

# *Théorie de l'Elasticité*

**Abdellatif MEGNOUNIF**

**Application**

**Cercles de Mohr**

# Introduction

**Le but de cette application est de montrer comment tracer les 03 cercles de Mohr dans le cas d'un tenseur de contraintes à 3D. On l'appelle le tricercle de Mohr.**

**On essayera en parallèle de revoir comment calculer les contraintes et directions principales d'un tenseur.**

# Exemple

En un point quelconque d'un milieu élastique, le tenseur des contraintes est donné par ce qui suit:

$$[\sigma] = \begin{bmatrix} 3 & 1 & 1 \\ 1 & 3 & 0 \\ 1 & 0 & 3 \end{bmatrix}$$

- i) Décomposer ce tenseur en partie sphérique et partie déviatorique. Que peut représenter la partie déviatorique.
- ii) Déterminer les contraintes et directions principales du **tenseur déviatorique**. En déduire les contraintes et directions principales du tenseur initial.
- iii) Calculer la valeur de la contrainte de cisaillement maximale.
- iv) Tracer le **tricerclé de Mohr** de l'état de contrainte en un point quelconque. Représenter sur le tricerclé le vecteur contrainte au point appartenant à la facette dont la normale est la bissectrice du plan (x,z) positif.

# Solution

i) Partie sphérique et partie déviatorique.

$$[\sigma] = [\sigma]_s + [\sigma]_D$$

## Partie Sphérique

$$[\sigma]_s = \begin{pmatrix} \sigma_m & 0 & 0 \\ 0 & \sigma_m & 0 \\ 0 & 0 & \sigma_m \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad \sigma_m = \frac{\sigma_1 + \sigma_2 + \sigma_3}{3} = \frac{\sigma_x + \sigma_y + \sigma_z}{3} = \frac{I_1}{3} = 3$$

$$[\sigma]_s = \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$$

# Solution

## Partie Déviatorique

$$[\sigma]_D = [\sigma] - [\sigma]_s$$

$$[\sigma]_D = \begin{pmatrix} 3 & 1 & 1 \\ 1 & 3 & 0 \\ 1 & 0 & 3 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

On peut décomposer  $[\sigma]_D$  en 02 tenseurs

$$[\sigma]_D = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Cisaillement  
Plan « x,y »

Cisaillement  
Plan « x,z »

$[\sigma]_D$  est la superposition de deux cisaillements

## Solution

ii) Contraintes et directions principales du tenseur déviatorique.

Il faut résoudre le système

$$([\sigma]_D - \sigma_d \cdot [I]) \begin{pmatrix} l \\ m \\ n \end{pmatrix} = \mathbf{0}$$

Solutions différentes de zéro si:

$$\det([\sigma]_D - \sigma_d \cdot [I]) = \begin{vmatrix} -\sigma_d & 1 & 1 \\ 1 & -\sigma_d & 0 \\ 1 & 0 & -\sigma_d \end{vmatrix} = 0$$

Soit

$$(-\sigma_d)[(-\sigma_d) \cdot (-\sigma_d)] - 1 \cdot [1 \cdot (-\sigma_d)] + 1 \cdot [-1 \cdot (-\sigma_d)] = 0$$

Soit

$$\sigma_{d1} = -\sqrt{2} ; \sigma_{d2} = 0 ; \sigma_{d3} = \sqrt{2}$$

# Solution

## Directions Principales

$$([\sigma]_D - \sigma_d \cdot [I]) \begin{pmatrix} l \\ m \\ n \end{pmatrix} = \mathbf{0}$$

$$\left[ \begin{pmatrix} \mathbf{0} & \mathbf{1} & \mathbf{1} \\ \mathbf{1} & \mathbf{0} & \mathbf{0} \\ \mathbf{1} & \mathbf{0} & \mathbf{0} \end{pmatrix} - \sigma_d \begin{pmatrix} \mathbf{1} & \mathbf{0} & \mathbf{0} \\ \mathbf{0} & \mathbf{1} & \mathbf{0} \\ \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{1} \end{pmatrix} \right] \cdot \begin{pmatrix} l \\ m \\ n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \mathbf{0} \\ \mathbf{0} \\ \mathbf{0} \end{pmatrix}$$

