7.11.1 Syntaxe

```
BAZANT_FD = _F (
    ♦ LAM_VISC =  $\lambda$ , [R]
)
```

7.11.2 Opérande

LAM_VISC = paramètre matériau en $[Pa^{-1}]$.

7.12 Mot clé **LABORD_1D**

Ce modèle de comportement non linéaire du béton est employé dans des situations uniaxiales sous l'effet de chargements monotones et cycliques. Le modèle est décrit dans la cadre de formulation thermodynamique des processus irréversibles. Il permet de tenir compte de l'endommagement du béton en traction et en compression, séparément, gère l'ouverture et la refermeture des fissures, et tient compte de la déformation non réversible.

Ce modèle a été développé pour être employé avec les éléments de poutre multifibres [R7.01.07].

Remarque :

| La prise en compte de l'effet d'un chargement thermique n'est pas possible pour le moment.

7.12.1 Syntaxe

```

◇           /       ◆       LABORD_1D       =   _F   (
                  ◆   Y01       =           Y01 ,           [R]
                  ◆   Y02       =           Y02 ,           [R]
                  ◆   A1        =           A1 ,           [R]
                  ◆   A2        =           A2 ,           [R]
                  ◆   B1        =           B1 ,           [R]
                  ◆   B2        =           B2 ,           [R]
                  ◆   BETA1     =           β1 ,           [R]
                  ◆   BETA2     =           β2 ,           [R]
                  ◆   SIGF      =           σf ,           [R]
                                                          ) ;

```

7.12.2 Opérandes

- ◆ Y01 = Y01
Seuil d'évolution de la variable d'endommagement sous traction
- ◆ Y02 = Y02
Seuil d'évolution de la variable d'endommagement sous compression
- ◆ A1 = A1
Paramètre multiplicateur décrivant la cinétique d'évolution de la variable d'endommagement sous traction
- ◆ A2 = A2
Paramètre multiplicateur décrivant la cinétique d'évolution de la variable d'endommagement sous compression
- ◆ B1 = B1
Paramètre de puissance décrivant la cinétique d'évolution de la variable d'endommagement sous traction
- ◆ B2 = B2
Paramètre de puissance décrivant la cinétique d'évolution de la variable d'endommagement sous compression
- ◆ BETA1 = β1
Paramètre décrivant l'amplitude de la déformation anélastique sous traction
- ◆ BETA2 = β2
Paramètre décrivant l'amplitude de la déformation anélastique sous compression
- ◆ SIGF = σf
Paramètre indiquant la contrainte d'ouverture et de refermeture de fissure

7.13 Mot clé facteur MAZARS / MAZARS_FO

Le modèle de comportement de Mazars est un modèle de comportement élastique endommageable permettant de décrire le comportement adoucissant du béton. Il distingue le comportement en traction et en compression, mais n'utilise qu'une seule variable d'endommagement scalaire (cf. [R7.01.08]). Les paramètres peuvent être fonction de la température, utiliser alors MAZARS_FO. Attention, en pratique, on considère que les paramètres dépendent de la température maximale vue par le matériau.

7.13.1 Syntaxe

```
| / MAZARS = _F (
    ♦ EPSD0 = εd0 , [R]
    ♦ AC = Ac , [R]
    ♦ AT = At , [R]
    ♦ BC = Bc , [R]
    ♦ BT = Bt , [R]
    ♦ BETA = β , [R]
)
/ MAZARS = _F (
    ♦ EPSD0 = εd0 , [fonction**]
    ♦ AC = Ac , [fonction**]
    ♦ AT = At , [fonction**]
    ♦ BC = Bc , [fonction**]
    ♦ BT = Bt , [fonction**]
    ♦ BETA = β , [R]
)
```

MAZARS (ou MAZARS_FO) permet de définir toutes les caractéristiques associées au modèle de comportement de Mazars. En plus de ces caractéristiques, les constantes élastiques doivent être définies sous le mot-clé ELAS pour les coefficients réels ou ELAS_FO pour les coefficients dépendant de la température.

7.13.2 Opérandes EPSD0

♦ EPSD0 = εd0

Seuil d'endommagement en déformation (généralement $0.5 \cdot 10^{-4} < \varepsilon_{d0} < 1.5 \cdot 10^{-4}$).

7.13.3 Opérandes AC / AT / BC / BT

♦ AC = Ac

Coefficient permettant de fixer l'allure de la courbe post-pic en compression. Introduit une asymptote horizontale qui est l'axe des ε pour Ac = 1 et l'horizontale pour passant par le pic pour Ac = 0 (généralement $1 < Ac < 1.5$).

♦ AT = At

Coefficient permettant de fixer l'allure de la courbe post-pic en traction. Introduit une asymptote horizontale qui est l'axe des ε pour Ac = 1 et l'horizontale passant par le pic pour Ac = 0 (généralement $0.7 < At < 1$).

◆ BC = Bc

Coefficient permettant de fixer l'allure de la courbe post-pic en compression. Selon sa valeur peut correspondre à une chute brutale de la contrainte ($Bc < 10^4$) ou une phase préliminaire d'accroissement de contrainte suivie d'une décroissance plus ou moins rapide (généralement $10^3 < Bc < 2 \cdot 10^3$).

◆ BT = Bt

Coefficient permettant de fixer l'allure de la courbe post-pic en traction. Selon sa valeur peut correspondre à une chute brutale de la contrainte ($Bt < 10^4$) ou une phase préliminaire d'accroissement de contrainte suivie d'une décroissance plus ou moins rapide (généralement $10^4 < Bt < 10^5$).

7.13.4 Opérande BETA

◆ BETA = β

Paramètre de correction pour le cisaillement. Valeur conseillé 1.06.

7.14 Mot clé BETON_UMLV_FP

La loi de fluage UMLV suppose un découplage total entre les composantes sphériques et déviatoriques : les déformations induites par les contraintes sphériques sont purement sphériques et les déformations induites par les contraintes déviatoriques sont purement déviatoriques. Par ailleurs, la déformation de fluage propre est supposée proportionnelle à l'humidité relative interne :

Partie sphérique : $\varepsilon^s = h \cdot f(\sigma^s)$ et, partie déviatorique : $\underline{\underline{\varepsilon}}^d = h \cdot f(\underline{\underline{\sigma}})$

Où h désigne l'humidité relative interne.

Le modèle de comportement BETON_UMLV_FP est un modèle viscoélastique non vieillissant développé en partenariat avec l'Université de Marne-la-Vallée pour décrire le fluage propre des bétons. Il est particulièrement adapté aux configurations multiaxiales en ne présupposant pas la valeur du coefficient de Poisson de fluage.

Les contraintes sphériques sont à l'origine de la migration de l'eau absorbée aux interfaces entre les hydrates au niveau de la macro-porosité et absorbée au sein de la micro-porosité dans la porosité capillaire. La diffusion de l'eau inter-lamellaire des pores d'hydrates vers la porosité capillaire s'effectue de façon irréversible. La déformation sphérique totale de fluage s'écrit donc comme la somme d'une partie réversible et d'une partie irréversible :

$$\varepsilon^{fs} = \underbrace{\varepsilon_r^{fs}}_{\text{partie réversible}} + \underbrace{\varepsilon_i^{fs}}_{\text{partie irréversible}}$$

Le processus de déformation sphérique du fluage est gouverné par le système d'équations couplées suivant :

$$\begin{cases} \dot{\varepsilon}^{fs} = \frac{1}{\eta_r^s} \cdot [h \cdot \sigma^s - k_r^s \cdot \varepsilon_r^{fs}] - \dot{\varepsilon}_i^{fs} \\ \dot{\varepsilon}_i^{fs} = \frac{1}{\eta_i^s} \left\langle [k_r^s \cdot \varepsilon^{fs} - (k_r^s + k_i^s) \cdot \varepsilon_i^{fs}] - [h \sigma^s - k_r^s \cdot \varepsilon_r^{fs}] \right\rangle^+ \end{cases}$$

où k_r^s désigne la rigidité apparente associée au squelette formé par des blocs d'hydrates à l'échelle mésoscopique ; η_r^s la viscosité apparente associée au mécanisme de diffusion au sein de la porosité capillaire ; k_i^s désigne la rigidité apparente associée intrinsèquement aux hydrates à l'échelle microscopique et η_i^s la viscosité apparente associée au mécanisme de diffusion interfoliaire.

(Les crochets $\langle \rangle^+$ désignent l'opérateur de Mac Cauley : $\langle x \rangle^+ = \frac{1}{2}(x + |x|)$)

Les contraintes déviatoriques sont à l'origine d'un mécanisme de glissement (ou mécanisme de quasi dislocation) des feuillettes de CSH dans la nano-porosité. Sous contrainte déviatorique, le fluage s'effectue à volume constant. Par ailleurs, la loi de fluage UMLV suppose l'isotropie du fluage

déviatorique. Phénoménologiquement, le mécanisme de glissement comporte une contribution réversible viscoélastique de l'eau fortement adsorbée aux feuillets de CSH et une contribution irréversible visqueuse de l'eau libre :

$$\underbrace{\varepsilon^{fd}}_{\substack{\text{déformation} \\ \text{déviatorique} \\ \text{totale}}} = \underbrace{\varepsilon^{fd}}_{\substack{\text{contribution} \\ \text{eau} \\ \text{absorbée}}} + \underbrace{\varepsilon^{fd}}_{\substack{\text{contribution} \\ \text{eau} \\ \text{libre}}}$$

La $j^{\text{ème}}$ composante principale de la déformation déviatorique totale est régie par le système d'équations suivants :

$$\dot{\tilde{\sigma}}^j \left(1 + \frac{\eta_r^d}{\eta_i^d} \right) + \frac{k_r^d}{\eta_i^d} \tilde{\sigma}^j = \eta_r^d \dot{\varepsilon}^{d,j} + k_r^d \varepsilon^{d,j}$$

où k_r^d désigne la rigidité associée à la capacité de l'eau adsorbée à transmettre des charges (*load bearing water*) ; η_r^d la viscosité associée à l'eau adsorbée par les feuillets d'hydrates et η_i^d désigne la viscosité associée à l'eau libre.

7.14.1 Syntaxe

```
| BETON_UMLV_FP : _F (
|     ♦ K_RS           : K_RS , [R]
|     ♦ K_IS           : K_IS , [R]
|     ♦ K_RD           : K_RD , [R]
|     ♦ ETA_RS         : ETA_RS , [R]
|     ♦ ETA_IS         : ETA_IS , [R]
|     ♦ ETA_RD         : ETA_RD , [R]
|     ♦ ETA_ID         : ETA_ID , [R]
|     ◇ ETA_FD         : ETA_FD , [R]
| )
```

7.14.2 Opérande

- ♦ K_RS : K_RS
 k_r^s rigidité apparente associée au squelette formé par des blocs d'hydrates à l'échelle mésoscopique
- ♦ K_IS : K_IS
 k_i^s rigidité apparente associée intrinsèquement aux hydrates à l'échelle microscopique
- ♦ K_RD : K_RD
 k_r^d rigidité associée à la capacité de l'eau adsorbée à transmettre des charges (*load bearing water*)
- ♦ ETA_RS : ETA_RS
 η_r^s viscosité apparente associée au mécanisme de diffusion au sein de la porosité capillaire
- ♦ ETA_IS : ETA_IS
 η_i^s viscosité apparente associée au mécanisme de diffusion interlamellaire
- ♦ ETA_RD : ETA_RD
 η_r^d viscosité associée à l'eau adsorbée par les feuillets d'hydrates

♦ ETA_FD : ETA_FD

permet de prendre en compte le fluage de dessiccation selon la loi de Bazant.

Remarque :

*La courbe de désorption donnant l'hygrométrie h en fonction de la concentration en eau C doit être renseignée sous le mot-clé *ELAS_FO*.*

7.15 Mot clé facteur BETON_ECRO_LINE

Définition d'une courbe d'érouissage linéaire avec prise en compte du confinement dans le cas spécifique au béton. Afin d'améliorer le comportement en compression on définit un seuil de réversibilité ([R7.01.04] modèle ENDO_ISOT_BETON).

7.15.1 Syntaxe

```
|    BETON_ECRO_LINE = _F    (    ♦   D_SIGM_EPSI = dsde       ,    [R]  
                                 ♦   SYT =               sigt       ,    [R]  
                                 ♦   SYC =               sigc       ,    [R]  
                                 )
```

7.15.2 Opérandes

♦ D_SIGM_EPSI = dsde (ET)

Pente de la courbe de traction.

♦ SYT = sigt

Contrainte maximum en traction simple.

◇ SYC = sigm

Contrainte maximum en compression simple (elle n'existe pas pour un coefficient de Poisson $\nu=0$, dans ce cas on ne spécifie pas SYC)

Le module d'Young E est à préciser par les mots-clés *ELAS* ou *ELAS_FO*.

7.16 Mot clé facteur ENDO_ORTH_BETON

Définition des paramètres de la loi de comportement *ENDO_ORTH_BETON*, permettant de décrire l'anisotropie induite par l'endommagement du béton, ainsi que les effets unilatéraux [R7.01.09]. On se reportera aux documents [R7.01.09] et [V6.04.176] pour la signification précise des paramètres et la procédure d'identification.

7.16.1 Syntaxe

```
ENDO_ORTH_BETON = _F (  
    ◇   ALPHA =    /   alpha               [R],  
                  /   0.9                 [DEFAULT],  
    ♦   K0       =   k0                   [R],  
    ♦   K1       =   k1                   [R],  
    ◇   K2       =   /   k2               [R],  
                  /   0.0007             [DEFAULT]  
    ♦   ECROB =   ecrob                  [R],  
    ♦   ECROD =   ecrod                  [R],  
                  )  
)
```

7.16.2 Opérande ALPHA

Constante de couplage entre l'évolution de l'endommagement de traction et celle de l'endommagement de compression. Elle doit être prise entre 0 et 1, plutôt proche de 1. La valeur par défaut est 0.9.

7.16.3 Opérandes K0 / K1 / K2

K0 = k0

Partie constante de la fonction seuil. Permet de calibrer la hauteur du pic en traction.

K1 = k1

Paramètre de la fonction seuil permettant d'augmenter le seuil en compression.

K2 = k2

Paramètre de contrôle de la forme de l'enveloppe de rupture pour des essais biaxiaux. La valeur par défaut est 7.10^{-4} .

7.16.4 Opérandes ECROB / ECROD

◆ ECROB = ecrob

Terme de l'énergie bloquée (équivalente à une énergie d'écrouissage) relatif à l'évolution de l'endommagement de traction. Permet de contrôler la forme du pic en traction.

◆ ECROD = ecrod

Terme de l'énergie bloquée (équivalente à une énergie d'écrouissage) relatif à l'évolution de l'endommagement de compression. Permet de contrôler la forme du pic en compression.

Le module d'Young E et le coefficient de Poisson ν sont à préciser par les mots-clés ELAS ou ELAS_FO.

Dans le cas d'un calcul non local avec la formulation GRAD_EPSI, la longueur caractéristique est à préciser derrière le mot-clé NON_LOCAL.

7.17 Mots clés facteur GLRC_ACIER

Ce mot-clé facteur permet de définir les paramètres concernant les armatures d'acier du modèle de béton armé, GLRC_DAMAGE.

7.17.1 Syntaxe

```

GLRC_ACIER = _F (
    ◆ E = Ea, [R]
    ◆ ENROB = •, [R]
    ◆ AX = •x, [R]
    ◆ AY = •y, [R]
)

```

7.17.2 Opérandes

◆ E = E_a

Module d'Young de l'acier.

◆ ENROB = •

Enrobage des armatures relative par rapport à l'épaisseur ($0 < \xi < 1$)

◆ AX = •_x

Section de l'acier suivant la direction x.

◆ AY = •_y

Section de l'acier suivant la direction y.

7.18 Mots clés facteur GLRC_DAMAGE

Ce mot-clé facteur permet de définir les paramètres de la loi de comportement GLRC_DAMAGE. Il s'agit d'un modèle global pour les coques élasto-plastique endommageable, où l'endommagement n'est activé qu'en flexion, formulé en terme de relations déformation/contrainte généralisées (extension membranaire, flexion et effort membranaire, moment fléchissant).

7.18.1 Syntaxe

```

GLRC_DAMAGE = _F ( ♦ MF1 =  $M_I^d$  , [R]
                  ♦ MF2 =  $M_{II}^d$  , [R]
                  ♦ GAMMA =  $\bullet$  , [R]
                  ♦ QP1 =  $Q_I^p$  , [R]
                  ♦ QP2 =  $Q_{II}^p$  , [R]
                  ♦ FMEX1 =  $M_{Ix}^e(N_{xx})$  , [R]
                  ♦ FMEY1 =  $M_{Iy}^e(N_{yy})$  , [R]
                  ♦ FMEX2 =  $M_{IIx}^e(N_{xx})$  , [R]
                  ♦ FMEY2 =  $M_{IIy}^e(N_{yy})$  , [R]
                  ♦ DFMEY1 =  $dM_{Iy}^e(N_{yy})$  , [R]
                  ♦ DFMEY2 =  $dM_{IIy}^e(N_{yy})$  , [R]
                  ♦ DDFMEY1 =  $d^2M_{Iy}^e(N_{yy})$  , [R]
                  ♦ DDFMEY2 =  $d^2M_{IIy}^e(N_{yy})$  , [R]
                  ♦ CX1 = CNX1,CNX2 , [R]
                  ♦ CX2 = CMX1,CMX2 , [R]
                  ♦ CY1 = CNY1,CNY2 , [R]
                  ♦ CY2 = CMY1,CMY2 , [R]
                  ♦ CXY1 = CNXY1,CNXY2 , [R]
                  ♦ CXY2 = CMXY1,CMXY2 , [R]

```

7.18.2 Opérandes

- ♦ $MF1 = M_I^d$
Moment limite élastique en flexion *positive* par rapport à l'orientation de l'élément.
- ♦ $MF2 = M_{II}^d$
Moment limite élastique en flexion *négative* par rapport à l'orientation de l'élément.
- ♦ $GAMMA = \bullet$
Pente endommageante relative par rapport à la pente élastique en flexion simple ($0 < \gamma < 1$), valeur unique pour la flexion positive et négative.
- ♦ $QP1 = Q_I^p$
Pente à l'endommagement maximal relative par rapport à la pente élastique en flexion *positive* ($0 < Q_{Ip} < 1$).
- ♦ $QP2 = Q_{II}^p$
Pente à l'endommagement maximal relative par rapport à la pente élastique en flexion *négative* ($0 < Q_{IIP} < 1$).
- ♦ $FMEX1 = M_{Ix}^e(N_{xx})$
Fonction du seuil plastique en flexion *positive* pour la direction x.
- ♦ $FMEY1 = M_{Iy}^e(N_{yy})$
Fonction du seuil plastique en flexion *positive* pour la direction y.
- ♦ $FMEX2 = M_{IIx}^e(N_{xx})$
Fonction du seuil plastique en flexion *négative* pour la direction x.