Soit

$$\left[ \begin{pmatrix} -\sigma_d & \mathbf{1} & \mathbf{1} \\ \mathbf{1} & -\sigma_d & \mathbf{0} \\ \mathbf{1} & \mathbf{0} & -\sigma_d \end{pmatrix} \right] \cdot \begin{pmatrix} l \\ m \\ n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \mathbf{0} \\ \mathbf{0} \\ \mathbf{0} \end{pmatrix}$$

# Solution

## Directions Principales

$$\left[ \begin{pmatrix} -\sigma_d & 1 & 1 \\ 1 & -\sigma_d & 0 \\ 1 & 0 & -\sigma_d \end{pmatrix} \right] \cdot \begin{pmatrix} l \\ m \\ n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Cas 1:  $\sigma_{d1} = -\sqrt{2}$

$$\left[ \begin{pmatrix} \sqrt{2} & 1 & 1 \\ 1 & \sqrt{2} & 0 \\ 1 & 0 & \sqrt{2} \end{pmatrix} \right] \cdot \begin{pmatrix} l_1 \\ m_1 \\ n_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} \sqrt{2} \cdot l_1 + m_1 + n_1 = 0 \\ l_1 + \sqrt{2} \cdot m_1 = 0 \\ l_1 + \sqrt{2} \cdot n_1 = 0 \end{cases}$$

La 2<sup>ème</sup> et 3<sup>ème</sup> eqs nous donnent  $m_1 = n_1$ . et  $l_1 = -\sqrt{2} \cdot m_1 = -\sqrt{2} \cdot n_1$

La 1<sup>ère</sup> équation est vérifiée

Or:  $l_1^2 + m_1^2 + n_1^2 = 1$ ; en remplaçant, on aura  $2 \cdot m_1^2 + m_1^2 + m_1^2 = 1$

$$l_1 = \mp \frac{\sqrt{2}}{2} ; m_1 = \pm \frac{1}{2} ; n_1 = \pm \frac{1}{2}$$

# Solution

## Directions Principales

Cas 2:  $\sigma_{d2} = 0$

$$\left[ \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \right] \cdot \begin{pmatrix} l_2 \\ m_2 \\ n_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} m_2 + n_2 = 0 \\ 1 \cdot l_2 = 0 \\ 1 \cdot l_2 = 0 \end{cases}$$

La 1<sup>ère</sup> nous donne  $m_2 = -n_2$ . Et les autres  $l_2 = 0$

Or:  $l_2^2 + m_2^2 + n_2^2 = 1$ ; en remplaçant, on aura  $2 \cdot m_2^2 = 1$  soit  $m_2 = \pm \frac{\sqrt{2}}{2}$

En remplaçant, on aura

$$l_2 = 0 ; m_2 = \pm \frac{\sqrt{2}}{2} ; n_2 = \mp \frac{\sqrt{2}}{2}$$

# Solution

## Directions Principales

Cas 3:  $\sigma_{d3} = \sqrt{2}$

$$\begin{bmatrix} \left( \begin{array}{ccc} -\sqrt{2} & 1 & 1 \\ 1 & -\sqrt{2} & 0 \\ 1 & 0 & -\sqrt{2} \end{array} \right) \end{bmatrix} \cdot \begin{pmatrix} l_3 \\ m_3 \\ n_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} -\sqrt{2} \cdot l_3 + m_3 + n_3 = 0 \\ l_3 - \sqrt{2} \cdot m_3 = 0 \\ l_3 - \sqrt{2} \cdot n_3 = 0 \end{cases}$$

La 2<sup>ème</sup> et 3<sup>ème</sup> éqs nous donnent  $m_3 = n_3$ . et  $l_3 = \sqrt{2} \cdot m_3 = \sqrt{2} \cdot n_3$

La 1<sup>ère</sup> équation est vérifiée

Or:  $l_3^2 + m_3^2 + n_3^2 = 1$ ; en remplaçant, on aura  $2 \cdot m_3^2 + m_3^2 + m_3^2 = 1$

$$l_3 = \pm \frac{\sqrt{2}}{2} ; m_3 = \pm \frac{1}{2} ; n_3 = \pm \frac{1}{2}$$

# Solution

## Tenseur initial

Les contraintes principales du tenseur initial sont égales aux contraintes principales du tenseur déviatorique augmentées de la contrainte moyenne.

$$[\sigma] = [\sigma]_s + [\sigma]_D$$

$$\sigma_i = \sigma_{di} + \sigma_m$$

$$\sigma_1 = \sigma_{d1} + \sigma_m ; \sigma_2 = \sigma_{d2} + \sigma_m ; \sigma_3 = \sigma_{d3} + \sigma_m ;$$

$$\sigma_1 = -\sqrt{2} + 3; \quad \sigma_2 = 3; \quad \sigma_3 = \sqrt{2} + 3$$

Les directions principales du tenseur initial sont les mêmes directions principales du tenseur déviatorique

$$l_1 = \mp \frac{\sqrt{2}}{2}$$
$$m_1 = \pm \frac{1}{2}$$
$$n_1 = \pm \frac{1}{2}$$

$$l_2 = 0$$
$$m_2 = \pm \frac{\sqrt{2}}{2}$$
$$n_2 = \mp \frac{\sqrt{2}}{2}$$

$$l_3 = \pm \frac{\sqrt{2}}{2}$$
$$m_3 = \pm \frac{1}{2}$$
$$n_3 = \pm \frac{1}{2}$$

## Solution

iii) Contrainte de cisaillement maximale.

avec

$$\begin{aligned}\tau_1 &= \pm \frac{1}{2} |\sigma_1 - \sigma_2| = \pm \frac{1}{2} |-\sqrt{2} - 0| = \mp \frac{\sqrt{2}}{2} \\ \tau_2 &= \pm \frac{1}{2} |\sigma_1 - \sigma_3| = \pm \frac{1}{2} |-\sqrt{2} - \sqrt{2}| = \mp \sqrt{2} \\ \tau_3 &= \pm \frac{1}{2} |\sigma_2 - \sigma_3| = \pm \frac{1}{2} |0 - \sqrt{2}| = \mp \frac{\sqrt{2}}{2}\end{aligned}$$

Ainsi

$$\tau_{max} = \sqrt{2}$$

# Solution

## iv) Triceracle de Mohr.

Le cercle de Mohr est défini dans le repère contrainte normale «  $\sigma_n$  » et contrainte tangentielle «  $\tau$  ».

Comme on a trois (03) plans dans l'espace, on va avoir trois (03) cercles de Mohr.

Il faut donc d'abord définir les expressions de «  $\sigma_n$  » et «  $\tau$  ».

On sait par définition, dans un repère principal que:

Sachant que les composantes d'une contrainte :

$$\begin{cases} q_x = \sigma_1 \cdot l \\ q_y = \sigma_2 \cdot m \\ q_z = \sigma_3 \cdot n \end{cases}$$

On aura

$$\begin{aligned} \sigma^2 &= \sigma_n^2 + \tau^2 = \sigma_1^2 \cdot l^2 + \sigma_2^2 \cdot m^2 + \sigma_3^2 \cdot n^2 \\ \sigma_n^2 &= \sigma_1 \cdot l^2 + \sigma_2 \cdot m^2 + \sigma_3 \cdot n^2 \\ l^2 + m^2 + n^2 &= 1 \end{aligned}$$

On obtient 03 équations à 03 inconnues ( $l^2$ ,  $m^2$  et  $n^2$ ) qu'on peut résoudre en les linéarisant.