Titre : *Opérateur DEF_I_MATERIAU*
Auteur(s) : **J.P. LEFEBVRE**

Clé : *U4.43.01-I* Date : 24/04/07
Page : 82/152

- ◆ $FMEY2 = M_{Ily}^e(N_{yy})$
Fonction du seuil plastique en flexion *négative* pour la direction y.
- $DFMEX1 = dM_{Iix}^e(N_{xx})$
La dérivée première de $M_{Iix}e(N_{xx})$.
- ◆ $DFMEY1 = dM_{Iiy}^e(N_{yy})$
La dérivée première de $M_{Iiy}e(N_{yy})$.
- $DFMEX2 = dM_{IIix}^e(N_{xx})$
La dérivée première de $M_{IIix}e(N_{xx})$.
- $DFMEY2 = dM_{IIiy}^e(N_{yy})$
La dérivée première de $M_{IIiy}e(N_{yy})$.
- $DDFMEX1 = d^2M_{Iix}^e(N_{xx})$
La dérivée seconde de $M_{Iix}e(N_{xx})$.
- $DDFMEX1 = d^2M_{Iiy}^e(N_{yy})$
La dérivée seconde de $M_{Iiy}e(N_{yy})$.
- $DDFMEX2 = d^2M_{IIix}^e(N_{xx})$
La dérivée seconde de $M_{IIix}e(N_{xx})$.
- $DDFMEX2 = d^2M_{IIiy}^e(N_{yy})$
La dérivée seconde de $M_{IIiy}e(N_{yy})$.
- ◆ $CX1 = CNX1, CNX2$
Composante xx du tenseur d'écouissage cinématique de Prager correspondant aux effets de *membrane*. Les valeurs pour le premier critère (CNX1) sont supposées les mêmes que pour le deuxième (CNX2).
- ◆ $CX2 = CMX1, CMX2$
Composante xx du tenseur d'écouissage cinématique de Prager correspondant aux effets de *flexion*. Les valeurs pour le premier critère (CMX1) sont supposées les mêmes que pour le deuxième (CMX2).
- ◆ $CY1 = CNY1, CNY2$
Composante yy du tenseur d'écouissage cinématique de Prager correspondant aux effets de *flexion*. Les valeurs pour le premier critère (CNY1) sont supposées les mêmes que pour le deuxième (CNY2).
- ◆ $CY2 = CMY1, CMY2$
Composante yy du tenseur d'écouissage cinématique de Prager correspondant aux effets de *flexion*. Les valeurs pour le premier critère (CMY1) sont supposées les mêmes que pour le deuxième (CMY2).
- ◆ $CXY1 = CNXY1, CNXY2$
Composante xy du tenseur d'écouissage cinématique de Prager correspondant aux effets de *flexion*. Les valeurs pour le premier critère (CNXY1) sont supposées les mêmes que pour le deuxième (CNXY2).
- ◆ $CXY2 = CMXY1, CMXY2$
Composante xy du tenseur d'écouissage cinématique de Prager correspondant aux effets de *flexion*. Les valeurs pour le premier critère (CMXY1) sont supposées les mêmes que pour le deuxième (CMXY2).

7.19 Mots clés facteur GLRC_DM

Ce mot-clé facteur permet de définir les paramètres de la loi de comportement GLRC_DM. Il s'agit d'un modèle d'endommagement global formulé en terme de relations déformation/contrainte généralisées (extension membranaire, flexion et effort membranaire, moment fléchissant).

7.19.1 Syntaxe

```
GLRC_DM = _F (
    ♦ SYT = Nf , [R]
    ♦ SYF = Mf , [R]
    ♦ GAMMA_T = •MT , [R]
    ♦ GAMMA_F = •F , [R]
)
```

7.19.2 Opérandes

♦ SYT = N_f

Contrainte correspondant à l'effort membranaire du seuil d'endommagement en traction simple.

♦ SYF = M_f

Moment fléchissant du seuil d'endommagement en flexion simple.

♦ GAMMA_T = •_{MT}

Pente endommageante relative par rapport à la pente élastique en traction simple ($0 < \gamma_{MT} < 1$).

♦ GAMMA_F = •_F

Pente endommageante relative par rapport à la pente élastique en flexion simple ($0 < \gamma_F < 1$).

7.20 Mot clé BETON_REGLE_PR

Ce mot-clé sert à définir les paramètres matériau utilisés par le comportement BETON_REGLE_PR (règle « Parabole-Rectangle »). Ce comportement est utilisable uniquement en 2D (contraintes planes ou déformations planes) ou en coques (modélisations DKT, COQUE_3D) (voir par exemple le test ssnp129a). Il se réduit à un comportement unidimensionnel, qui s'écrit, dans chacune des directions principales du tenseur 2D des déformations :

$$\begin{aligned}
 &\bullet \text{ En traction : } \begin{cases} \sigma = E\varepsilon & \text{si } 0 < \varepsilon < \frac{\sigma_y^t}{E} \\ \sigma = \sigma_y^t + E_T \left(\varepsilon - \frac{\sigma_y^t}{E} \right) & \text{si } \frac{\sigma_y^t}{E} < \varepsilon < \frac{\sigma_y^t}{E} \left(1 - \frac{E}{E_T} \right) \\ \sigma = 0 & \text{sinon} \end{cases} \\
 &\bullet \text{ En compression : } \begin{cases} \sigma = \sigma_y^c \left(1 + \frac{\varepsilon - \varepsilon_c}{\varepsilon_c} \right)^n & \text{si } \varepsilon < \varepsilon_c \\ \sigma = \sigma_y^c & \text{sinon} \end{cases}
 \end{aligned}$$

7.20.1 Syntaxe

```
BETON_REGLE_PR =_F (
    ♦ DSIGM_EPSI = ET [R]
    ♦ SYT =  $\sigma_y^t$  [R]
    ♦ SYC =  $\sigma_y^c$  [R]
    ♦ EPSC =  $\varepsilon_c$  [R]
    ♦ N = n [R]
)
```

7.20.2 Opérandes

- ♦ DSIGM_EPSI = E_T
Module tangent post-pic en traction (négatif).
- ♦ SYT = σ_y^t
Contrainte ultime en traction.
- ♦ SYC = σ_y^c
Contrainte ultime en compression.
- ♦ EPSC = ε_c
Déformation ultime en compression.
- ♦ N = n
Exposant de la loi d'écroûissage en compression

7.21 Mot clé JOINT_BA

Ce modèle de comportement non linéaire de la liaison acier - béton est employé pour le calcul fin des structures en béton armé où la prédiction des fissures et la redistribution des contraintes dans le béton sont très importantes. Disponible pour des analyses sous l'effet de chargements monotones et cycliques, le modèle est écrit dans le cadre de formulation thermodynamique des processus irréversibles. Il permet de tenir compte de l'endommagement de l'interface en cisaillement, en combinaison avec les effets du frottement des fissures, ainsi que des déformations irréversibles. Le document [R7.01.21] décrit les détails correspondants.

Ce modèle doit être employé avec les éléments « joint » en 2D [R3.06.09]. Les armatures d'acier pourront être modélisées avec des éléments plans (QUAD4) ou unidimensionnels (BARRE).

Remarque :

| La prise en compte de l'effet d'un chargement thermique n'est pas possible pour le moment.

7.21.1 Syntaxe

```
♦ / ♦ JOINT_BA =_F (
    ♦ HPEN = HPEN , [R]
    ♦ GTT = GTT , [R]
    ♦ GAMD0 =  $\gamma_0$  , [R]
    ♦ AD1 = ad1 , [R]
    ♦ BD1 = bd1 , [R]
    ♦ GAMD2 =  $\gamma_2$  , [R]
    ♦ AD2 = ad2 , [R]
    ♦ BD2 = bd2 , [R]
    ♦ VIFROT = vifrot , [R]
)
```

```

♦ FA      =      alpha ,      [R]
♦ FC      =      c      ,      [R]
♦ EPSTRO  =      εN      ,      [R]
♦ ADN     =      adn    ,      [R]
♦ BDN     =      bdn    ,      [R]
) ;

```

7.21.2 Opérandes

♦ HPEN = HPEN

Paramètre de pénétration entre surfaces par écrasement du béton.
On vérifie que $HPEN > 0.0 \text{ E}+0$.

♦ GTT = GTT

Module de rigidité de la liaison.
On vérifie que $G_{\text{beton}} \leq GTT \leq G_{\text{acier}}$.

♦ GAMD0 = γ_0

Seuil d'adhérence parfaite ou limite de déformation élastique.
On vérifie que $1.E-4 \leq GAMD0 \leq 1.E-2$.

♦ AD1 = ad1

Paramètre d'évolution de l'endommagement en région 1 (passage des petites déformations aux grands glissements).
On vérifie que $1.E-1 \leq AD1 \leq 1.E+1$.

♦ BD1 = bd1

Paramètre de puissance décrivant l'évolution de la variable d'endommagement en région 1 (passage des petites déformations aux grands glissements).
On vérifie que $BD1 \geq 1.E-1$.

- ♦ $GAMD2 = \gamma_2$
Seuil des grands glissements.
On vérifie que $1.E-4 \leq GAMD2 \leq 1.E+0$.
- ♦ $AD2 = ad2$
Paramètre d'évolution de l'endommagement en région 2 (résistance maximale de la liaison et dégradation en frottement).
On vérifie que $AD2 \geq 1.E-6$.
- ♦ $BD2 = bd2$
Paramètre de puissance décrivant l'évolution de la variable d'endommagement en région 2 (résistance maximale de la liaison et dégradation en frottement).
On vérifie que $BD2 \geq 1.E-1$.
- ♦ $VIFROT = vifrot$
Paramètre matériau décrivant l'influence du frottement des fissures.
On vérifie que $VIFROT \geq 0.0 E+0$.
- ♦ $FA = \alpha$
Paramètre matériau lié à l'écrouissage cinématique par frottement des fissures.
On vérifie que $FA \geq 0.0 E+0$.
- ♦ $FC = c$
Paramètre décrivant l'influence du confinement sur la résistance de la liaison.
On vérifie que $FC \geq 0.0 E+0$.
- ♦ $EPSTR0 = \varepsilon_N$
Seuil de déformation élastique sur la direction normale avant la rupture.
On vérifie que $1.E-4 \leq EPSTR0 \leq 1.E+0$.
- ♦ $ADN = adn$
Paramètre de l'endommagement dans la direction normale par ouverture de la fissure.
On vérifie que $ADN \geq 1.E-10$.
- ♦ $BDN = bdn$
Paramètre de puissance décrivant l'évolution de la variable d'endommagement dans la direction normale.
On vérifie que $BDN \geq 1.E-1$.

8 Comportements Métallo-Mécaniques

Pour le comportement métallurgique (cf. [R4.04.01]), deux lois de comportement sont disponibles : une loi caractéristique des transformations métallurgiques de l'acier et une loi caractéristique des alliages de zirconium.

Pour les effets mécaniques et les comportements associés, les modèles sont communs pour acier et zirconium (cf. [R4.04.02]).

8.1 Mot clé facteur META_ACIER

Paramètres à renseigner pour la métallurgie de l'acier.

8.1.1 Syntaxe

```

| META_ACIER = _F (
|
|   ♦ TRC      = nomtrc ,      [trc]
|   ♦ AR3      = ar3      ,      [R]
|   ♦ ALPHA    = alpha    ,      [R]
|   ♦ MS0      = mso      ,      [R]
|   ♦ AC1      = ac1      ,      [R]
|   ♦ AC3      = ac3      ,      [R]
|   ♦ TAUX_1   = t1       ,      [R]
|   ♦ TAUX_3   = t3       ,      [R]
|   ♦ LAMBDA0  = l0       ,      [R]
|   ♦ QSR_K    = Qapp     ,      [R]
|   ♦ D10      = d10      ,      [R]
|   ♦ WSR_K    = Wapp     ,      [R]
| )

```

8.1.2 Opérandes pour les changements de phases

- ♦ TRC = nomtrc

Concept de type `trc` produit par l'opérateur `DEFI_TRC` [U4.43.04] et contenant l'ensemble des informations fournies par les diagrammes TRC (Transformation en Refroidissement Continu) de l'acier considéré.

- ♦ AR3 = ar3

Température quasi-statique de début de décomposition de l'austénite au refroidissement.

- ♦ ALPHA = alpha

Coefficient α de la loi de Koistinen-Marburger exprimant la quantité de martensite formée en fonction de la température :

$$Z_M = 1 - \exp(\alpha(M_s - T)).$$

- ♦ MSO = mso

Température de début de transformation martensitique lorsque celle-ci est totale. Dans ce cas $M_s = M_{s0}$.

- ◆ AC1 = ac1

Température quasi-statique de début de transformation en austénite au chauffage.

- ◆ AC3 = ac3

Température quasi-statique de fin de transformation en austénite.

- ◆ TAUX_1 = t1

Valeur de la fonction "retard" (cf. [R4.04.01]) ($\tau(T)$) intervenant dans le modèle de transformation austénitique à la température AC1.

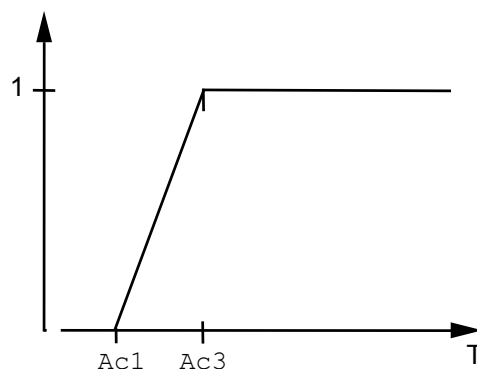
- ◆ TAUX_3 = t3

Valeur de la fonction "retard" (cf. [R4.04.01]) ($\tau(T)$) intervenant dans le modèle de transformation austénitique à la température AC3.

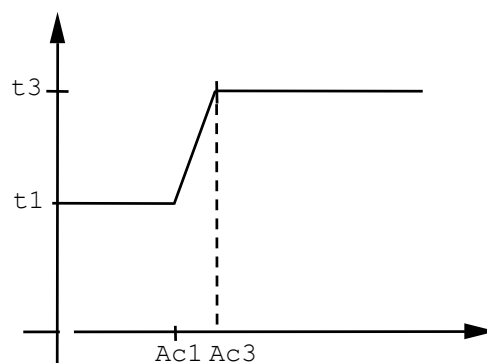
L'évolution de la proportion d'austénite est alors définie par :

$$\dot{Z} = \frac{Z - Z_{eq}(T)}{\tau(T)}$$

avec : $Z_{eq}(T)$



et $\tau(T)$



8.1.3 Opérandes pour la taille de grains

Les quatre opérandes suivants entraînent la calcul de taille de grains s'ils sont renseignés.

- ◆ LAMBDA0 = λ_0

Paramètre matériau intervenant dans le modèle d'évolution de taille de grain ci-dessous.

$$\frac{dD}{dt} = \frac{1}{\lambda} \left(\frac{1}{D} - \frac{1}{D_{\text{lim}}} \right) \quad \text{avec} \quad \left\{ \begin{array}{l} \lambda = \lambda_0 \exp\left(\frac{Q_{\text{app}}}{RT}\right) \\ D_{\text{lim}} = D_{10} \exp\left(-\frac{W_{\text{app}}}{RT}\right) \end{array} \right\}$$

- ◆ QSR_K = Q_{app}/R

Paramètre énergie d'activation intervenant dans le modèle d'évolution de taille de grain.

- ◆ D10 = D_{10}

Paramètre matériau intervenant dans le modèle d'évolution de taille de grain.

- ◆ WSR_K = W_{app}/R

Paramètre énergie d'activation intervenant dans le modèle d'évolution de taille de grain.

8.2 Mot clé facteur **META_ZIRC**

Paramètres à renseigner pour la métallurgie du zircaloy (cf. [R4.04.01]).

8.2.1 Syntaxe

```
| META_ZIRC = _F (
    ♦ TDEQ = teqd, [R]
    ♦ N     = n , [R]
    ♦ K     = K , [R]
    ♦ QSR_K = qsr , [R]
    ♦ TDC   = tdc , [R]
    ♦ AC    = Ac , [R]
    ♦ M     = m , [R]
    ♦ TDR   = tdr , [R]
    ♦ AR    = Ar , [R]
    ♦ BR    = Br , [R]
```

8.2.2 Opérandes

- ♦ TDEQ = teqd

Température de début de transformation $\alpha \Leftrightarrow \beta$ à l'équilibre

α : phase à froid hexagonale compacte

β : phase à chaud cubique centrée

- ♦ n = n

Paramètre matériau relatif au modèle donnant la proportion de β en fonction de la température, à l'équilibre.

- ♦ K = K

Paramètre matériau relatif au modèle donnant la proportion de β en fonction de la température, à l'équilibre.

- ♦ TDC = tdc

Température de début de transformation α en β au chauffage.

- ♦ AC = Ac

Paramètre matériau intervenant dans le modèle d'évolution de β au chauffage.

- ♦ M = m

Paramètre matériau intervenant dans le modèle d'évolution de β au chauffage.

- ♦ TDR = tdr

Température de début de transformation β en α au refroidissement.

- ♦ AR = Ar

Paramètre matériau intervenant dans le modèle d'évolution de β au refroidissement.

- ♦ BR = Br

Paramètre matériau intervenant dans le modèle d'évolution de β au refroidissement.

- ♦ QSR_K = Q sur R

Constante d'Arrhénius exprimé en degré Kelvin.

◇

8.3 Mot clé facteur DURT_META

Définition des caractéristiques relatives au calcul de dureté associée à la métallurgie des aciers.

8.3.1 Syntaxe

```
| DURT_META = _F (  ♦ F1_DURT  = HVf1  , [R]
                    ♦ F2_DURT  = HVf2  , [R]
                    ♦ F3_DURT  = HVf3  , [R]
                    ♦ F4_DURT  = HVf4  , [R]
                    ♦ C_DURT   = HVa   , [R]
                    )
```

8.3.2 Opérandes

La dureté est calculée en utilisant une loi de mélange linéaire sur la microdureté des constituants :

$$HV = \sum_i z_i \times HV_i$$

HV_i : microdureté du constituant i

z_i : proportion du constituant i

- ♦ F1_DURT = HVf1 microdureté de la phase à froid F1 (ferrite pour l'acier)
- ♦ F2_DURT = HVf2 microdureté de la phase à froid F2 (perlite pour l'acier)
- ♦ F3_DURT = HVf3 microdureté de la phase à froid F3 (bainite pour l'acier)
- ♦ F4_DURT = HVf4 microdureté de la phase à froid F4 (martensite pour l'acier)
- ♦ C_DURT = HVf1 microdureté pour la phase à chaud (austénite pour l'acier)

8.4 Mots clés facteur ELAS_META / ELAS_META_FO

Définition des caractéristiques élastiques, de dilatation et de limites d'élasticité pour la modélisation d'un matériau subissant des transformations métallurgiques (voir [R4.04.02]). Ces coefficients peuvent être soit constants par rapport à la température ELAS_META, soit dépendre de la température ELAS_META_FO (paramètre 'TEMP').

Certains coefficients dépendent de la structure métallurgique (paramètre 'META').

Pour toutes les relations de comportement relatives aux matériaux subissant des transformations métallurgiques (ELAS_META, META_***_***), on peut traiter deux types de matériaux ; le premier correspond aux aciers et le second est spécifique au Zircaloy. Les différentes relations (ELAS_META, META_***_***) sont identiques pour ces deux matériaux (on traite les mêmes phénomènes) mais le nombre de phases en présence est différent. On choisit le matériau souhaité en activant, dans l'opérateur STAT_NON_LINE, le mot clé RELATION_KIT qui vaut 'ACIER' ou 'ZIRC'.