# Solution

La résolution nous donne

$$l^2 = \frac{\tau^2 + (\sigma_n - \sigma_2)(\sigma_n - \sigma_3)}{(\sigma_1 - \sigma_2) \cdot (\sigma_1 - \sigma_3)} > 0$$

$$m^2 = \frac{\tau^2 + (\sigma_n - \sigma_3)(\sigma_n - \sigma_1)}{(\sigma_2 - \sigma_3) \cdot (\sigma_2 - \sigma_1)} < 0$$

$$n^2 = \frac{\tau^2 + (\sigma_n - \sigma_1)(\sigma_n - \sigma_2)}{(\sigma_3 - \sigma_1) \cdot (\sigma_3 - \sigma_2)} > 0$$

Sachant que  $l^2$ ,  $m^2$  et  $n^2$  doivent être positifs et que  $\sigma_1 < \sigma_2 < \sigma_3$

On doit avoir

$$\tau^2 + (\sigma_n - \sigma_2)(\sigma_n - \sigma_3) > 0$$

$$\tau^2 + (\sigma_n - \sigma_3)(\sigma_n - \sigma_1) < 0$$

$$\tau^2 + (\sigma_n - \sigma_1)(\sigma_n - \sigma_2) > 0$$

## Solution

$$\tau^2 + (\sigma_n - \sigma_2)(\sigma_n - \sigma_3) > 0$$

$$\tau^2 + (\sigma_n - \sigma_3)(\sigma_n - \sigma_1) < 0$$

$$\tau^2 + (\sigma_n - \sigma_1)(\sigma_n - \sigma_2) > 0$$

Si on considère les variables de l'axe de repère «  $\sigma_n$  » suivant l'axe « x » et «  $\tau$  » suivant l'axe « y », on remarque que les 03 équations représentent des équations de cercles.

Considérons par exemple la 1<sup>ère</sup> équation. On a

$$\tau^2 + (\sigma_n - \sigma_2)(\sigma_n - \sigma_3) > 0$$

Soit:

$$\tau^2 + \sigma_n^2 - \sigma_n(\sigma_2 + \sigma_3) + \sigma_2 \cdot \sigma_3 > 0$$

Après réarrangement

$$\tau^2 + \left( \sigma_n - \frac{\sigma_2 + \sigma_3}{2} \right)^2 > \left( \frac{\sigma_2 - \sigma_3}{2} \right)^2$$

Dans le repère  $(\sigma_n, \tau)$  c'est l'équation d'un cercle de rayon  $\left( \frac{\sigma_2 - \sigma_3}{2} \right)$  et de centre  $\frac{\sigma_2 + \sigma_3}{2}$

## Solution

Les 02 autres équations se calculent de la même manière et on aura 02 autres cercles:

$$\tau^2 + \left( \sigma_n - \frac{\sigma_1 + \sigma_3}{2} \right)^2 < \left( \frac{\sigma_1 - \sigma_3}{2} \right)^2$$