- l'acier peut comporter (au plus) cinq phases métallurgiques différentes (phase froide 1 = ferrite, phase froide 2 = perlite, phase froide 3 = bainite, phase froide 4 = martensite et une phase chaude = l'austénite),
- le zircaloy peut comporter (au plus) trois phases métallurgiques différentes (phase froide 1 = phase α pure, phase froide 2 = phase α mélange et une phase chaude = phase β).

Par conséquent, pour un acier on renseigne au maximum 5 limites d'élasticité alors qu'avec le Zircaloy on en renseigne au maximum trois.

8.4.1 Syntaxe

```
| ELAS_META = _F (
|   ♦ E = young , [R]
|   ♦ NU = nu , [R]
|   ♦ F_ALPHA =  $\alpha_f$  , [R]
|   ♦ C_ALPHA =  $\alpha_\gamma$  , [R]
|   ♦ PHASE_REFE = / 'CHAUD', [TXM]
|                 / 'FROID',
|   ♦ EPSF_EPSC_TREF =  $\Delta\varepsilon$  , [R]
|   ◇ PRECISION = /  $\varepsilon$  , [R]
|                 / 1. , [DEFAULT]
|   ◇ F1_SY = F_ $\sigma y_1$  , [R]
|   ◇ F2_SY = F_ $\sigma y_2$  , [R]
|   ◇ F3_SY = F_ $\sigma y_3$  , [R]
|   ◇ F4_SY = F_ $\sigma y_4$  , [R]
|   ◇ C_SY = F_ $\sigma y_\gamma$  , [R]
|   ◇ SY_MELANGE = f , [fonction]
|   ◇ F1_S_VP = F_ $\sigma c_1$  , [R]
|   ◇ F2_S_VP = F_ $\sigma c_2$  , [R]
|   ◇ F3_S_VP = F_ $\sigma c_3$  , [R]
|   ◇ F4_S_VP = F_ $\sigma c_4$  , [R]
|   ◇ C_S_VP = F_ $\sigma c_\gamma$  , [R]
|   ◇ S_VP_MELANGE = f , [fonction]
| )
```

```
| ELAS_META_FO =_F (  ♦ E           = young ,           [fonction**]
                      ♦ NU          = nu ,           [fonction**]
                      ♦ F_ALPHA     =  $\alpha_f$  ,         [fonction**]
                      ♦ C_ALPHA     =  $\alpha_\gamma$  ,       [fonction**]
                      ♦ PHASE_REFE  = / 'CHAUD',      [TXM]
                      / 'FROID',
                      ♦ EPSF_EPSC_TREF =  $\Delta\varepsilon$  ,      [R]
                      ◇ TEMP_DEF_ALPHA =  $T_\gamma$  ,      [R]
                      ◇ PRECISION   = /  $\varepsilon$  ,      [R]
                      / 1. ,         [DEFAULT]
                      ◇ F1_SY        = F_σy1 ,         [fonction**]
                      ◇ F2_SY        = F_σy2 ,         [fonction**]
                      ◇ F3_SY        = F_σy3 ,         [fonction**]
                      ◇ F4_SY        = F_σy4 ,         [fonction**]
                      ◇ C_SY         = F_σyγ ,         [fonction**]
                      ◇ SY_MELANGE   = f ,             [fonction]
                      ◇ F1_S_VP      = F_σc1 ,         [fonction**]
                      ◇ F2_S_VP      = F_σc2 ,         [fonction**]
                      ◇ F3_S_VP      = F_σc3 ,         [fonction**]
                      ◇ F4_S_VP      = F_σc4 ,         [fonction**]
                      ◇ C_S_VP       = F_σcγ ,         [fonction**]
                      ◇ S_VP_MELANGE = f ,             [fonction]
                      )
```

8.4.2 Opérandes

- ♦ E = young
Module d'Young, identique pour toutes les phases métallurgiques.
- ♦ NU = nu
Coefficient de Poisson, identique pour toutes les phases métallurgiques.
- ♦ F_ALPHA = α_f
Coefficient de dilatation thermique moyen des phases froides.
- ♦ C_ALPHA = α_γ
Coefficient de dilatation thermique moyen de la phase chaude.
- ♦ PHASE_REFE = / 'CHAUD'
/ 'FROID'

Choix de la phase métallurgique de référence (phase chaude ou phase froide).
En effet, pour définir la déformation thermique nulle, il faut définir la température de référence Tref (définie dans *AFPE_MATERIAU*) et la phase métallurgique de référence, de sorte que la déformation thermique soit considérée nulle à Tref et dans l'état métallurgique de référence.

◆ EPSF_EPSC_TREF = $\Delta\epsilon$

Déformation de la phase non de référence par rapport à la phase de référence à la température T_{ref} : traduit la différence de compacité entre les structures cristallographiques cubiques à faces centrées (type austénitique) et cubiques centrées (type ferritique).

◇ TEMP_DEF_ALPHA = T_γ

Température par rapport à laquelle on définit le coefficient de dilatation. Dans le cas où C_ALPHA est une fonction, cet opérande est obligatoire.

◇ PRECISION

Ce réel indique avec quelle précision une température T est proche de la température de référence (cf. [§3.1.4]).

◇ F1_SY = F_sigm_f

Limite d'élasticité de la phase froide 1 pour un comportement plastique.

◇ F2_SY = F_sigm_f

Limite d'élasticité de la phase froide 2 pour un comportement plastique.

◇ F3_SY = F_sigm_f

Limite d'élasticité de la phase froide 3 pour un comportement plastique.

◇ F4_SY = F_sigm_f

Limite d'élasticité de la phase froide 4 pour un comportement plastique.

◇ C_SY = F_sigm_f

Limite d'élasticité de la phase chaude pour un comportement plastique.

◇ SY_MELANGE = f

Fonction utilisée pour la loi de mélange sur la limite d'élasticité du matériau multiphasé pour un comportement plastique.

$$\sigma_y = (1 - f(z))\sigma_y^\gamma + f(z)\sigma_y^\alpha$$

◇ F1_S_VP = F_sigm_f

Limite d'élasticité de la phase froide 1 pour un comportement visqueux.

◇ F2_S_VP = F_sigm_f

Limite d'élasticité de la phase froide 2 pour un comportement visqueux.

◇ F3_S_VP = F_sigm_f

Limite d'élasticité de la phase froide 3 pour un comportement visqueux.

◇ F4_S_VP = F_sigm_f

Limite d'élasticité de la phase froide 4 pour un comportement visqueux.

◇ C_S_VP = F_sigm_f

Limite d'élasticité de la phase chaude pour un comportement visqueux.

◇ S_VP_MELANGE = f

Fonction utilisée pour la loi de mélange sur la limite d'élasticité du matériau multiphasé pour un comportement visqueux.

$$\sigma_y = (1 - f(z))\sigma_y^\gamma + f(z)\sigma_y^\alpha$$

8.5 Mot clé facteur **META_ECRO_LINE**

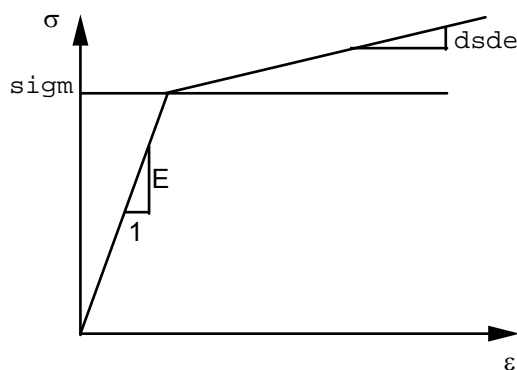
Définition de cinq modules d'écrouissage utilisés dans la modélisation du phénomène d'écrouissage isotrope linéaire d'un matériau subissant des changements de phases métallurgiques (voir [R4.04.02]). Ces modules dépendent de la température.

8.5.1 Syntaxe

```
| META_ECRO_LINE = _F (
|     ◇ F1_D_SIGM_EPSI      = dsde , [fonction**]
|     ◇ F2_D_SIGM_EPSI      = dsde , [fonction**]
|     ◇ F3_D_SIGM_EPSI      = dsde , [fonction**]
|     ◇ F4_D_SIGM_EPSI      = dsde , [fonction**]
|     ◇ C_D_SIGM_EPSI       = dsde , [fonction**]
| )
```

8.5.2 Opérandes

- ◇ F1_D_SIGM_EPSI = dsde
Pente de la courbe de traction pour la phase froide 1.
- ◇ F2_D_SIGM_EPSI = dsde
Pente de la courbe de traction pour la phase froide 2.
- ◇ F3_D_SIGM_EPSI = dsde
Pente de la courbe de traction pour la phase froide 3.
- ◇ F4_D_SIGM_EPSI = dsde
Pente de la courbe de traction pour la phase froide 4.
- ◇ C_D_SIGM_EPSI = dsde
Pente de la courbe de traction pour la phase chaude.



Le module d'Young E est à préciser par les mots-clés `META_ELAS` ou `META_ELAS_FO`.

8.6 Mot clé facteur **META_TRACTION**

Définition de cinq courbes de traction utilisées dans la modélisation du phénomène d'écrouissage isotrope non linéaire d'un matériau subissant des changements de phases métallurgiques (voir [R4.04.02]). Les courbes de traction peuvent éventuellement dépendre de la température.

8.6.1 Syntaxe

```
|  META_TRACTION = _F (
|                      ◇ SIGM_F1           = r_p ,   [fonction**]
|                      ◇ SIGM_F2           = r_p ,   [fonction**]
|                      ◇ SIGM_F3           = r_p ,   [fonction**]
|                      ◇ SIGM_F4           = r_p ,   [fonction**]
|                      ◇ SIGM_C            = r_p ,   [fonction**]
|                      )
```

8.6.1.1 Opérandes

- ◇ SIGM_F1 = r_p
Courbe écrouissage isotrope R en fonction de la déformation plastique cumulée p pour la phase froide 1.
- ◇ SIGM_F2 = r_p
Courbe écrouissage isotrope R en fonction de la déformation plastique cumulée p pour la phase froide 2.
- ◇ SIGM_F3 = r_p
Courbe écrouissage isotrope R en fonction de la déformation plastique cumulée p pour la phase froide 3.
- ◇ SIGM_F4 = r_p
Courbe écrouissage isotrope R en fonction de la déformation plastique cumulée p pour la phase froide 4.
- ◇ SIGM_C = r_p
Courbe écrouissage isotrope R en fonction de la déformation plastique cumulée p pour la phase chaude.

Remarque :

Attention il ne s'agit pas de la courbe σ fonction de ε mais de la courbe r fonction de p .
On passe de l'une à l'autre en effectuant les calculs suivants : $R = \sigma$ - limite d'élasticité,
 $p = \varepsilon - (\sigma / E)$.

8.7 Mot clé facteur **META_VISC_FO**

Définition des paramètres visqueux de la loi de comportement viscoplastique avec prise en compte de la métallurgie (voir [R4.04.02]). Le modèle viscoplastique de type Norton-Hoff comporte 5 paramètres ; les paramètres classique η , n de la loi d'écoulement en puissance, la limite élastique d'écoulement visqueuse, les paramètres C et m relatifs à la restauration d'écrouissage d'origine visqueuse. Ces paramètres dépendent de la température et de la structure métallurgique.

Les paramètres limites d'élasticité sont définis dans *ELAS_META*.

8.7.1 Syntaxe

```
| META_VISC_FO = _F (  
|   ◇ F1_ETA =  $\eta_1$  , [fonction**]  
|   ◇ F2_ETA =  $\eta_2$  , [fonction**]  
|   ◇ F3_ETA =  $\eta_3$  , [fonction**]  
|   ◇ F4_ETA =  $\eta_4$  , [fonction**]  
|   ◇ C_ETA =  $\eta_5$  , [fonction**]  
  
|   ◇ F1_N =  $n_1$  , [fonction**]  
|   ◇ F2_N =  $n_2$  , [fonction**]  
|   ◇ F3_N =  $n_3$  , [fonction**]  
|   ◇ F4_N =  $n_4$  , [fonction**]  
|   ◇ C_N =  $n_5$  , [fonction**]  
  
|   ◇ F1_C =  $C_1$  , [fonction**]  
|   ◇ F2_C =  $C_2$  , [fonction**]  
|   ◇ F3_C =  $C_3$  , [fonction**]  
|   ◇ F4_C =  $C_4$  , [fonction**]  
|   ◇ C_C =  $C_5$  , [fonction**]  
  
|   ◇ F1_M =  $m_1$  , [fonction**]  
|   ◇ F2_M =  $m_2$  , [fonction**]  
|   ◇ F3_M =  $m_3$  , [fonction**]  
|   ◇ F4_M =  $m_4$  , [fonction**]  
|   ◇ C_M =  $m_5$  , [fonction**]  
| )
```

8.7.2 Opérandes

- ◇ F1_ETA = η_1
Paramètre η de la loi d'écoulement viscoplastique, pour la phase froide 1.
- ◇ F2_ETA = η_2
Paramètre η de la loi d'écoulement viscoplastique, pour la phase froide 2.
- ◇ F3_ETA = η_3
Paramètre η de la loi d'écoulement viscoplastique, pour la phase froide 3.
- ◇ F4_ETA = η_4
Paramètre η de la loi d'écoulement viscoplastique, pour la phase froide 4.
- ◇ C_ETA = η_5
Paramètre η de la loi d'écoulement viscoplastique, pour la phase à chaud.

Titre : *Opérateur DEFI_MATERIAU*
Auteur(s) : **J.P. LEFEBVRE**

Clé : *U4.43.01-I* Date : 24/04/07
Page : 98/152

- ◇ F1_N = n1
Paramètre n de la loi d'écoulement viscoplastique, pour la phase froide 1.
- ◇ F2_N = n2
Paramètre n de la loi d'écoulement viscoplastique, pour la phase froide 2.
- ◇ F3_N = n3
Paramètre n de la loi d'écoulement viscoplastique, pour la phase froide 3.
- ◇ F4_N = n4
Paramètre n de la loi d'écoulement viscoplastique, pour la phase froide 4.
- ◇ C_N = n5
Paramètre n de la loi d'écoulement viscoplastique, pour la phase à chaud.
- ◇ F1_C = C1
Paramètre C relatif à la restauration d'écrouissage d'origine visqueuse, pour la phase froide 1.
- ◇ F2_C = C2
Paramètre C relatif à la restauration d'écrouissage d'origine visqueuse, pour la phase froide 2.
- ◇ F3_C = C3
Paramètre C relatif à la restauration d'écrouissage d'origine visqueuse, pour la phase froide 3.
- ◇ F4_C = C4
Paramètre C relatif à la restauration d'écrouissage d'origine visqueuse, pour la phase froide 4.
- ◇ C_C = C5
Paramètre C relatif à la restauration d'écrouissage d'origine visqueuse, pour la phase à chaud.
- ◇ F1_M = m1
Paramètre m relatif à la restauration d'écrouissage d'origine visqueuse, pour la phase froide 1.
- ◇ F2_M = m2
Paramètre m relatif à la restauration d'écrouissage d'origine visqueuse, pour la phase froide 2.
- ◇ F3_M = m3
Paramètre m relatif à la restauration d'écrouissage d'origine visqueuse, pour la phase froide 3.
- ◇ F4_M = m4
Paramètre m relatif à la restauration d'écrouissage d'origine visqueuse, pour la phase froide 4.
- ◇ C_M = m5
Paramètre m relatif à la restauration d'écrouissage d'origine visqueuse, pour la phase à chaud.

8.8 Mot clé facteur **META_PT**

Définition des caractéristiques utilisées dans la modélisation de la plasticité de transformation d'un matériau qui subit des changements de phases métallurgiques (voir [R4.04.02]).

Le modèle est le suivant :
$$\Delta \varepsilon^{pt} = \frac{3}{2} \sigma \sum_{i=1}^{i=4} K_i F_i'(Z_i) < \Delta Z_i >$$

8.8.1 Syntaxe

```

/  META_PT = _F (  ♦  F1_K = Kf ,           [R]
                   ♦  F2_K = Kp ,           [R]
                   ♦  F3_K = Kb ,           [R]
                   ♦  F4_K = Km ,           [R]
                   ♦  F1_D_F_META = F'f ,   [fonction**]
                   ♦  F2_D_F_META = F'p ,   [fonction**]
                   ♦  F3_D_F_META = F'b ,   [fonction**]
                   ♦  F4_D_F_META = F'm ,   [fonction**]
                   )

```

8.8.2 Opérandes

- ♦ F1_K = Kf F2_K = Kp F3_K = Kb F4_K = Km

Constantes K_i utilisées dans le modèle de plasticité de transformation, pour les différentes phases à froid. Pour l'acier = phase ferritique, perlitique, bainitique et martensitique.

- ♦ F1_D_F_META=F'f F2_D_F_META=F'p F3_D_F_META=F'b F4_D_F_META=F'm

Fonctions F_i' utilisées dans le modèle de plasticité de transformation, pour les différentes phases à froid. Pour l'acier : phase ferritique, perlitique, bainitique et martensitique.

8.9 Mot clé facteur **META_RE**

Définition des caractéristiques utilisées dans la modélisation du phénomène de restauration d'écrouissage d'un matériau qui subit des changements de phases métallurgiques (voir [R4.04.02]).

8.9.1 Syntaxe

```
/  META_RE = _F (  ♦  C_F1_THETA   =   $\theta_{\gamma f}$            [R]
                   ♦  C_F2_THETA   =   $\theta_{\gamma p}$           [R]
                   ♦  C_F3_THETA   =   $\theta_{\gamma b}$           [R]
                   ♦  C_F4_THETA   =   $\theta_{\gamma m}$           [R]
                   ♦  F1_C_THETA   =   $\theta_{f\gamma}$            [R]
                   ♦  F2_C_THETA   =   $\theta_{p\gamma}$           [R]
                   ♦  F3_C_THETA   =   $\theta_{b\gamma}$           [R]
                   ♦  F4_C_THETA   =   $\theta_{m\gamma}$           [R]
                   )
```

8.9.2 Opérandes

- ♦ C_F1_THETA= $\theta_{\gamma f}$ C_F2_THETA= $\theta_{\gamma p}$ C_F3_THETA= $\theta_{\gamma b}$ C_F4_THETA= $\theta_{\gamma m}$
Constantes caractérisant le taux d'écrouissage transmis lors de la transformation de la phase à chaud C en phase à froid. Pour l'acier ; transformation de l'austénite en ferrite, perlite, bainite et martensite. Ainsi, $\theta = 0$ correspond à une restauration totale et $\theta = 1$ à une transmission totale de l'écrouissage.
- ♦ F1_C_THETA= $\theta_{f\gamma}$ F2_C_THETA= $\theta_{p\gamma}$ F3_C_THETA= $\theta_{b\gamma}$ F4_C_THETA= $\theta_{m\gamma}$
Constantes caractérisant le taux d'écrouissage transmis lors de la transformation des phases à froid en phase à chaud. Pour l'acier ; transformation de la ferrite, de la perlite, de la bainite et de la martensite en austénite. Ainsi, $\theta = 0$ correspond à une restauration totale et $\theta = 1$ à une transmission totale de l'écrouissage.

9 Comportements THERMO-HYDRO-MECANIKES et des sols

9.1 Mot clé simple COMP_THM

Permet de sélectionner dès la définition du matériau la loi de couplage THM.

Le tableau ci-dessous précise les mots clés obligatoires en fonction de la loi de couplage choisie.

	LIQU_SATU	LIQU_GAZ	GAZ	LIQU_GAZ_AT M	LIQU_VAPE_GAZ	LIQU_AD_GAZ_VAPE	LIQU_VAPE
THM_INIT	O	O	O	O	O	O	O
PRE1	O	O	O	O	O	O	O
PRE2		O			O	O	
PORO	O	O	O	O	O	O	O
TEMP	T	O	O	T	O	O	O
PRES_VAPE					O	O	O
THM_DIFFU	O	O	O	O	O	O	O
R_GAZ		O	O		O	O	O
RHO	O	O	O	O	O	O	O
BIOT_COEF	O	O	O	O	O	O	O
PESA_X	O	O	O	O	O	O	O
PESA_Y	O	O	O	O	O	O	O
PESA_Z	O	O	O	O	O	O	O
SATU_PRES		O	I	O	O	O	O
D_SATU_PRES		O	I	O	O	O	O
PERM_LIQU	I	O	I	O	O	O	O
D_PERM_LIQU_SATU		O		O	O	O	O
PERM_GAZ		O			O	O	O
D_PERM_SATU_GAZ		O			O	O	O
D_PERM_PRES_GAZ		O			O	O	O
FICKV_T					O	O	
FICKV_PV							
FICKV_PG							
FICKV_S							
D_FV_T							
D_FV_PG							
FICKA_T						O	
FICKA_PA							
FICKA_PL							
FICKA_S							
D_FA_T							
CP	T	T	T	T	T	T	T
PERM_IN/PERM_END /PERM_X	O	O	O	O	O	O	O
PERM_Y							
PERM_Z							
LAMB_T	T	T	T	T	T	T	T
LAMB_S							
LAMB_PHI							
LAMB_CT							
D_LB_T							
D_LB_S							
D_LB_PHI							
THM_LIQU	O	O	O	O	O	O	O
RHO	O	O		O	O	O	O
UN_SUR_K	O	O		O	O	O	O
VISC	O	O		O	O	O	O
D_VISC_TEMP	O	O		O	O	O	O
ALPHA	T	T		T	T	T	T
CP	T	T		T	T	T	T
THM_GAZ		O	O	O	O	O	
MASS_MOL		O	O	O	O	O	
VISC		O	O	O	O	O	
D_VISC_TEMP		O	O	O	O	O	
CP		T	T	T	T	T	
THM_VAPE_GAZ					O	O	O
MASS_MOL					O	O	O
CP					O	O	O
VISC					O	O	O
D_VISC_TEMP					O	O	O
THM_AIR DISS						O	
CP						O	
COEF_HENRY						O	

Légendes : O : Mot clé Obligatoire
 T : Mot clé obligatoire en Thermique
 : Mot clé Inutile pour ce type de loi de couplage

La syntaxe est la suivante :

```

◇ COMP_THM = / 'LIQU_SATU' ,
              / 'LIQU_GAZ' ,
              / 'GAZ' ,
              / 'LIQU_GAZ_ATM' ,
              / 'LIQU_VAPE_GAZ' ,
              / 'LIQU_AD_GAZ_VAPE' ,
              / 'LIQU_VAPE' ,

```

9.2 Mot clé facteur THM_INIT

Pour tous les comportements ThermoHydroMécaniques, il permet de décrire l'état initial de la structure (cf. [R7.01.11] et [R7.01.14]).

9.2.1 Syntaxe

```

THM_INIT = _F (
    ◇ TEMP      = temp ,      [R]
    ◇ PRE1      = pre1 ,      [R]
    ◇ PRE2      = pre2 ,      [R]
    ◇ PORO      = poro ,      [R]
    ◇ PRES_VAPE = pvap ,      [R]
    ◇ DEGR_SATU = ds ,        [R]
    ◇ PRES_ATMO = patm ,      [R]
)

```

Pour bien comprendre ces données, il faut distinguer les inconnues aux nœuds, que nous appelons $\{u\}^{ddl}$ et les valeurs définies sous le mot clé THM_INIT que nous appelons p^{ref} et T^{ref} .

$$\{u\}^{ddl} = \begin{Bmatrix} u_x \\ u_y \\ u_z \\ PRE1^{ddl} \\ PRE2^{ddl} \end{Bmatrix}$$

La signification des inconnues PRE1 et PRE2 varie suivant les modèles. En notant p_w la pression d'eau, p_{ad} la pression d'air dissous, p_l la pression de liquide $p_l = p_w + p_{ad}$, p_{as} la pression d'air sec p_{vp} la pression de vapeur, $p_g = p_{as} + p_{vp}$ la pression totale de gaz et $p_c = p_g - p_l$ la pression capillaire (aussi appelée suction), on a les significations suivantes des inconnues PRE1 et PRE2 :

Comportement KIT	LIQU_SATU	LIQU_GAZ_ATM	GAZ	LIQU_VAPE_GAZ	LIQU_GAZ	LIQU_AD_GAZ_VAPE
PRE1	p_l	$-p_l$	p_g	$p_c = p_g - p_l$	$p_c = p_g - p_l$	$p_c = p_g - p_l$
PRE2				p_g	p_g	p_g

On pourra se reporter au [§3.3.2.3] de la documentation de la commande `STAT_NON_LINE` [U4.51.03].

On définit alors les pressions et la température « totales » par :

$$p = p^{ddl} + p^{ref} \quad ; \quad T = T^{ddl} + T^{ref}$$

Les valeurs écrites par `IMPR_RESU` sont les inconnues nodales p^{ddl} et T^{ddl} . De même les conditions aux limites doivent être exprimées par rapport aux inconnues nodales.

Par contre, ce sont les pressions et la température totales qui sont utilisées dans les lois de comportement $\frac{p}{\rho} = \frac{R}{M} T$ pour les gaz parfaits, $\frac{d\rho_l}{\rho_l} = \frac{dp_l}{K_l} - 3\alpha_l dT$ pour le liquide et dans la relation saturation/pression capillaire.

Notons que les valeurs nodales peuvent être initialisées par le mot clé `ETAT_INIT` de la commande `STAT_NON_LINE`.

L'utilisateur doit être très prudent dans la définition des valeurs de `THM_INIT` : en effet, la définition de plusieurs matériaux avec des valeurs différentes des quantités définies sous `THM_INIT` conduit à des valeurs initiales discontinues de la pression et de la température, ce qui n'est en fait pas compatible avec le traitement général qui est fait de ces quantités. Nous conseillons donc à l'utilisateur la démarche suivante :

- si au départ, on a un champ uniforme de pression ou de température, on le rentre directement par le mot clé `THM_INIT`,
- si on a un champ non uniforme, on entre par exemple une référence par le mot clé `THM_INIT` de la commande `DEFI_MATERIAU`, et les valeurs initiales par rapport à cette référence par le mot clé `ETAT_INIT` de la commande `STAT_NON_LINE`.

9.2.2 Opérande **TEMP**

Température de référence T_{ref} .

La valeur de la température de référence entrée derrière le mot clé `TEMP_REF` de la commande `AFFE_MATERIAU` est ignorée.

9.2.3 Opérande **PRE1**

Pour les comportements : `LIQU_SATU`, `ELAS_THM` et pression de liquide de référence.

Pour le comportement : `GAZ` pression de gaz de référence.

Pour le comportement : `LIQU_GAZ_ATM` pression de liquide de référence changée de signe.

Pour les comportements : `LIQU_VAPE_GAZ`, `LIQU_AD_GAZ_VAPE` et `LIQU_GAZ` pression capillaire de référence.

9.2.4 Opérande **PRE2**

Pour les comportements : `LIQU_VAPE_GAZ`, `LIQU_AD_GAZ_VAPE` et `LIQU_GAZ` et pression de gaz de référence.

9.2.5 Opérande **PORO**

Porosité initiale.

9.2.6 Opérande **PRES_VAPE**

Pour les comportements : `LIQU_VAPE_GAZ`, `LIQU_AD_GAZ_VAPE` et `LIQU_GAZ` et pression de vapeur initiale.

9.2.7 Opérande **DEGR_SATU**

Pour tous les comportements non saturés : degré de saturation initial.

9.3 Mot clé facteur **THM_LIQU**

Ce mot clé concerne tous les comportements THM faisant intervenir un liquide (cf. [R7.01.11]).

9.3.1 Syntaxe

```
THM_LIQU = _F (
    ♦  RHO           = rho ,      [R]
    ◇  UN_SUR_K      = usk ,      [R]
    ◇  ALPHA         = alp ,      [R]
    ◇  CP            = cp ,       [R]
    ◇  VISC          = vi ,       [fonction **]
    ◇  D_VISC_TEMP   = dvi ,     [fonction **]
)
```

9.3.2 Opérande **RHO**

Masse volumique du liquide pour la pression définie sous le mot clé **PRE1** du mot clé facteur **THM_INIT**.

9.3.3 Opérande **UN_SUR_K**

Inverse de la compressibilité du liquide : K_l .

9.3.4 Opérande **ALPHA**

Coefficient de dilatation du liquide α_l

Si p_l désigne la pression du liquide, ρ_l sa masse volumique et T la température, le comportement

du liquide est :
$$\frac{d\rho_l}{\rho_l} = \frac{dp_l}{K_l} - 3\alpha_l dT$$

9.3.5 Opérande **CP**

Chaleur massique à pression constante du liquide.

9.3.6 Opérande **VISC**

Viscosité du liquide. Fonction de la température.

9.3.7 Opérande **D_VISC_TEMP**

Dérivée de la viscosité du liquide par rapport à la température. Fonction de la température. L'utilisateur doit assurer la cohérence avec la fonction associée à **VISC**.

9.4 Mot clé facteur **THM_GAZ**

Ce mot clé facteur concerne tous les comportements THM faisant intervenir un gaz (cf. [R7.01.11]). Pour les comportements faisant intervenir à la fois un liquide et un gaz, et quand on prend en compte l'évaporation du liquide, les coefficients renseignés ici concernent le gaz sec. Les propriétés de la vapeur sont renseignées sous le mot clé **THM_VAPE_GAZ**.

9.4.1 Syntaxe

```
THM_GAZ = _F (
    ◇ MASS_MOL      = Mgs ,      [R]
    ◇ CP             = cp  ,      [R]
    ◇ VISC           = vi  ,      [fonction **]
    ◇ D_VISC_TEMP    = dvi ,      [fonction **]
)
```

9.4.2 Opérande **MASS_MOL**

Masse molaire du gaz sec. M_{gs}

Si p_{gs} désigne la pression du gaz sec, ρ_{gs} sa masse volumique, R la constante des gaz parfaits et

T la température, le comportement du gaz sec est : $\frac{p_{gs}}{\rho_{gs}} = \frac{RT}{M_{gs}}$.

9.4.3 Opérande **CP**

Chaleur massique à pression constante du gaz sec.

9.4.4 Opérande **VISC**

Viscosité du gaz sec. Fonction de la température.

9.4.5 Opérande **D_VISC_TEMP**

Dérivée par rapport à la température de la viscosité du gaz sec. Fonction de la température. L'utilisateur doit assurer la cohérence avec la fonction associée à **VISC**.

9.5 Mot clé facteur **THM_VAPE_GAZ**

Ce mot clé facteur concerne tous les comportements THM faisant intervenir à la fois un liquide et un gaz, et prenant en compte l'évaporation du liquide (cf. [R7.01.11]). Les coefficients renseignés ici concernent la vapeur.

9.5.1 Syntaxe

```
THM_VAPE_GAZ = _F (
    ◇ MASS_MOL      = m  ,      [R]
    ◇ CP             = cp ,      [R]
    ◇ VISC           = vi ,      [fonction **]
    ◇ D_VISC_TEMP    = dvi ,     [fonction **]
)
```

9.5.2 Opérande **MASS_MOL**

Masse molaire de la vapeur. M_{vp}

Si est M_{vp} désigne la pression du vapeur, ρ_{vp} sa masse volumique, R la constante des gaz parfaits

et T la température, le comportement de la vapeur est :
$$\frac{p_{vp}}{\rho_{vp}} = \frac{RT}{M_{vp}}$$

9.5.3 Opérande **CP**

Chaleur massique à pression constante du vapeur.

9.5.4 Opérande **VISC**

Viscosité de la vapeur. Fonction de la température.

9.5.5 Opérande **D_VISC_TEMP**

Dérivée par rapport à la température de la viscosité de la vapeur. Fonction de la température.
L'utilisateur doit assurer la cohérence avec la fonction associée à **VISC**.

9.6 Mot clé facteur **THM_AIR_DISS**

Ce mot clé facteur concerne le comportement **THM** **THM_AD_GAZ_VAPE** prenant en compte la dissolution de l'air dans le liquide (cf. [R7.01.11]). Les coefficients renseignés ici concernent l'air dissous.

9.6.1 Syntaxe

```
THM_AD_GAZ_VAPE = _F (
    ♦ CP                = cp      ,      [R]
    ♦ COEF_HENRY        = h      ,      [fonction **]
)
```

9.6.2 Opérande **CP**

Chaleur massique à pression constante de l'air dissous.

9.6.3 Opérande **COEF_HENRY**

Constante de Henry K_H , permettant de relier la concentration molaire d'air dissous C_{ad}^{ol} (moles/m³) à la pression d'air sec :

$$C_{ad}^{ol} = \frac{p_{as}}{K_H}$$

9.6.4 Opérande **D_VISC_TEMP**

Dérivée par rapport à la température de la viscosité de la vapeur. Fonction de la température.
L'utilisateur doit assurer la cohérence avec la fonction associée à **VISC**.

9.7 Mot clé facteur THM_DIFFU

Obligatoire pour tous les comportements THM (cf. [R7.01.11]). L'utilisateur doit s'assurer de la cohérence des fonctions et de leur dérivée.

9.7.1 Syntaxe

```
THM_DIFFU = _F (
    ♦ R_GAZ           = rgaz ,           [R]
    ◇ RHO             = rho ,           [R]
    ◇ CP              = cp ,           [R]
    ◇ BIOT_COEF       = bio ,           [R]
    ◇ SATU_PRES       = sp ,           [fonction]
    ◇ D_SATU_PRES     = dsp ,           [fonction]
    ◇ PESA_X          = px ,           [R]
    ◇ PESA_Y          = py ,           [R]
    ◇ PESA_Z          = pz ,           [R]
    ◇ PERM_IN         = perm ,          [fonction]
    ◇ PERMIN_X        = ox ,           [fonction]
    ◇ PERMIN_Y        = ox ,           [fonction]
    ◇ PERMIN_Z        = ox ,           [fonction]
    ◇ PERM_LIQU       = perml ,        [fonction]
    ◇ D_PERM_LIQU_SATU = dperm ,        [fonction]
    ◇ PERM_GAZ        = permg ,        [fonction]
    ◇ D_PERM_SATU_GAZ = dpsg ,          [fonction]
    ◇ D_PERM_PRES_GAZ = dppg ,          [fonction]
    ◇ FICKV_T         = fvt ,           [fonction]
    ◇ FICKV_PV        = / fvpv ,        [fonction]
    ◇                 / 1 ,            [DEFAULT]
    ◇ FICKV_PG        = / fvpv ,        [fonction]
    ◇                 / 1 ,            [DEFAULT]
    ◇ FICKV_S         = / fvs ,         [fonction]
    ◇                 / 1 ,            [DEFAULT]
    ◇ D_FV_T          = / dfvt ,        [fonction]
    ◇                 / 0 ,            [DEFAULT]
    ◇ D_FV_PG         = / dfvgp ,       [fonction]
    ◇                 / 0 ,            [DEFAULT]
    ◇ FICKA_T         = fat ,           [fonction]
    ◇ FICKA_PA        = / fapv ,        [fonction]
    ◇                 / 1 ,            [DEFAULT]
    ◇ FICKA_PL        = / fapg ,        [fonction]
    ◇                 / 1 ,            [DEFAULT]
    ◇ FICKA_S         = / fas ,         [fonction]
    ◇                 / 1 ,            [DEFAULT]
    ◇ D_FA_T          = / dfat ,        [fonction]
    ◇                 / 0 ,            [DEFAULT]
    ◇ LAMB_T          = / lambt ,       [fonction]
    ◇                 / 0 ,            [DEFAULT]
    ◇ LAMB_S          = / lambs ,       [fonction]
    ◇                 / 1 ,            [DEFAULT]
    ◇ LAMB_PHI        = / lambp ,       [fonction]
    ◇                 / 1 ,            [DEFAULT]
    ◇ LAMB_CT         = / lambct ,      [fonction]
    ◇                 / 0 ,            [DEFAULT]
    ◇ D_LB_S          = / dlambs ,      [fonction]
    ◇                 / 0 ,            [DEFAULT]
    ◇ D_LB_T          = / dlambt ,      [fonction]
    ◇                 / 0 ,            [DEFAULT]
    ◇ D_LB_PHI        = / dlambp ,     [fonction]
```

Titre : *Opérateur DEF_I_MATERIAU*
Auteur(s) : **J.P. LEFEBVRE**

Clé : *U4.43.01-I* Date : 24/04/07
Page : 108/152

```

/ 0 , [DEFAULT]
◇ SIGMA_T = st , [fonction]
◇ D_SIGMA_T = dst , [fonction]
◇ PERM_G_INTR = pgi , [fonction]
◇ CHAL_VAPO = cv , [fonction **]
◇ EMMAG = em , [R]
◇ PERM_END = perment [fonction]
)
```

9.7.2 Opérande R_GAZ

Constante des gaz parfaits.

9.7.3 Opérande RHO

Pour les comportements hydrauliques masse volumique homogénéisée.

Remarque :

*Pour les modélisations faisant intervenir la thermique, on utilise aussi la masse volumique des grains solides, que l'on lit sous le mot clé *RHO* du mot clé facteur *ELAS*.*

9.7.4 Opérande CP

Pour les comportements thermiques chaleur massique à contrainte constante du solide seul.

9.7.5 Opérande BIOT_COEF

Coefficient de Biot.

9.7.6 Opérande SATU_PRES

Pour les comportements de matériaux non saturés (*LIQU_VAPE_GAZ*, *LIQU_AD_GAZ_VAPE*, *LIQU_GAZ*, *LIQU_GAZ_ATM*), isotherme de saturation fonction de la pression capillaire.

9.7.7 Opérande D_SATU_PRES

Pour les comportements de matériaux non saturés (*LIQU_VAPE_GAZ*, *LIQU_AD_GAZ_VAPE*, *LIQU_GAZ*, *LIQU_GAZ_ATM*), dérivée de la saturation par rapport à la pression.

9.7.8 Opérande PESA_X

Pesanteur selon x, utilisé uniquement si la modélisation choisie dans *AFFE_MODELE* inclut 1 ou 2 variable de pression.

9.7.9 Opérande PESA_Y

Pesanteur selon y, utilisé uniquement si la modélisation choisie dans *AFFE_MODELE* inclut 1 ou 2 variable de pression.

9.7.10 Opérande PESA_Z

Pesanteur selon z, utilisé uniquement si la modélisation choisie dans *AFFE_MODELE* inclut 1 ou 2 variable de pression.

9.7.11 Opérande PERM_IN

Perméabilité intrinsèque : fonction de la porosité(dans le cas isotrope).

La perméabilité au sens classique K , dont la dimension est celle d'une vitesse se calcule de la façon suivante :

$$K = \frac{K_{\text{int}} K_{\text{rel}}}{\mu} \rho_l g \text{ où } K_{\text{int}} \text{ est la perméabilité intrinsèque, } K_{\text{rel}} \text{ la perméabilité relative, } \mu \text{ la}$$

viscosité, ρ_l la masse volumique du liquide et g l'accélération de la pesanteur. K_{int} est en fait un tenseur diagonal, dans le cas isotrope ses trois composantes sont égales à la valeur renseignée.