et

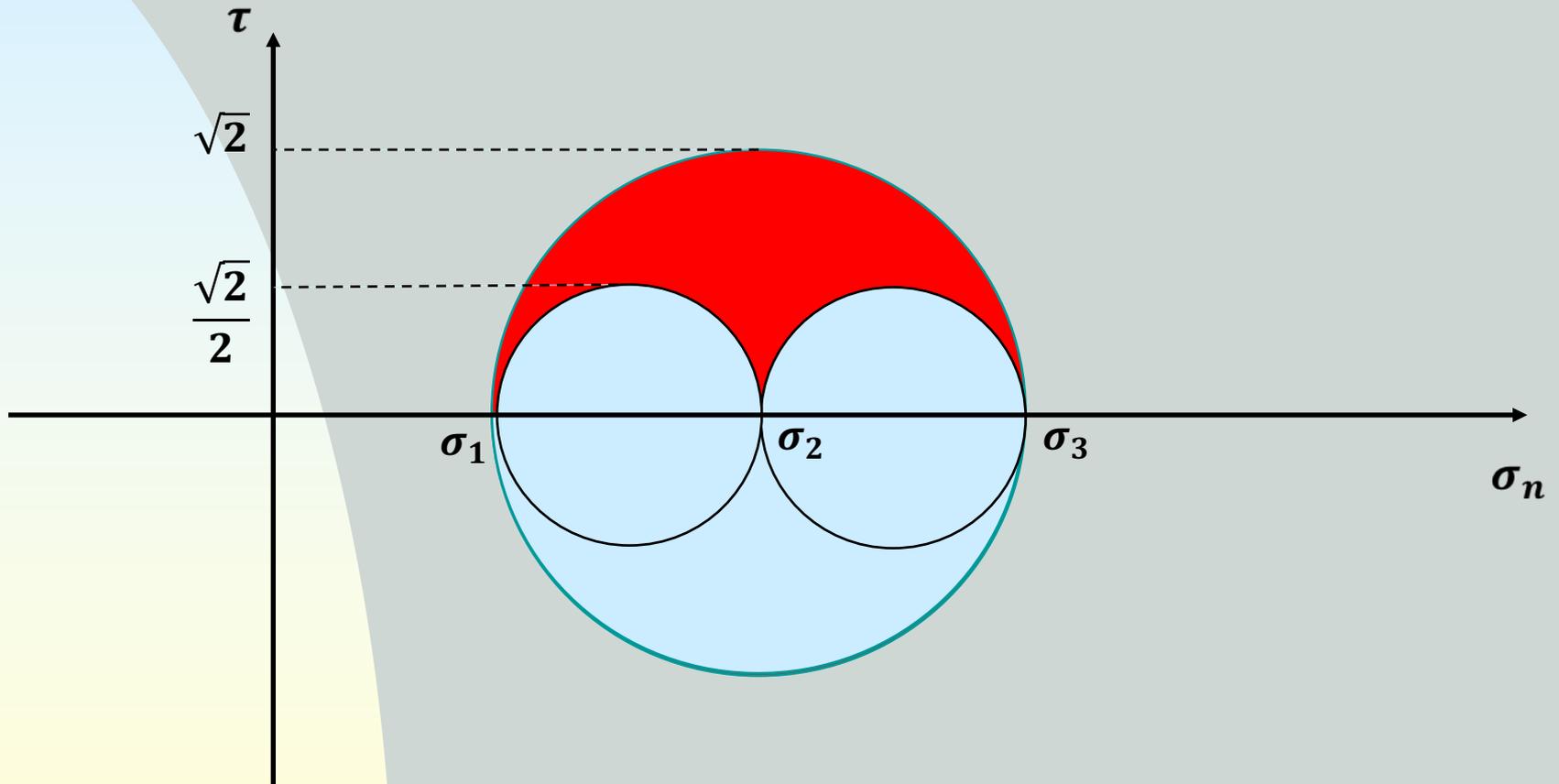
$$\tau^2 + \left( \sigma_n - \frac{\sigma_1 + \sigma_2}{2} \right)^2 > \left( \frac{\sigma_1 - \sigma_2}{2} \right)^2$$

On peut maintenant tracer les 03 cercles dans un même repère  $(\sigma_n, \tau)$  en respectant les inégalités des équations.