9.7.12 Opérande PERMIN_X

Dans le cas orthotrope, composante en x du tenseur de perméabilité intrinsèque. Dans ce cas, PERMIN_Y et PERMIN_Z sont obligatoires.

9.7.13 Opérande PERMIN_Y

Dans le cas orthotrope, composante en y du tenseur de perméabilité intrinsèque.

9.7.14 Opérande PERMIN_Z

Dans le cas orthotrope, composante en z du tenseur de perméabilité intrinsèque.

9.7.15 Opérande PERM_LIQU

Perméabilité relative au liquide : fonction de la saturation.

9.7.16 Opérande D_PERM_LIQU_SATU

Dérivée de la Perméabilité relative au liquide par rapport à la saturation : fonction de la saturation.

9.7.17 Opérande PERM_GAZ

Perméabilité relative au gaz : fonction de la saturation et de la pression de gaz.

9.7.18 Opérande D_PERM_SATU_GAZ

Dérivée de la perméabilité au gaz par rapport a la saturation : fonction de la saturation et de la pression de gaz.

9.7.19 Opérande D_PERM_PRES_GAZ

Dérivée de la perméabilité au gaz par rapport a la pression de gaz : fonction de la saturation et de la pression de gaz.

9.7.20 Opérande FICKV_T

Pour les comportements LIQU_VAPE_GAZ et LIQU_AD_GAZ_VAPE, coefficient de Fick fonction de la température pour la diffusion de la vapeur dans le mélange gazeux. Le coefficient de Fick pouvant être fonction de la saturation, la température, la pression de gaz et la pression de vapeur, on le définit comme un produit de 4 fonctions : FICKV_T, FICKV_S, FICKV_PG, FICKV_VP. Dans le cas de LIQU_VAPE_GAZ et LIQU_AD_GAZ_VAPE, seul FICKV_T est obligatoire.

9.7.21 Opérande FICKV_S

Pour les comportements LIQU_VAPE_GAZ et LIQU_AD_GAZ_VAPE, coefficient de Fick fonction de la saturation pour la diffusion de la vapeur dans le mélange gazeux.

9.7.22 Opérande FICKV_PG

Pour les comportements LIQU_VAPE_GAZ et LIQU_AD_GAZ_VAPE, coefficient de Fick fonction de la pression de gaz pour la diffusion de la vapeur dans le mélange gazeux.

9.7.23 Opérande FICKV_PV

Pour les comportements LIQU_VAPE_GAZ et LIQU_AD_GAZ_VAPE, coefficient de Fick fonction de la pression de vapeur pour la diffusion de la vapeur dans le mélange gazeux.

9.7.24 Opérande D_FV_T

Pour les comportements LIQU_VAPE_GAZ et LIQU_AD_GAZ_VAPE, dérivée du coefficient FICKV_T par rapport à la température.

9.7.25 Opérande D_FV_PG

Pour les comportements LIQU_VAPE_GAZ et LIQU_AD_GAZ_VAPE, dérivée du coefficient FICKV_PG par rapport à la pression de gaz.

9.7.26 Opérande FICKA_T

Pour le comportement LIQU_AD_GAZ_VAPE, coefficient de Fick fonction de la température pour la diffusion de l'air dissous dans le mélange liquide. Le coefficient de Fick pouvant être fonction de la saturation, la température, la pression d'air dissous et la pression de liquide, on le définit comme un produit de 4 fonctions : FICKA_T, FICKA_S, FICKV_PA, FICKV_PL. Dans le cas de LIQU_AD_GAZ_VAPE, seul FICKA_T est obligatoire.

9.7.27 Opérande FICKA_S

Pour le comportement LIQU_AD_GAZ_VAPE, coefficient de Fick fonction de la saturation pour la diffusion de l'air dissous dans le mélange liquide.

9.7.28 Opérande FICKA_PA

Pour le comportement LIQU_AD_GAZ_VAPE, coefficient de Fick fonction de la pression d'air dissous pour la diffusion de l'air dissous dans le mélange liquide.

9.7.29 Opérande FICKA_PL

Pour le comportement LIQU_AD_GAZ_VAPE, coefficient de Fick fonction de la pression de liquide pour la diffusion de l'air dissous dans le mélange liquide.

9.7.30 Opérande D_FA_T

Pour le comportement LIQU_AD_GAZ_VAPE, dérivée du coefficient FICKA_T par rapport à la température.

9.7.31 Opérande LAMB_T

Pour le comportement THER_POLY partie multiplicative de la conductivité thermique du mélange dépendant de la température (cf. [R7.01.11]).

Pour le comportement THER_HOMO conductivité thermique du mélange.

Cette opérande est obligatoire dans le cas thermique.

9.7.32 Opérande LAMB_S

Pour le comportement *THER_POLY* partie multiplicative (égale à 1 par défaut) de la conductivité thermique du mélange dépendant de la saturation (cf. [R7.01.11]).

9.7.33 Opérande LAMB_PHI

Pour le comportement *THER_POLY* partie multiplicative (égale à 1 par défaut) de la conductivité thermique du mélange dépendant de la porosité (cf. [R7.01.11]).

9.7.34 Opérande LAMB_CT

Pour le comportement *THER_POLY* partie de la conductivité thermique du mélange constante et additive (cf. [R7.01.11]). Cette constante est égale à zéro par défaut.

9.7.35 Opérande D_LB_T

Pour le comportement *THER_POLY* dérivée de la partie de la conductivité thermique du mélange dépendant de la température par rapport à la température.

Pour le comportement *THER_HOMO* dérivée de la conductivité thermique du mélange par rapport à la température.

9.7.36 Opérande D_LB_S

Pour le comportement *THER_POLY* dérivée de la partie de la conductivité thermique du mélange dépendant de la saturation.

9.7.37 Opérande D_LB_PHI

Pour le comportement *THER_POLY* dérivée de la partie de la conductivité thermique du mélange dépendant de la porosité.

9.7.38 Opérande EMMAG

Coefficient d'emménagement. Ce coefficient n'est pris en compte que dans les cas des modélisation avec mécanique.

9.7.39 Opérande PERM_END

Perméabilité fonction de l'endommagement, utilisé par les comportements mécaniques avec endommagement.

)

9.8 Mot clé **CAM_CLAY**

Le modèle de Cam-Clay est un modèle élasto-plastique utilisé en mécanique des sols et est spécialement adapté aux matériaux argileux. Le modèle présenté ici est appelé Cam-Clay modifié. Le document [R7.01.14] décrit les équations correspondantes. Ce modèle peut être utilisé indépendamment des comportements THM. Les caractéristiques élastiques doivent être définies sous le mot clé ELAS.

9.8.1 Syntaxe

```
CAM_CLAY = _F (
    ♦ LAMBDA      = lambda ,      [R]
    ♦ KAPA        = kapa   ,      [R]
    ♦ M           = m       ,      [R]
    ♦ PORO        = poro   ,      [R]
    ♦ PRES_CRIT   = prescr ,      [R]
    ♦ PA          = pa     ,      [R]
)
```

9.8.2 Opérandes **LAMBDA**

Coefficient de compressibilité (pente plastique dans un essai de compression hydrostatique).

9.8.3 Opérandes **KAPA**

Coefficient élastique de gonflement (pente élastique dans un essai de compression hydrostatique).

9.8.4 Opérandes **M**

Pente de la droite d'état critique.

9.8.5 Opérandes **PORO**

Porosité initiale. Si **CAM_CLAY** est utilisée sous **RELATION_KIT**, le mot clé **PORO** renseigné sous **CAM_CLAY** et sous **THM_INIT** doit être le même.

9.8.6 Opérandes **PRES_CRIT**

La pression critique égale à la moitié de la pression de consolidation.

9.8.7 Opérandes **PA**

Pression initiale correspondante à la porosité initiale généralement égale à la pression atmosphérique.

9.9 Mot clé facteur CJS

La loi (Cambou, Jaffani, Sidoroff) est une loi de comportement pour les sols. Elle comporte trois mécanismes, l'un correspond à de l'élasticité non linéaire, un autre correspond à une plastification pour des états de contraintes isotropes, et le troisième mécanisme correspond à une plastification liée à un état de contrainte déviatoire. Le document [R7.01.13] décrit avec précision les équations correspondantes.

Les caractéristiques élastiques doivent être définies sous le mot clé *ELAS*.

La loi CJS recouvre trois formes possibles (CJS1, CJS2 et CJS3), selon que l'on autorise ou non l'activation des mécanismes non linéaires.

Le tableau ci dessous donne les mécanismes activés pour les trois niveaux CJS1, CJS2 et CJS3 :

	Mécanisme élastique	Mécanisme plastique isotrope	Mécanisme plastique déviatoire
CJS1	linéaire	non activé	activé, plasticité parfaite
CJS2	non linéaire	activé	activé, écrouissage isotrope
CJS3	non linéaire	activé	activé, écrouissage cinématique

Remarque :

En adoptant la correspondance des paramètres pour les états limites, il est possible d'utiliser le comportement CJS1 pour modéliser une loi de Mohr Coulomb en mécanique des sols.

9.9.1 Syntaxe

```
CJS = _F (
    ♦ BETA_CJS = beta ,      [R]
    ♦ RM       = rm  ,      [R]
    ◇ N_CJS    = n   ,      [R]
    ◇ KP       = kp  ,      [R]
    ◇ RC       = rc  ,      [R]
    ◇ A_CJS    = a   ,      [R]
    ◇ B_CJS    = b   ,      [R]
    ◇ C_CJS    = c   ,      [R]
    ♦ GAMMA_CJS = g   ,      [R]
    ◇ MU_CJS   = mu  ,      [R]
    ◇ PCO      = pco ,      [R]
    ♦ PA       = pa  ,      [R]
    ◇ Q_INIT   = q   ,      [R]
    ◇ R_INIT   = r   ,      [R]
)
```

Les différents coefficients sont à renseigner ou non selon le niveau que l'on veut utiliser, conformément au tableau ci dessous (F pour facultatif , O pour obligatoire et rien pour sans objet).

Symbole	Q_{init}	R_{init}	n	K^P	γ	β	R_c	A
Mot clé	Q_INIT	R_INIT	N_CJS	KP	GAMMA_CJS	BETA_CJS	RC	A_CJS
CJS1	F				O	O		
CJS2	F	F	O	O	O	O	O	O
CJS3	F		O	O	O	O	O	

Symbole	b	R_m	μ	p_{co}	c	P_a
Mot clé	B_CJS	RM	M_CJS	PCO	C_CJS	PA
CJS1		O				O
CJS2		O				O
CJS3	O	O	O	O	O	O

Nous attirons l'attention de l'utilisateur sur le fait que, pour un même matériau, le même coefficient peut prendre des valeurs différentes selon le niveau utilisé. Le niveau utilisé n'est jamais renseigné, il est indiqué par le fait que certains coefficients sont renseignés ou non.

Par ailleurs, le mot clé `ELAS` doit être obligatoirement renseigné quand on utilise la loi CJS (sous un de ses trois niveaux). La définition du module d'Young et du coefficient de Poisson permettent de calculer les coefficients K_o^e et G_o .

9.9.2 Opérande BETA_CJS

Pour niveaux CJS1, CJS2 CJS3.

Paramètre β . Contrôle la variation de volume plastique dans le mécanisme déviatoire.

9.9.3 Opérande RM

Pour niveaux CJS1, CJS2 CJS3.

Valeur maximale d'ouverture du domaine de réversibilité déviatoire.

9.9.4 Opérande N_CJS

Pour niveaux CJS2 CJS3.

Contrôle la dépendance des module d'élasticité avec la contrainte moyenne.

$$K = K_o^e \left(\frac{I_1 + Q_{init}}{3 P_a} \right)^n \quad G = G_o \left(\frac{I_1 + Q_{init}}{3 P_a} \right)^n$$

9.9.5 Opérande KP

Pour niveaux CJS2 CJS3.

Module de compressibilité plastique.

$$\dot{Q}_{iso} = K^p \dot{q} = K_o^p \left(\frac{Q_{iso}}{P_a} \right)^n \dot{q}$$

9.9.6 Opérande RC

Pour niveaux CJS2 CJS3

Valeur critique de la variable R :

$$\dot{\varepsilon}_v^{dp} = -\beta \left(\frac{s_{II}}{s_{II}^c} - 1 \right) \frac{|s_{ij} \dot{\varepsilon}_{ij}^{dp}|}{s_{II}}$$

$$s_{II}^c = -\frac{R_c I_1}{h(\theta_s)}$$

9.9.7 Opérande A_CJS

Pour niveaux CJS2.

Contrôle l'écouissage isotrope du mécanisme déviatoire ;

$$R = \frac{A R_m r}{R_m + A r}$$

9.9.8 Opérande R_INIT

Pour niveaux CJS2.

Valeur initiale de la variable R . Au premier temps de calcul, si la valeur initiale de R est nulle, soit qu'on ait pas défini d'état initial des variables internes par le mot clé `ETAT_INIT` de `STAT_NON_LINE`, soit que cet état initial soit nul, on prendra comme valeur initiale celle définie par le mot clé `R_INIT` de `DEFI_MATERIAU`.

9.9.9 Opérande B_CJS

Pour niveaux CJS3.

Contrôle l'écouissage cinématique du mécanisme déviatoire ;

$$\dot{X}_{ij} = -\frac{1}{b} \dot{\lambda}^d \left[dev \left(\frac{\partial f^d}{\partial X_{ij}} \right) - I_1 \phi X_{ij} \right] \left(\frac{I_1}{3 P_a} \right)^{-1.5}$$

9.9.10 Opérateur C_CJS

Pour niveaux CJS3.

Contrôle l'évolution de la pression critique $p_c = p_{co} \exp(-c \varepsilon_v)$.

9.9.11 Opérateur PCO

Pour niveaux CJS3.

pression critique initiale $p_c = p_{co} \exp(-c \varepsilon_v)$.

9.9.12 Opérateur GAMMA_CJS

Pour niveaux CJS1 CJS2 CJS3.

Contrôle la forme du critère :

$$h(\theta_s) = \left(1 + \gamma \cos(3 \theta_s)\right)^{1/6} = \left(1 + \gamma \sqrt{54} \frac{\det(\underline{s})}{s_{II}^3}\right)^{1/6}$$

9.9.13 Opérateur MU_CJS

Pour niveaux CJS3.

Contrôle la valeur de rupture de la variable R.

$$R_r = R_c + \mu \ln\left(\frac{3 p_c}{I_1}\right)$$

9.9.14 Opérateur PA

Pour niveaux CJS1 CJS2 CJS3.

pression atmosphérique. Doit être donnée négative.

9.9.15 Opérateur Q_INIT

Pour niveaux CJS1 CJS2 CJS3.

Paramètre numérique permettant de rendre admissible un état de contrainte nul. Peut également être utilisé pour définir une cohésion, au moins pour le niveau CJS1. On utilisera la formule :

$$Q_{init} = -3c \cotan \varphi.$$

9.10 Mot clé facteur LAIGLE

La loi de LAIGLE [R7.01.15] est un modèle de comportement rhéologique pour la modélisation des roches. Celles-ci sont caractérisées par les trois paramètres suivants :

- « a » qui définit l'influence de la composante de dilatance dans le comportement aux grandes déformations. Ce paramètre dépend du niveau d'altération de la roche,
- « s » qui définit la cohésion du milieu. Il est donc représentatif de l'endommagement de la roche,
- « m » est fonction de la nature minéralogique de la roche, et est associé à un retour d'expérience important.

Les caractéristiques élastiques doivent être définies sous le mot clé ELAS.

9.10.1 Syntaxe

```
LAIGLE =_F (
    ♦ GAMMA_ULT      = gamma_ult ,      [R]
    ♦ GAMMA_E        = gamma_e ,        [R]
    ♦ M_ULT          = m_ult ,          [R]
    ♦ M_E            = m_e ,            [R]
    ♦ A_E            = a_e ,            [R]
    ♦ M_PIC          = m_pic ,          [R]
    ♦ A_PIC          = a_pic ,          [R]
    ♦ ETA            = eta ,            [R]
    ♦ SIGMA_C        = sigma_c ,        [R]
    ♦ GAMMA          = gamma ,          [R]
    ♦ KSI            = ksi ,            [R]
    ♦ GAMMA_CJS      = gamma_cjs ,      [R]
    ♦ SIGMA_P1       = sigma_pl ,       [R]
    ♦ PA             = pa ,             [R]
)
```

9.10.2 Opérande GAMMA_ULT

Paramètre γ_{ult} : Déformation déviatoire plastique correspondant au palier.

9.10.3 Opérande GAMMA_E

Paramètre γ_e : Déformation déviatoire plastique correspondant à la disparition complète de la cohésion.

9.10.4 Opérande M_ULT

Paramètre m_{ult} : Valeur de m du critère ultime atteinte γ_{ult} .

9.10.5 Opérande M_E

Paramètre m_e : Valeur de m du critère intermédiaire atteinte en γ_e .

9.10.6 Opérande A_E

Paramètre a_e : Valeur de a du critère intermédiaire atteinte en γ_e .

9.10.7 Opérande M_PIC

Paramètre m_{pic} : Valeur de m du critère de pic atteinte au pic de contrainte.

9.10.8 Opérande A_PIC

Paramètre a_{pic} : Valeur de l'exposant a au pic de contrainte.

9.10.9 Opérande ETA

Paramètre η : Exposant régulant l'écrouissage.

9.10.10 Opérande SIGMA_C

Paramètre σ_c : Résistance en compression simple.

9.10.11 Opérandes GAMMA et KSI

Paramètres γ et ξ : Paramètres réglant la dilatance.

Une condition à respecter est que le rapport $\frac{\gamma}{\xi}$ reste inférieur à 1. Dans le cas des roches dures très résistantes, soumises à des contraintes de confinement relativement faibles, la variation de la dilatance $\sin \psi$ (en fonction de l'état des contraintes - voir [R7.01.15]) peut tendre vers $\frac{\gamma}{\xi}$, ce qui justifie cette condition.

9.10.12 Opérande GAMMA_CJS

Paramètre γ_{cjs} : Paramètre de forme de la surface de charge dans le plan déviatoire.

9.10.13 Opérande SIGMA_P1

Paramètre σ_{p1} : Intersection du critère intermédiaire et du critère de pic.

9.10.14 Opérande PA

Pression atmosphérique. Doit être donnée positive.

Remarque :

Les paramètres M_E , A_E , A_{PIC} , $SIGMA_{P1}$, $SIGMA_C$ et $MPIC$ sont dépendants les uns des autres par la relation : $m_e = \frac{\sigma_c}{\sigma_{p1}} \left(m_{pic} \frac{\sigma_{p1}}{\sigma_c} + 1 \right)^{\frac{a_{pic}}{a_e}}$. Cette dépendance est vérifiée au sein du code.

9.11 Mot clé facteur DRUCK_PRAGER

La loi de DRUCKER_PRAGER [R7.01.16] est un modèle de comportement pour la mécanique des sols, elle est définie par la relation :

$$\sigma_{eq} + \alpha I_1 - R(p) \leq 0$$

où

σ_{eq} est une fonction du déviateur des contraintes effectives $\boldsymbol{\sigma}'$,

$I_1 = Tr(\boldsymbol{\sigma}')$ est la trace des contraintes effectives,

α est un coefficient de dépendance en pression,

$R(p)$ est une fonction de la déformation plastique cumulée.

Dans le cas linéaire, la fonction R est donnée par :

$$\begin{cases} 0 < p < p_{ult} & R(p) = h p + \sigma_y \\ p \geq p_{ult} & R(p) = h p_{ult} + \sigma_y \end{cases}$$

Dans le cas parabolique, $R(p) = \sigma_y f(p)$ où la fonction $f(p)$ est donnée par :

$$\begin{cases} 0 < p < p_{ult} & f(p) = \left(1 - \left(1 - \sqrt{\frac{\sigma_{y_{ult}}}{\sigma_y}} \right) \frac{p}{p_{ult}} \right)^2 \\ p \geq p_{ult} & f(p) = \frac{\sigma_{y_{ult}}}{\sigma_y} \end{cases}$$

9.11.1 Syntaxe

```
DRUCKER_PRAGER =_F (
    ♦ ECROUISSAGE      = / 'LINEAIRE' ,
                        / 'PARABOLIQUE' ,
    ♦ ALPHA             = alpha , [R]
    ♦ P_ULTM            = p_ult , [R]
    ♦ SY                = sy , [R]
    ♦ H                 = h , [R]
    ♦ SY_ULTM           = sy_ult , [R]
)
```

9.11.2 Opérande ECROUISSAGE

Permet de définir le type d'écrouissage souhaité.

9.11.3 Opérande ALPHA

Désigne le coefficient de dépendance en pression. On rappelle que l'opérande ALPHA est relié à l'angle de frottement φ par la relation : $\alpha = \frac{2 \cdot \sin(\varphi)}{3 - \sin(\varphi)}$.

9.11.4 Opérande P_ULTM

Désigne la déformation plastique cumulée ultime.

9.11.5 Opérande **SY**

Désigne la contrainte plastique. Cette opérande est liée à la combinaison du coefficient de cohésion

$$C \text{ avec l'angle de frottement } \varphi \text{ de la façon suivante : } SY = \frac{6C \cos(\varphi)}{3 - \sin(\varphi)}.$$

9.11.6 Opérande **H**

Désigne le module d'écroissage, $h < 0$ si la loi est adoucissante. Cette opérande est obligatoire pour un écroissage de type linéaire (opérande `ECROUISSAGE = 'LINEAIRE'`).

9.11.7 Opérande **SY_ULTM**

Désigne la contrainte ultime. Cette opérande est obligatoire pour un écroissage de type parabolique (opérande `ECROUISSAGE = 'PARABOLIQUE'`).

9.12 Mot clé facteur **BARCELONE**

Le modèle de Barcelone décrit le comportement élasto-plastique des sols non saturés couplé au comportement hydraulique (Cf. [R7.01.17] pour plus de détail). Ce modèle se ramène au modèle de Cam_Clay dans le cas saturé. Deux critères interviennent : un critère de plasticité mécanique (celui de Cam_Clay) et un critère hydrique contrôlé par la succion (ou pression capillaire). Il ne peut être utilisé que dans le cadre des comportements THHM et HHM. Les caractéristiques nécessaires au modèle doivent être données sous ce mot-clé et sous les mots clés `CAM_CLAY` et `ELAS`.

Il est donc obligatoire de renseigner les paramètres des mots clés `CAM_CLAY` et `ELAS`.

9.12.1 Syntaxe

```
BARCELONE = _F (
    ♦ R          = r , [R]
    ♦ BETA       = beta , [R]
    ♦ KC         = kc , [R]
    ♦ PC0_INIT   = Pc0(0) , [R]
    ♦ KAPAS      = Kappas , [R]
    ♦ LAMBDA     = Lambdas , [R]
    ♦ ALPHAB     = alphab , [R]
)
```

9.12.2 Opérandes **R, BETA**

Coefficients adimensionnels intervenant dans l'expression : $\lambda(p_c) = \lambda(0)[(1-r)\exp(-\beta p_c) + r]$

9.12.3 Opérande **KC**

Paramètre adimensionnel contrôlant l'augmentation de la cohésion avec la succion (pression capillaire).

9.12.4 Opérande **PC0_INIT**

Seuil initial de la pression capillaire (homogène à des contraintes)..

9.12.5 Opérande **KAPAS**

Coefficient de rigidité adimensionnel associé au changement de succion dans le domaine élastique.

9.12.6 Opérande LAMBDAS

Coefficient de compressibilité lié à une variation de succion dans le domaine plastique. (adimensionnel).

9.12.7 Opérande ALPHAB

Coefficient de correction de la normalité de l'écoulement plastique [R7.01.17].

Terme correctif facultatif et adimensionnel permettant de mieux prendre en compte des résultats expérimentaux. Par défaut, il est calculé par le *Code_Aster* en fonction de la pente de la droite d'état critique, du coefficient de gonflement et du coefficient de compressibilité.

9.13 Mot clé facteur HOEK_BROWN

Loi de comportement en mécanique des roches de type loi de HOEK-BROWN modifiée (Cf. [R7.01.18])

Les caractéristiques mécaniques élastiques E, NU, et ALPHA doivent être définies en parallèle sous le mot-clé ELAS.

9.13.1 Syntaxe

```
HOEK_BROWN = _F (
    ♦ GAMMA_RUP      = grup ,          [R]
    ♦ GAMMA_RES      = gres ,          [R]
    ♦ S_END          = send ,          [R]
    ♦ S_RUP          = srup ,          [R]
    ♦ M_END          = mend ,          [R]
    ♦ M_RUP          = mrup ,          [R]
    ♦ BETA           = beta ,          [R]
    ♦ ALPHAHB        = alphahb ,      [R]
    ♦ PHI_RUP        = prup ,          [R]
    ♦ PHI_RES        = pres ,          [R]
    ◇ PHI_END        = phiend ,       [R]
)
```

9.13.2 Opérande GAMMA_RUP

Valeur du paramètre d'écrouissage à la rupture du matériau.

9.13.3 Opérande GAMMA_RES

Valeur du paramètre d'écrouissage au début de la résistance résiduelle.

9.13.4 Opérande S_END

Valeur du produit $S \cdot \sigma_c^2$ atteinte à l'initiation d'endommagement.

9.13.5 Opérande s_RUP

Valeur du produit $S \cdot \sigma_c^2$ atteinte en GAMMA_RUP.

9.13.6 Opérande M_END

Valeur du produit $M \cdot \sigma_c$ atteinte à l'initiation d'endommagement.

9.13.7 Opérande M_RUP

Valeur du produit $M \cdot \sigma_c$ atteinte en GAMMA_RUP.

9.13.8 Opérande **BETA**

Paramètre caractérisant le comportement post-rupture du matériau.

9.13.9 Opérande **ALPHAB**

Paramètre caractérisant le comportement post-rupture du matériau.

9.13.10 Opérande **PHI_RUP**

Valeur de l'angle de frottement atteinte en *GAMMA_RUP*.

9.13.11 Opérande **PHI_RES**

Valeur de l'angle de frottement atteinte en *GAMMA_RES*.

9.13.12 Opérande **PHI_END**

Valeur de l'angle de frottement à l'initiation d'endommagement (prise nulle par défaut).

10 Comportements spécifiques aux éléments 1D

10.1 Mots clés facteur VMIS_POUTRE / VMIS_POUTRE_FO

Paramètres définissant le critère de plasticité global intervenant dans le comportement élastoplastique des éléments de poutre (Modélisations POU_D_E, POU_D_T, POU_D_TG). (Voir [R5.03.30]).

Le critère de plasticité est défini par :

$$G(\mathbf{T}, \mathbf{q}^p, p) = F(\mathbf{T}, \mathbf{q}^p) - R(p) \leq 0$$

avec

$$F(\mathbf{T}, \mathbf{q}^p) = N_p \sqrt{\frac{N^2}{N_p^2} + A_y(\chi_y^p) \cdot M_y^2 + A_z(\chi_z^p) \cdot M_z^2 + \frac{M_x^2}{M_{px}^2}}$$

$R(p)$ peut être calculée à partir de ECRO_FLEJOU ou ECRO_LINE.

En ce qui concerne la flexion, les fonctions $A_y(\chi_y^p)$ et $A_z(\chi_z^p)$ permettent le passage progressif du moment de début de plastification de la section (en général, $M_{ey} = \frac{I_y \sigma_y}{z_{\max}}$ et $M_{ez} = \frac{I_z \sigma_y}{y_{\max}}$) au moment limite $M_{py} = \lambda M_{ey}$ ($M_{pz} = \lambda M_{ez}$). Ces moments sont à introduire directement par l'utilisateur, ils ne sont pas calculés par le code en fonction de la limite d'élasticité σ_y et de la géométrie de la section. La valeur de λ dépend de la forme de la section : les valeurs classiques sont :

- 1.5 pour une section rectangulaire
- $\frac{4}{\pi}$ pour une section circulaire creuse
- $\frac{16}{3\pi}$ pour une section circulaire pleine.

Les fonctions $A_y(\chi_y^p)$ et $A_z(\chi_z^p)$ sont définies par les moments caractéristiques précédents, et les paramètres numériques α_y β_y α_z β_z :

$$\left| \begin{aligned} A_y(\chi_y^p) &= \frac{\left(\chi_y^p\right)^{\alpha_y} + \frac{\beta_y}{M_{ey}^2}}{\left(\chi_y^p\right)^{\alpha_y} + \beta_y} \\ A_z(\chi_z^p) &= \dots \end{aligned} \right.$$

L'effort normal limite est caractérisé par $N_p = S \sigma_y$. Le moment de torsion limite est $M_{px} = C \sigma_y$.

10.1.1 Syntaxe

```

◇ / VMIS_POUTRE
  / VMIS_POUTRE_FO = _F (
    ♦ NP =Np , [R] ou [fonction**]
    ♦ MEY=Mey , [R] ou [fonction**]
    ♦ MPY= Mpy , [R] ou [fonction**]
    ♦ CAY= ay , [R] ou [fonction**]
    ♦ CBY= by , [R] ou [fonction**]
    ♦ MEZ= Mez , [R] ou [fonction**]
    ♦ MPZ= Mpz , [R] ou [fonction**]
    ♦ CAZ= az , [R] ou [fonction**]
    ♦ CBZ= bz , [R] ou [fonction**]
    ♦ MPX= Mpx , [R] ou [fonction**]
  )

```

10.2 Mot clé facteur ECRO_FLEJOU

Définition de la courbe d'écrouissage $R(p)$:

$$R(p) = S\sigma_L = S \left(\sigma_y + \frac{H_p \cdot p}{\left(1 + \left(\frac{p}{\varepsilon_u} \right)^\alpha \right)^{\frac{1}{\alpha}}} \right) \quad \begin{array}{l} \text{avec } H = \frac{E \cdot E_p}{E - E_p} \\ \text{soit } E_p = \frac{E \cdot H}{E + H} \\ \text{Il faut donc respecter } E_p < E \end{array}$$

$$\varepsilon_u = \frac{\sigma_u - \sigma_y}{E_p}$$

Cette courbe a l'avantage de présenter une asymptote horizontale égale à σ_u (cf. [R5.03.30]).

10.2.1 Syntaxe

```

◇ ECRO_FLEJOU = _F (
    ♦ EP = ep , [R]
    ♦ SY = sy , [R]
    ♦ SU = su , [R]
    ♦ PUISS = alpha , [R]
  )

```

10.3 Mot clé facteur ECRO_ASYM_LINE (cf. [R5.03.09])

Il permet de modéliser un comportement à écrouissage isotrope linéaire, mais avec des limites d'élasticité et des modules d'écrouissage différents en traction et en compression. Ceci est utilisé par le modèle de comportement 1D VMIS_ASYM_LINE, utilisable pour des éléments de barre.

Le comportement élastique en traction et compression est le même : même module d'Young.

Il y a deux domaines d'écrouissage isotrope définis par R_T et R_C . Les deux domaines sont indépendants l'un de l'autre. Nous adoptons un indice T pour la traction et C pour la compression.

σ_{YT}	Effort limite en traction. En valeur absolue.
σ_{YC}	Effort limite en compression. En valeur absolue.
p_T	Déformation plastique cumulée en traction. Valeur algébrique.
p_C	Déformation plastique cumulée en compression. Valeur algébrique.
E_{TT}	Pente d'écrouissage en traction.
E_{TC}	Pente d'écrouissage en compression.

Les équations du modèle de comportement sont :

$$\left\{ \begin{array}{l} \dot{\varepsilon}^p = \dot{\varepsilon} - \overbrace{E^{-1}\sigma}^{\dot{\varepsilon}^{th}} - \dot{\varepsilon}^{th} \\ \dot{\varepsilon}^p = \dot{\varepsilon}_C^p + \dot{\varepsilon}_T^p \\ \dot{\varepsilon}_C^p = \dot{p}_C \frac{\sigma}{|\sigma|} \\ \dot{\varepsilon}_T^p = \dot{p}_T \frac{\sigma}{|\sigma|} \\ \sigma - R_T(p_T) \leq 0 \\ -\sigma - R_C(p_C) \leq 0 \end{array} \right. \text{ avec } \left\{ \begin{array}{l} \dot{p}_C = 0 \text{ si } -\sigma - R_C(p_C) < 0 \\ \dot{p}_C \geq 0 \text{ si } -\sigma = R_C(p_C) \\ \dot{p}_T = 0 \text{ si } \sigma - R_T(p_T) < 0 \\ \dot{p}_T \geq 0 \text{ si } \sigma = R_T(p_T) \end{array} \right.$$

où :

$\dot{\varepsilon}_C^p$: vitesse de déformation plastique en compressions,

$\dot{\varepsilon}_T^p$: vitesse de déformation plastique en traction.

ε^{th} : déformation d'origine thermique : $\varepsilon^{th} = \alpha(T - T_{ref})$. α est défini sous ELAS.

On remarque que l'on ne peut avoir simultanément plastification en traction et en compression : soit $\dot{p}_C = 0$, soit $\dot{p}_T = 0$, soit les deux sont nulles.

10.3.1 Syntaxe

```
ECRO_ASYM_LINE = _F (
    ♦ DT_SIGM_EPSI = RT,
    ♦ SY_T          =  $\sigma_{YT}$ ,
    ♦ DC_SIGM_EPSI = RC,
    ♦ SY_C          =  $\sigma_{YC}$ ,
```

11 Comportements particuliers

11.1 Mot clé facteur `LEMAITRE_IRRA`

Caractéristiques (spécifiques à l'irradiation) du fluage des crayons ou assemblages combustibles (comportement `LEMAITRE_IRRA`).

Les caractéristiques élastiques doivent être définies sous le mot clé `ELAS` ou `ELAS_FO`.

La forme uniaxiale de la loi de grandissement est :

$$\varepsilon_g(t) = (aT + b) \left(\int_0^t \Phi d\tau \right)^s$$

où Φ est le flux neutronique et $\int_0^t \Phi d\tau$ la fluence. T est en °C.

Dans le cas où l'on adopte une modélisation 1D (le comportement est alors appliqué à un élément de poutre dans la direction axiale, cf. [R5.03.09]), cette forme uniaxiale est utilisée telle quelle.

En revanche, pour les modélisations 2D et 3D, la loi de grandissement s'écrit (cf. [R5.03.08]) :

$$\varepsilon_g(t) = (aT + b) \left(\int_0^t \Phi d\tau \right)^s \varepsilon_g^0$$

$$\text{avec : } \varepsilon_g^0 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}_{R_1}$$

On doit alors définir à l'aide de l'opérande `ANGL_REP` du mot clé `MASSIF` de l'opérateur `AFFE_CARA_ELEM` les axes locaux correspondant au repère R_1 (voir [U4.42.01]). Cet opérande attend 3 angles nautiques dont on n'utilise que les 2 premiers (le troisième peut donc être quelconque).

Les paramètres de grandissements sont fournis derrière les mots clés `GRAN_A`, `GRAN_B` et `GRAN_S`. On renseigne les quatre mots-clés `QSR_K`, `BETA`, `PHI_ZERO`, `L` (les autres paramètres du fluage sont identiques à ceux du comportement `LEMAITRE`) et le comportement en fluage est alors suivant :

$$\dot{p} = \left[\frac{\sigma_{eq}}{p^{1/m}} \right]^n \left(\frac{1}{K} \frac{\Phi}{\Phi_0} + L \right)^\beta e^{-\frac{Q}{R(T+T_0)}} \quad (T_0 = 273,15^\circ \text{C})$$

où Φ est le flux neutronique calculé à partir de la fluence (voir [R5.03.08] ou [R5.03.09] selon la modélisation). T est en °C.

Dans le cas où l'on souhaite que le comportement ne dépende pas de la fluence, mais comporte quand même le terme en $\exp(-Q/RT)$, il est possible, uniquement pour les modélisations 2D et 3D, d'utiliser le mot-clé `LEMAITRE_IRRA` dans `STAT_NON_LINE` en renseignant le mot-clés `LEMAITRE_IRRA` dans `DEFI_MATERIAU`. Il faut alors impérativement affecter `UN_SUR_K`, `A`, `B`, `S` à zéro et `PHI_ZERO` à un. Dans ces conditions, il n'est pas nécessaire de définir un champ de fluence.

11.1.1 Syntaxe

```

◇ LEMAITRE_IRRA = _F (
    ◆ N = n, [R]
    ◆ UN_SUR_K = 1/K, [R]
    ◇ UN_SUR_M = / 1/m, [R]
    / 0., [DEFAULT]
    ◇ QSR_K = / Q/R, [R]
    / 0., [DEFAULT]
    ◇ BETA = / β, [R]
    / 0., [DEFAULT]
    ◇ PHI_ZERO = / Φ0, [R]
    / 1.1020, [DEFAULT]
    ◇ L = / L, [R]
    / 0., [DEFAULT]
    ◇ GRAN_A = / a, [R]
    / 0., [DEFAULT]
    ◇ GRAN_B = / b, [R]
    / 0., [DEFAULT]
    ◇ GRAN_S = / s, [R]
    / 0., [DEFAULT]
)

```

11.2 Mot clé facteur LMARC_IRRA

Modèle élasto-viscoplastique développé au LMA-RC pour décrire le comportement viscoplastique orthotrope des tubes de gaines du crayon combustible [R5.03.10], complété par les paramètres de grandissement fournis derrière les mots clés GRAN_A, GRAN_B et GRAN_S.