# Solution

Soit, avec

$$\sigma_1 = -\sqrt{2} + 3; \quad \sigma_2 = 3; \quad \sigma_3 = \sqrt{2} + 3$$



## Solution

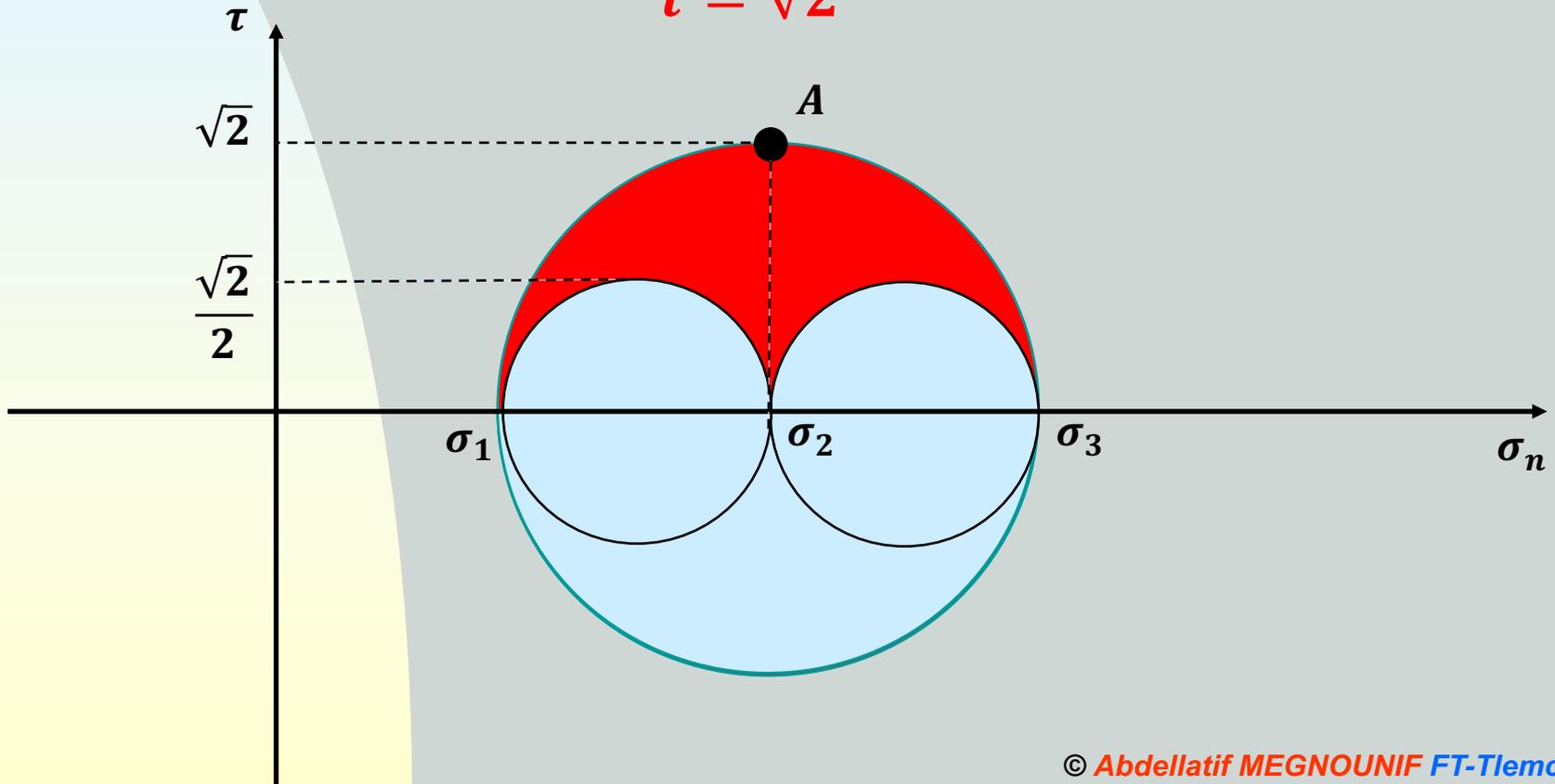
Vecteur contrainte dont la normale est la bissectrice du plan (x,z) positif.

$$\text{Soit } l = \frac{\sqrt{2}}{2}; \quad m = 0; \quad n = \frac{\sqrt{2}}{2}$$

$$\text{Or : } \sigma_n = l^2 \cdot \sigma_1 + m^2 \cdot \sigma_2 + n^2 \cdot \sigma_3 = \frac{1}{2}(3 - \sqrt{2}) + \frac{1}{2}(3 + \sqrt{2}) = 3$$

$$\text{et } \tau^2 = \sigma^2 - \sigma_n^2 = l^2 \cdot \sigma_1^2 + m^2 \cdot \sigma_2^2 + n^2 \cdot \sigma_3^2 - \sigma_n^2 = \frac{1}{2}(3 - \sqrt{2})^2 + \frac{1}{2}(3 + \sqrt{2})^2 - 9 = 2$$

$$\tau = \sqrt{2}$$



**Merci. Fin de l'Application**