Brièvement, les relations de comportement sont :

$$\left\{ \begin{aligned} \mathbf{f} &= |\tilde{\boldsymbol{\sigma}} - \mathbf{X}| - R_0 = \sqrt{\frac{3}{2}} (\tilde{\boldsymbol{\sigma}} - \mathbf{X})^t \mathbf{M} (\tilde{\boldsymbol{\sigma}} - \mathbf{X}) \\ \dot{\boldsymbol{\varepsilon}}^{vp} &= \dot{\boldsymbol{\varepsilon}} \frac{\partial \mathbf{f}}{\partial \tilde{\boldsymbol{\sigma}}} = \frac{3}{2} \dot{\boldsymbol{\varepsilon}} \frac{\mathbf{M} (\tilde{\boldsymbol{\sigma}} - \mathbf{X})}{|\tilde{\boldsymbol{\sigma}} - \mathbf{X}|} & \dot{\boldsymbol{\varepsilon}} &= \sqrt{\frac{2}{3}} (\dot{\boldsymbol{\varepsilon}}^{vp})^t \mathbf{M}^{-1} \dot{\boldsymbol{\varepsilon}}^{vp} = \dot{\varepsilon}_0 \left\{ \sinh \left(\frac{|\tilde{\boldsymbol{\sigma}} - \mathbf{X}|}{K} \right) \right\}^n \\ \dot{\mathbf{X}} &= p \left(\frac{2}{3} Y(v) \mathbf{N} \dot{\boldsymbol{\varepsilon}}^{vp} - \mathbf{Q} (\mathbf{X} - \mathbf{X}^{(1)}) \dot{v} \right) - \left\{ r_m \sinh \left(\left(\frac{|\mathbf{X}|}{X_0} \right)^m \right) \right\}^N R \frac{\mathbf{X}}{|\mathbf{X}|} \\ \mathbf{X}^{(1)} &= p_1 \left(\frac{2}{3} Y(v) \mathbf{N} \dot{\boldsymbol{\varepsilon}}^{vp} - \mathbf{Q} (\mathbf{X}^{(1)} - \mathbf{X}^{(2)}) \dot{v} \right) & \mathbf{X}^{(2)} &= p_2 \left(\frac{2}{3} Y(v) \mathbf{N} \dot{\boldsymbol{\varepsilon}}^{vp} - \mathbf{Q} \mathbf{X}^{(2)} \dot{v} \right) \end{aligned} \right.$$

avec : $Y(v) = Y_\infty + (Y_0 - Y_\infty) e^{bv}$ $|\mathbf{X}| = \sqrt{\frac{3}{2} \mathbf{X}^t \mathbf{N} \mathbf{X}}$

Remarque :

$\tilde{\boldsymbol{\sigma}}$ représente le déviateur des contraintes et $|\tilde{\boldsymbol{\sigma}} - \mathbf{X}|$ l'équivalent au sens de Hill.
Les matrices \mathbf{M} , \mathbf{N} , \mathbf{R} et \mathbf{Q} permettent de décrire l'anisotropie de comportement viscoplastique.

11.2.1 Syntaxe

```

|          LMARC = = _F (
|
|          ♦ R_0          = R0          , [R]
|          ♦ DE_0        = eps0       , [R]
|          ♦ N           = n          , [R]
|          ♦ K           = k          , [R]
|          ♦ Y_0         = y0         , [R]
|          ♦ Y_I         = yinfi      , [R]
|          ♦ B           = b          , [R]
|          ♦ A_0         = X0         , [R]
|          ♦ RM          = rm         , [R]
|          ♦ M           = m          , [R]
|          ♦ P           = p          , [R]
|          ♦ P1          = p1         , [R]
|          ♦ P2          = p2         , [R]
|          ♦ M11         = M11        , [R]
|          ♦ M22         = M22        , [R]
|          ♦ M33         = M33        , [R]
|          ♦ M66         = M66        , [R]
|          ♦ N11         = N11        , [R]
|          ♦ N22         = M22        , [R]
|          ♦ N33         = N33        , [R]
|          ♦ N66         = N66        , [R]
|          ♦ Q11         = Q11        , [R]
|          ♦ Q22         = Q22        , [R]
|          ♦ Q33         = Q33        , [R]
|          ♦ Q66         = Q66        , [R]
|          ♦ R11         = R11        , [R]
|          ♦ R22         = R22        , [R]
|          ♦ R33         = R33        , [R]
|          ♦ R66         = R66        , [R]
|          ◇ GRAN_A = / a , [R]
|                      / 0 , [DEFAULT]
|          ◇ GRAN_B = / b , [R]
|                      / 0. , [DEFAULT]
|          ◇ GRAN_S = / s , [R]
|                      / 0. , [DEFAULT]
|          )

```

11.3 Mot clé facteur DIS_GRICRA

Ce mot clé permet de définir les paramètres associés au comportement non linéaire de la liaison entre la grille et le crayon dans un assemblage combustible modélisée par un élément discret (cf. [R5.03.17]). Le comportement utilisable dans les commandes STAT_NON_LINE et DYNA_NON_LINE à partir de ces paramètres est DIS_GRICRA.

Les paramètres d'entrée de cette loi sont les suivants :

- Comportement en glissement axial : 5 paramètres (dont un paramètre arbitraire, purement numérique) :

- rigidité normale du discret KN_AX ;
- rigidité tangentielle (dans la direction du glissement) KT_AX ;
- coefficient de frottement de Coulomb COUL_AX ;
- force de serrage F_SER (limite de glissement = COUL_AX x F_SER) ;
- paramètre d'écrouissage ET_AX (la loi de comportement peut être assimilée à de la plasticité parfaite. Le paramètre d'écrouissage ne sert qu'à assurer la convergence du calcul ; une valeur par défaut de 10^{-7} lui est affectée) ;

- Comportement en rotation : 6 paramètres (dont un paramètre purement numérique)

- pentes successives PEN1, PEN2 et PEN3 de la courbe Moment = f(angle) ;
- angles ANG1 et ANG2 des points d'inflexion de la courbe ;
- paramètre d'écrouissage ET_ROT (paramètre ne servant qu'à assurer la convergence du calcul ; une valeur par défaut de 10^{-7} lui est affectée).

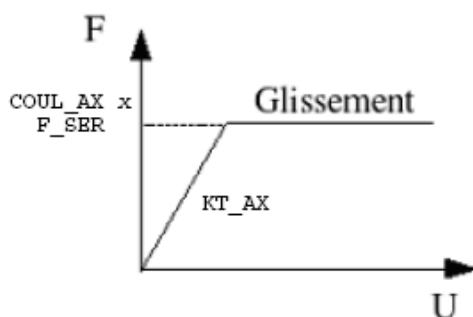
Les forces de serrage peuvent varier en fonction de la température et de l'irradiation. Ces dépendances sont affectées sur les pentes PEN1 et PEN2 pour le comportement en rotation et sur la force de serrage

F_SER pour le comportement en glissement axial. Les fonctions de dépendance sont définies directement sous forme d'une FORMULE dans le fichier de commande.

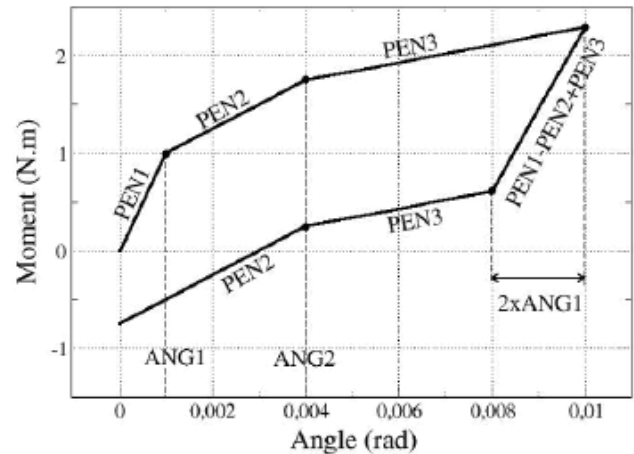
- comportement s'appuyant sur un élément discret à 2 nœuds (modélisation DIS_TR) avec degrés de liberté en translation et en rotation
- contact avec frottement de Coulomb pour les degrés de translation, modélisé par un modèle élastoplastique
- loi de comportement non linéaire en rotation basé sur des considérations géométriques et physiques (cf. [R5.03.17])

Les noms des paramètres suivis du suffixe _FO permettent de renseigner la valeur sous la forme d'une fonction.

Un certain nombre de paramètres supplémentaires, disponibles pour ce comportement mais qui ne figurent pas dans le présent document, sont explicités dans [V6.04.131].



(a) Comportement en translation



(b) Comportement en flexion

11.3.1 Syntaxe

```
◇ DIS_GRICRA = _F (
% Comportement 'DIS_GRICRA'

    ◆ KN_AX      =      kn_bossette,          [R]
    ◆ KT_AX      =      kt_bossette ,          [R]
    ◆ COUL_AX     =      kt_bossette ,          [R]
    ◇ F_SER      =      kt_bossette ,          [R]
    ◇ F_SER_FO    =      kt_bossette ,          [fonction]
    ◇ ET_AX       =      /  kt_bossette ,          [R]
                        /  1.0E-7 ,          [DEFAULT]
    ◇ ET_ROT      =      /  kt_bossette ,          [R]
                        /  1.0E-7 ,          [DEFAULT]
    ◇ ANG1        =      kn_ressort,          [R]
    ◇ ANG2        =      kt_ressort ,          [R]
    ◇ ANG1_FO     =      mu_bossette ,          [fonction]
    ◇ ANG2_FO     =      mu_ressort,          [fonction]
    ◇ PEN1_FO     =      gamma_bossette ,      [fonction]
    ◇ PEN2_FO     =      gamma_ressort,        [fonction]
    ◇ PEN3_FO     =      forc_serrage,         [fonction]
)
```

11.4 Mot clé facteur GATT_MONERIE

Loi de comportement thermo-mécanique du combustible "Gatt-Monerie" afin de simuler des essais d'indentation. Cette loi de comportement est une loi élasto-viscoplastique isotrope sans écrouissage dont les spécificités sont :

- le potentiel de dissipation est la somme de deux potentiels de type Norton (sans seuil),
- le combustible présentant une porosité résiduelle susceptible d'évoluer en compression (densification), ce potentiel dépend, en plus de la contrainte équivalente, de la contrainte hydrostatique.

Les deux variables internes de ce modèle sont la déformation plastique cumulée et la fraction volumique de porosité.

11.4.1 Syntaxe

```
◇ GATT_MONERIE = _F (
    ◆ D_GRAIN     =      /  d_grain,          [R]
    ◆ PORO_INIT    =      /  poro_init ,          [R]
    ◇ EPSI_01      =      /  eps1,          [R]
                        /  2.7252E-10,        [DEFAULT]
    ◇ EPSI_02      =      /  eps2,          [R]
                        /  9.1440E-41         [DEFAULT]
```

avec

D_GRAIN	:	taille du grain combustible
PORO_INIT	:	porosité initiale
EPSI_01	:	coefficient vitesse de déformation basse contrainte
EPSI_02	:	coefficient vitesse de déformation forte contrainte

Les caractéristiques élastiques doivent être renseignées sous le mot clé ELAS.

11.5 Mot clé facteur DIS_CONTACT

Ce mot clé permet de définir les paramètres associés aux comportements non linéaires de contact ou choc avec frottement associés aux éléments discrets (cf. [R5.03.17]). Les comportements utilisables dans les commandes STAT_NON_LINE et DYNA_NON_LINE à partir de ces paramètres sont :

- DIS_CONTACT : comportement s'appuyant sur un élément discret à 2 nœuds (modélisations DIS_T et DIS_TR) :
 - 1) contact avec frottement de Coulomb pour les degrés de translation,
 - 2) relation de comportement de type élastoplastique pour les degrés de rotation
- DIS_CHOC : choc avec frottement de Coulomb s'appuyant sur un élément discret à 1 ou 2 nœuds (modélisations DIS_T ou DIS_TR s'appuyant sur des mailles POI1 ou SEG2).

11.5.1 Syntaxe

```
◇ DIS_CONTACT = _F (
% Comportement 'DIS_CHOC'
    ◇ RIGI_NOR      = Kn,          [R]
    ◇ DIST_1        = / dist1,     [R]
                        / 0,        [DEFAULT]
    ◇ DIST_2        = / dist2,     [R]
                        / 0,        [DEFAULT]
    ◇ RIGI_TAN       = / Kt,        [R]
                        / 0,        [DEFAULT]
    ◇ AMOR_NOR       = / Cn,        [R]
                        / 0,        [DEFAULT]
    ◇ AMOR_TAN       = / Ct,        [R]
                        / 0,        [DEFAULT]
    ◇ COULOMB        = / mu,        [R]
                        / 0,        [DEFAULT]
    ◇ JEU            = / d0,        [R]
                        / 0,        [DEFAULT]

% Comportement 'DIS_CONTACT'
    ◇ COULOMB        = / mu,        [R]
                        / 0,        [DEFAULT]
    ◇ KT_ULTM        = / ktu,       [R]
                        / 0,        [DEFAULT]
    ◇ EFFO_N_INIT = Fini,          [R]
    / ◇ RIGI_N_FO    = Fn,(t)      [fonction+]
    / ◇ RIGI_N_IRRA=FF,(fluence) [fonction]
    ◇ / RELA_MZ      = f_mz,       [fonction]
      / ANGLE_1      = a1,         [fonction]
      / ANGLE_2      = a2,         [fonction]
      / ANGLE_3      = a3,         [fonction]
      / ANGLE_4      = a4,         [fonction]
      / MOMENT_1     = m1,         [fonction]
      / MOMENT_2     = m2,         [fonction]
      / MOMENT_3     = m3,         [fonction]
      / MOMENT_4     = m4,         [fonction]
    ◇ C_PRAGER_MZ = / Cpr,        [R]
                        / 0,        [DEFAULT]
)
```

11.5.2 Opérandes

Comportement 'DIS_CONTACT' :

Comportement concernant les degrés de liberté de translation

COULOMB = μ

Valeur du coefficient de frottement.

EFFO_N_INIT = F_{ni}

Effort normal initial dans le ressort (en général négatif, pour qu'il y ait contact à l'instant initial).

KT_ULTM = $k_t u$

Pente de régularisation qui simule un glissement non parfait.

RIGI_N_FO = $F_n(t)$

Fonction multiplicatrice (dépendant du temps) de la rigidité, en général décroissante avec le temps, pour simuler l'effet de l'irradiation sur la rigidité du ressort.

RIGI_N_IRRA = $FF(\text{fluence})$

Fonction multiplicatrice (dépendant de la fluence) de la rigidité, en général décroissante avec la fluence, pour simuler l'effet de l'irradiation sur la rigidité du ressort. Pour définir cette fonction, il faut utiliser la commande DEFI_FONCTION et prendre par exemple comme NOM_PARA, 'INST' : pour l'instant la fluence ne fait pas partie des NOM_PARA possibles.

Comportement concernant les degrés de liberté de rotation

RELA_MZ = f_{mz}

Courbe M (moment) en fonction de ΔDR (degré de rotation)

ANGLE_1 = a_1 , MOMENT_1 = m_1 ,
ANGLE_2 = a_2 , MOMENT_2 = m_2 ,
ANGLE_3 = a_3 , MOMENT_3 = m_3 ,
ANGLE_4 = a_4 , MOMENT_4 = m_4 ,

Définition de la courbe moment-angle de la caractéristique en rotation de la liaison grille-crayon, les 2 paramètres moment et angle dépendent de la température et de la fluence.

C_PRAGER_MZ = c_{pr}

Constante de Prager qui permet de définir l'écrouissage mixte.

Comportement 'DIS_CHOC' :

COULOMB = μ

Valeur du coefficient de frottement

RIGI_NOR = K_n

Valeur de la rigidité normale de choc. Si RIGI_NOR est présent c'est cette valeur qui est prise en compte. Si elle n'est pas présente, les éléments discrets auxquels on affecte ce matériau doivent avoir leur raideur définie par ailleurs (par exemple à l'aide de la commande AFFE_CARA_ELEM avec les mots clés DISCRET ou RIGI_PARASOL).

RIGI_TAN = K_t

Valeur de la rigidité tangentielle de choc.

AMOR_NOR = C_n

Valeur de l'amortissement normal de choc.

AMOR_TAN = C_t

Valeur de l'amortissement tangentiel de choc.

DIST_1 = dist1

Distance caractéristique de matière entourant le premier nœud de choc.

DIST_2 = dist2

Distance caractéristique de matière entourant le deuxième nœud de choc (choc entre deux structures mobiles).

JEU = d0

Distance entre le nœud de choc et un obstacle non modélisé (cas d'un choc entre une structure mobile et un obstacle indéformable et immobile).

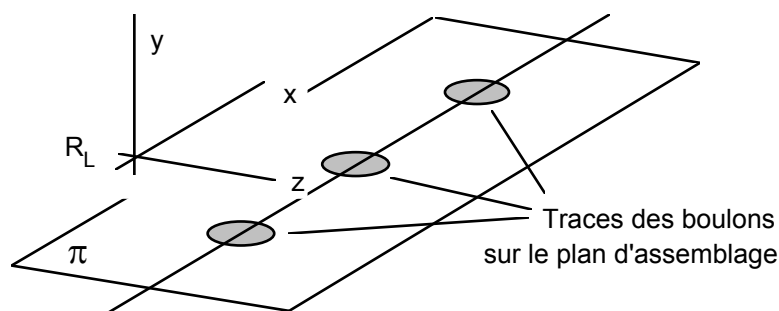
11.6 Mot clé facteur ASSE_CORN : comportement d'un assemblage boulonné

11.6.1 Syntaxe

```
| ASSE_CORN = _F (
|   ♦ NU_1      = nu1      [R]
|   ♦ MU_1      = mu1      [R]
|   ♦ DXU_1     = dxu1     [R]
|   ♦ DRYU_1    = dryu1    [R]
|   ♦ C_1       = c1       [R]
|   ♦ NU_2      = nu2      [R]
|   ♦ MU_2      = mu2      [R]
|   ♦ DXU_2     = dxu2     [R]
|   ♦ DRYU_2    = dryu2    [R]
|   ♦ C_2       = c2       [R]
|   ♦ KY        = ky       [R]
|   ♦ KZ        = kz       [R]
|   ♦ KRX       = krx      [R]
|   ♦ KRZ       = krz      [R]
|   ◇ R_P0      = / rp0    [R]
|                       / 1.E-4
| )
```

11.6.2 Opérandes

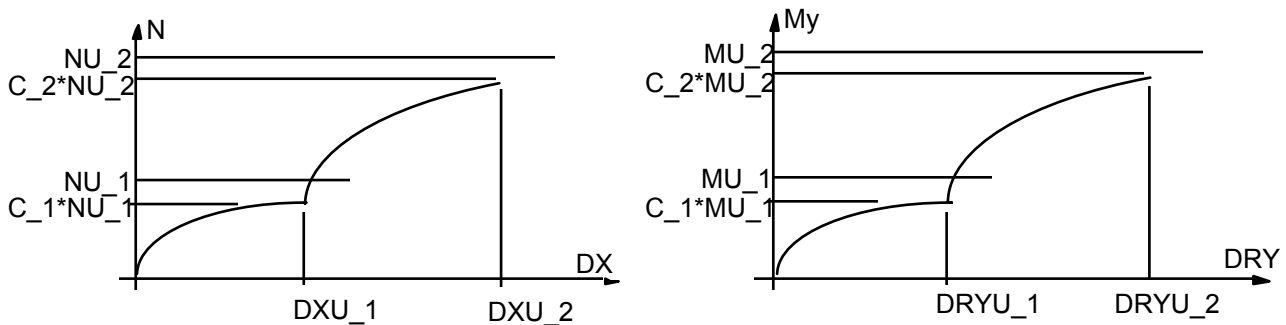
Sur la figure suivante, le plan π représente le plan de l'assemblage. L'axe des boulons est perpendiculaire à ce plan. Le lecteur se reportera à [U4.42.01] *AFPE_CARA_ELEM* pour l'orientation du repère R_L définissant le plan de l'assemblage.



La relation de comportement de l'assemblage est :

- non-linéaire en translation suivant x et en rotation autour de y.
- linéaire suivant les autres degrés de libertés : DY, DZ, DRX, DRZ

Comportements en traction suivant l'axe x et en rotation autour de l'axe y.



Le comportement de la liaison est considéré linéaire dans les autres directions :

KY : raideur en translation suivant Y
KZ : raideur en translation suivant Z
KRX : raideur en rotation autour de X
KRZ : raideur en rotation autour de Z
R_P0 : Pente à l'origine ou de décharge

11.7 Mot clé facteur ARME : comportement d'un armement de ligne aérienne

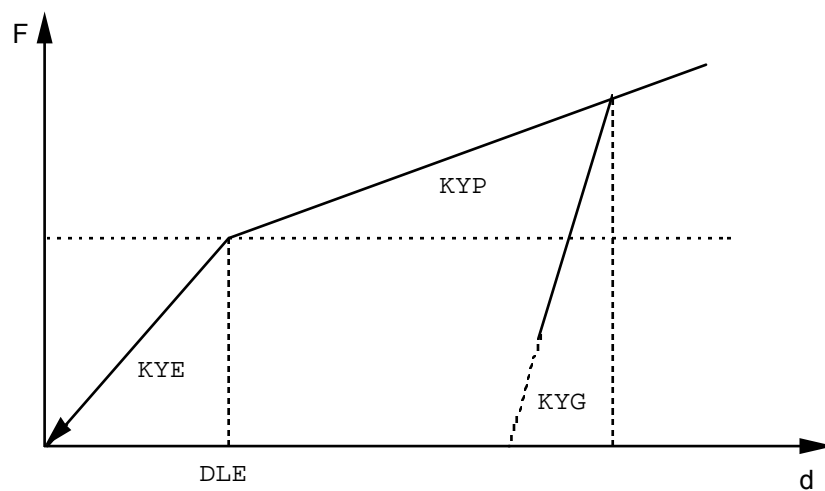
Le bras de chaque armement de phase rompue, représenté par un élément discret, a un comportement non-linéaire en force-déplacement constitué par la différence entre le déplacement maximal d_{lp} de l'extrémité de l'armement dans la phase plastique et le déplacement élastique limite d_{le} .

11.7.1 Syntaxe

```
| ARME = _F ( ♦ KYE = kye , [R]
               ♦ DLE = dle , [R]
               ♦ KYP = kyp , [R]
               ♦ DLP = dlp , [R]
               ♦ KYG = kyg , [R] )
```


11.7.2 Opérande

- ♦ $KYE = k_{ye}$
Pente élastique jusqu'à un effort limite.
- ♦ $DLE = d_{le}$
Déplacement limite de la déformation élastique.
- ♦ $KYP = k_{yp}$
Pente plastique jusqu'au déplacement limite DLP.
- ♦ $DLP = d_{lp}$
Déplacement limite de la déformation plastique 0.
- ♦ $KYG = k_{yg}$
Pente de décharge.



12 Comportement fluide

12.1 Mot clé facteur FLUIDE

| FLUIDE

Définitions des caractéristiques de fluide constantes.

12.1.1 Syntaxe

```
♦ | FLUIDE = _F ( ♦ RHO = rho , [R]
                  ◇ / CELE_R = celr , [R]
                  / CELE_C = celc , [C]
                  )
```

12.1.2 Opérandes

♦ RHO = rho

Masse volumique du fluide. Pas de vérification.

◇ / CELE_R = celr

Célérité de propagation des ondes acoustiques dans le milieu fluide (type réel).

Pas de vérification de l'ordre de grandeur.

/ CELE_C = celc

Célérité de propagation des ondes acoustiques dans le milieu fluide (type complexe notamment pour un milieu poreux). Pas de vérification de l'ordre de grandeur.

Pour une modélisation en PHENOMENE : ACOUSTIQUE (commande AFFE_MODELE [U4.41.01]) seule la définition de la célérité à l'aide du mot clé CELE_C est valide.

La définition à l'aide du mot clé CELE_R conduit à un arrêt en erreur.

13 Données Matériaux associées à des post-traitements

13.1 Mot clé facteur FATIGUE

On pourra se reporter à [R7.04.01].

13.1.1 Syntaxe

```

◇  FATIGUE = _F (
[fonction]      ◇  /  ♦  WOHLER                =  f_wohl ,
                  /  ♦  A_BASQUIN              =  a  ,           [R]
                  ♦  BETA_BASQUIN             =  β  ,           [R]
                  /  ♦  A0                    =  a0 ,           [R]
                  ♦  A1                    =  a1 ,           [R]
                  ♦  A2                    =  a2 ,           [R]
                  ♦  A3                    =  a3 ,           [R]
                  ♦  SL                    =  SL ,           [R]
[fonction]      ◇  MANSON_COFFIN             =  f_mans ,
                  ◇  E_REFE                  =  Ec ,           [R]
                  ◇  D0                      =  d0 ,           [R]
                  ◇  TAU0                   =  τ0 ,           [R]
                  )

```

13.1.2 Opérande WOHLER

Cet opérande permet d'introduire la courbe de Wöhler du matériau sous une forme discrétisée point par point. Cette fonction donne le nombre de cycles à la rupture N_{rupt} en fonction de la demi-amplitude de contrainte $\frac{\Delta\sigma}{2}$.

La courbe de Wöhler est une fonction pour laquelle l'utilisateur choisit le mode d'interpolation :

- LOG LOG : interpolation logarithmique sur le nombre de cycles à la rupture et sur la demi-amplitude de la contrainte (formule de Basquin par morceaux),
- LIN LIN : interpolation linéaire sur le nombre de cycles à la rupture et sur la demi amplitude de la contrainte (cette interpolation est déconseillée car la courbe de Wöhler n'est absolument pas linéaire dans ce repère),
- LIN LOG : interpolation en linéaire sur la demi-amplitude de contrainte, et logarithmique sur le nombre de cycles à la rupture, ce qui correspond à l'expression donnée par Wöhler.

L'utilisateur doit également choisir le type de prolongement de la fonction à droite et à gauche.

13.1.3 Opérandes A_BASQUIN / BETA_BASQUIN

- ♦ A_BASQUIN = a
- ♦ BETA_BASQUIN = β

Ces opérandes permettent d'introduire la courbe de Wöhler du matériau sous la forme analytique de BASQUIN [R7.04.01].

$$D = A \text{Salt}^\beta$$

où

A et β sont deux constantes du matériau,

$$\text{Salt} = \text{contrainte alternée du cycle} = \frac{\Delta\sigma}{2},$$

et D le dommage élémentaire.

Remarque :

Attention, dans le logiciel POSTDAM, on donne les constantes A et β pour $D = A\Delta\sigma^\beta$ ce qui n'est pas homogène avec les 2 autres expressions mathématiques de la courbe de Wöhler.

13.1.4 Opérandes A0 / A1 / A2 / A3 / SL

- ♦ A0 = a0
- ♦ A1 = a1
- ♦ A2 = a2
- ♦ A3 = a3
- ♦ SL = SL

Ces opérandes permettent de définir sous forme analytique la courbe de Wöhler en "zone courante" [R7.04.01].

$$\text{Salt} = \text{contrainte alternée} = \frac{1}{2} \frac{E_c}{E} \Delta\sigma$$

$$X = \log_{10}(\text{Salt})$$

$$N_{\text{rupt}} = 10^{a0 + a1x + a2x^2 + a3x^3}$$

$$D = \begin{cases} 1/N_{\text{Si}} \text{Salt} \geq \text{Sl} \\ 0.\text{sinon} \end{cases}$$

Cette liste d'opérandes permet d'introduire les divers paramètres de cette forme analytique.

a0, a1, a2 et a3 constantes du matériau,

sl limite d'endurance du matériau.

Le module d'Young E est introduit dans DEFI_MATERIAU (mot clé facteur ELAS opérande E).

La valeur de E_c , module d'Young associé à la courbe de fatigue du matériau est également introduite dans DEFI_MATERIAU sous le mot clé facteur FATIGUE, opérande E_REFE.

13.1.5 Opérande MANSON_COFFIN

◇ `MANSON_COFFIN = f_mans`

Cet opérande permet d'introduire la courbe de Manson-Coffin du matériau sous une forme discrétisée point par point. Cette fonction donne le nombre de cycles à la rupture en fonction de la demi-amplitude de déformations $\frac{\Delta \varepsilon}{2}$.

13.1.6 Opérande E_REFE

◇ `E_REFE = Ec`

Cet opérande permet de spécifier la valeur du module d'Young associé à la courbe de fatigue du matériau. Cette valeur permet entre autre, de définir la courbe de Wöhler en "zone courante" [R7.04.01].

13.1.7 Opérande D0

◇ `D0 = d0`

Permet de spécifier la valeur de la limite d'endurance en traction-compression pure alternée. Cette valeur est utilisée dans le calcul des critères de Crossland et Dang Van Papadopoulos [R7.04.01] par la commande de `POST_FATIGUE` [U4.83.01].

13.1.8 Opérande TAU0

◇ `TAU0 = τ0`

Permet de spécifier la valeur de la limite d'endurance en cisaillement pur alterné. Cette valeur est utilisée dans le calcul des critères de Crossland et Dang Van Papadopoulos [R7.04.01] par la commande de `POST_FATIGUE` [U4.83.01].

13.2 Mot clé facteur DOMMA_LEMAITRE

◇ `DOMMA_LEMAITRE = _F (`

◆ <code>S = s,</code>	[fonction**]
◆ <code>EPSP_SEUIL = pd,</code>	[fonction**]
◇ <code>EXP_S = / pd,</code>	[R]
	/ 1.0, [DEFAULT]

)

Sous ce mot clé facteur sont regroupées toutes les caractéristiques matériau nécessaires au calcul du dommage de Lemaître et la loi de Lemaître-Sermage.(option `ENDO_ELGAde CALC_ELEM`, U4.81.01).

13.2.1 Opérande s

◆ `S = s`

`s` est un paramètre matériau nécessaire au calcul du dommage de Lemaître. `s` doit être une fonction du paramètre `TEMP`.

13.2.2 Opérande EPSP_SEUIL

◆ `EPSP_SEUIL = Pseuil`

Permet de spécifier la valeur du seuil d'endommagement `pd`, nécessaire au calcul du dommage de Lemaître.

13.2.3 Opérande EXP_S

◆ `EXP_S = s`

Permet de définir la loi de Lemaître-Sermage, la valeur par défaut (1.0) correspond au calcul du dommage de Lemaître

13.3 Mot de facteur **CISA_PLAN_CRIT**

```
◇ CISA_PLAN_CRIT = _F (
    ♦ CRITERE = /.'MATAKE_MODI_AC',          [TXM]
                  / 'DANG_VAN_MODI_AC',      [TXM]
                  / 'MATAKE_MODI_AV',        [TXM]
                  / 'DANG_VAN_MODI_AV',      [TXM]
                  / 'FATESOCI_MODI_AV',      [TXM]

    Si CRITERE == 'MATAKE_MODI_AC' OU 'MATAKE_MODI_AV' :
        ♦ MATAKE_A = a,                      [R]
        ♦ MATAKE_B = b,                      [R]
        ♦ COEF_FLEX_TORS = coef_flex_tors,    [R]
    FinSi

    Si CRITERE == 'DANG_VAN_MODI_AC' OU 'DANG_VAN_MODI_AV' :
        ♦ D_VAN_A = a,                      [R]
        ♦ D_VAN_B = b,                      [R]
        ♦ COEF_CISA_TRAC = coef_cisa_trac,    [R]
    FinSi

    Si CRITERE == ' FATESOCI_MODI_AV' :
        ♦ FATSOC_A = a,                      [R]
        ♦ COEF_CISA_TRAC = coef_cisa_trac,    [R]
    FinSi
)
```

Sous ce mot clé facteur sont regroupées toutes les caractéristiques matériau nécessaires à la mise en œuvre des critères avec plans critiques.

13.3.1 Opérande **MATAKE_A**

```
◇ MATAKE_A = a,
```

Permet de spécifier la valeur du coefficient sans dimension a, présent dans les critères MATAKE_MODI_AC et MATAKE_MODI_AV, cf. [R7.04.01] et [U4.83.02].

13.3.2 Opérande **MATAKE_B**

```
◇ MATAKE_B = b,
```

Permet de spécifier la valeur du coefficient b, présent dans les critères MATAKE_MODI_AC et MATAKE_MODI_AV, cf. [R7.04.01] et [U4.83.02].

13.3.3 Opérande **COEF_FLEX_TORS**

```
◇ COEF_FLEX_TORS = coef_flex_tors,
```

Permet de spécifier la valeur du rapport des limites d'endurance en flexion et torsion alternées, cf. [R7.04.01] et [U4.83.02]. Cette valeur doit être supérieure ou égale à un et inférieure ou égale à $\sqrt{3}$. Cet opérande est à utiliser dans les critères : MATAKE_MODI_AC et MATAKE_MODI_AV.

13.3.4 Opérande **D_VAN_A**

```
◇ D_VAN_A = a,
```

Permet de spécifier la valeur du coefficient sans dimension a, présent dans les critères DANG_VAN_MODI_AC et DANG_VAN_MODI_AV, cf. [R7.04.01] et [U4.83.02].

13.3.5 Opérande **D_VAN_B**

```
◇ D_VAN_B = b,
```

Permet de spécifier la valeur du coefficient b , présent dans les critères DANG_VAN_MODI_AC et DANG_VAN_MODI_AV, cf. [R7.04.01] et [U4.83.02].

13.3.6 Opérande COEF_CISA_TRAC

◇ COEF_CISA_TRAC = coef_cisa_trac,

Permet de spécifier la valeur du rapport des limites d'endurance en flexion et torsion alternées, cf. [R7.04.01] et [U4.83.02]. Cette valeur doit être supérieure ou égale à un et inférieure ou égale à $\sqrt{3}$. Cet opérande est à utiliser dans les critères : DANG_VAN_MODI_AC, DANG_VAN_MODI_AV et FATESOCI_MODI_AV, cf. [R7.04.01] et [U4.83.02].

13.3.7 Opérande FATSOC_A

◇ FATSOC_A = a,

Permet de spécifier la valeur du coefficient a , présent dans le critère FATESOCI_MODI_AV, cf. [R7.04.01] et [U4.83.02].

13.4 Mot clé facteur WEIBULL / WEIBULL_FO

Définition des coefficients du modèle de Weibull [R7.02.06].

Brièvement, la probabilité de rupture cumulée de rupture P_r d'une structure s'écrit, dans le cas d'un chargement monotone :

$$P_r = 1 - \exp \left[- \sum_{V_p} \left(\left(\frac{\sigma_I}{\sigma_u} \right)^m \frac{V_p}{V_0} \right) \right]$$

où la sommation porte sur les mailles V_p plastifiées (i.e. déformation plastique cumulée supérieure à une valeur choisie arbitrairement p_s) et m, σ_u, V_0 sont les paramètres du modèle de Weibull.

Dans le cas d'un trajet de chargement quelconque :

$$P_r(t) = 1 - \exp \left[- \left(\frac{\sigma_\omega}{\sigma_u} \right)^m \right]$$

avec :

$$\sigma_\omega^m = \sum_V \left[\max_{\{u < t, \dot{p}(u) > 0\}} \{ \tilde{\sigma}_I(u) \} \right]^m \frac{V}{V_0},$$

\dot{p} désignant le taux de déformation plastique cumulée, $\tilde{\sigma}_I$ la plus grande contrainte principale à l'instant t [R7.02.06].

Enfin, si la contrainte de clivage dépend de la température (WEIBULL_FO) :

$$P_r(t) = 1 - \exp \left[- \left(\frac{\sigma_\omega^0}{\sigma_u^0} \right)^m \right],$$

σ_ω^0 désignant la contrainte de Weibull définie conventionnellement pour σ_u^0 donnée :

$$\sigma_\omega^0 = \sum_V \left[\max_{\{u < t, \dot{p}(u) > 0\}} \left[\frac{\sigma_u^0 \cdot \sigma_I(u)}{\sigma_u(\theta(u))} \right]^m \frac{V}{V_0}, \right]$$

$\theta(u)$ désignant la température dans l'élément δV .

13.4.1 Syntaxe

```

| WEIBULL = _F ( ♦ M = m , [R]
                  ♦ SIGM_REFE = σu , [R]
                  ♦ VOLU_REFE = V0 , [R]
                  ♦ SEUIL_EPSP_CUMU = / ps , [R]
                                      / 10-6 , [DEFAULT]
                  )
| WEIBULL_FO = _F ( ♦ M = m , [R]
                    ♦ SIGM_REFE = σu ,
                    [fonction]
                    ♦ SIGM_CNV = σ0u , [R]
                    ♦ VOLU_REFE = V0 , [R]
                    ♦ SEUIL_EPSP_CUMU = / ps , [R]
                                          / 10-6 , [DEFAULT]
                    )

```


13.4.2 Opérandes

- ♦ $M = m$, SIGM_REFE : σ_u , SIGM_CNV : σ_{0u} , VOLU_REFE : V_0
Paramètres associés au modèle de Weibull.
- ♦ SEUIL_EPSP_CUMU = p_s
Déformation plastique cumulée seuil.

13.5 Mots clés facteur RCCM / RCCM_FO

Définition des grandeurs nécessaires à l'utilisation des méthodes simplifiées définies dans le règlement RCC-M [R7.04.03]. Ces grandeurs sont constantes ou fonction du paramètre 'TEMP'.

13.5.1 Syntaxe

```
| / RCCM = _F (
                ◇ SY_02 = sigm , [R]
                ◇ SM    = sigm , [R]
                ◇ SU    = sigm , [R]
                ◇ SC    = sigm , [R]
                ◇ SH    = sigm , [R]
                ◇ N_KE  = h   , [R]
                ◇ M_KE  = m   , [R]
                )
/ RCCM_FO = _F ( ◇ SY_02 = sigm , [fonction]
                 ◇ SM    = sigm , [fonction]
                 ◇ SU    = sigm , [fonction]
                 ◇ S     = sigm , [fonction]
                 ◇ N_KE  = h   , [fonction]
                 ◇ M_KE  = m   , [fonction]
                 )
```

13.5.2 Opérande **SY_02**

Limite d'élasticité à 0,2% de déformation plastique à la température de calcul. Cet opérande peut varier en fonction de la température.

13.5.3 Opérande **SM**

Contrainte équivalente admissible du matériau à la température de calcul. Cet opérande peut varier en fonction de la température.

13.5.4 Opérande **SU**

Résistance à la traction du matériau à la température de calcul. Cet opérande peut varier en fonction de la température.

13.5.5 Opérande **SC**

Contrainte admissible du matériau à la température ambiante, cf. POST_RCCM[U4.83.11]

13.5.6 Opérande **SH**

Contrainte admissible du matériau à la température maximale, cf. POST_RCCM[U4.83.11]

13.5.7 Opérande **s**

Contrainte admissible du matériau. Cet opérande varie en fonction de la température, cf. POST_RCCM[U4.83.11]

13.5.8 Opérande **N_KE_RCCM / M_KE_RCCM**

- ◆ N_KE_RCCM = n
- ◆ M_KE_RCCM = m

Ces opérandes permettent de définir les valeurs de n et m deux constantes du matériau.

Ces caractéristiques sont nécessaires pour le calcul du coefficient de concentration élasto-plastique K_e , qui est défini par le RCC-M comme étant le rapport entre l'amplitude de déformation réelle et l'amplitude de déformation déterminée par l'analyse élastique.

$$\begin{cases} K_e = 1 & \text{si } \Delta\sigma \leq 3S_m \\ K_e = 1 + (1-n)(\Delta\sigma / 3S_m - 1)(n(m-1)) & \text{si } 3S_m < \Delta\sigma < 3mS_m \\ K_e = 1/n & \text{si } 3mS_m \leq \Delta\sigma \end{cases}$$