

## Opérateur DYNA\_LINE\_HARM

---

### 1 But

---

Calculer la réponse dynamique complexe d'un système à une excitation harmonique : calcul direct pour une structure dans l'espace physique, calcul par sous-structuration harmonique pour plusieurs sous structures définies par leur base modale en coordonnées modales.

Cette réponse dynamique peut être évaluée en plusieurs travaux successifs (concept réentrant).

Produit une structure de données de type `dyna_harmo` ou `acou_harmo` ou `harmo_gene`.

## 2 Syntaxe

```

harm  [*] = DYNA_LINE_HARM
(
  ◇ reuse = harm,
  ◇ RESULTAT = harm, / [dyna_harmo]
                                / [harm_gene]

  ◇ MODELE = mo, [modele]
  ◇ CHAM_MATER = chmat, [cham_mater]
  ◇ CARA_ELEM = carac, [cara_elem]

  ◆ MATR_MASS = m, / [matr_asse_DEPL_R]
                                / [matr_asse_PRES_C]
                                / [matr_asse_GENE_R]

  ◆ MATR_RIGI = k, / [matr_asse_DEPL_R]
                                / [matr_asse_DEPL_C]
                                / [matr_asse_PRES_C]
                                / [matr_asse_GENE_R]
                                / [matr_asse_GENE_C]

  ◇ / MATR_AMOR = c, / [matr_asse_DEPL_R]
                                / [matr_asse_PRES_C]
                                / [matr_asse_GENE_R]

    / AMOR_REDUIT = ln , [l_R]
    / LIST_AMOR = cn , [listr8]

  ◇ MATR_IMPE_PHI = imp, / [matr_asse_DEPL_R]
                                / [matr_asse_GENE_R]

  ◆ / FREQ = lf, [l_R]
    / LIST_FREQ = cf, [listr8]

  ◇ / TOUT_CHAM = 'OUI', [DEFAULT]
    / NOM_CHAM = | 'DEPL',
                  | 'VITE',
                  | 'ACCE',

  ◇ SOLVEUR = (
    . . . voir [U4.50.01] . . .
  ),

  ◇ SENSIBILITE = (
    . . . voir [U4.50.02] . . .
  ),

  ◆ EXCIT =
    _F(
      ◆ / VECT_ASSE = vecti, / [cham_no]
                                / [vect_asse_gene]
      / CHARGE = chi, [char_meca]
      ◇ TYPE_CHARGE = 'FIXE', [DEFAULT]
      ◆ / FONC_MULT_C = hci, / [fonction_C]
                                / [formule_C]
      / COEF_MULT_C = aci, [C]
      / FONC_MULT = hi, / [fonction]
                                / [formule]
                                / [nappe]
      / COEF_MULT = ai, [R]
      ◇ PHAS_DEG = / 0., [DEFAULT]
                                / phi, [R]
      ◇ PUIS_PULS = / 0, [DEFAULT]
                                / ni, [Is]
    ),
  ◇ EXCIT_RESU =

```

---

Titre : *Opérateur DYNA\_LINE\_HARM* Date : 17/03/2009  
 Auteur(s) : *H. ANDRIAMBOLOLONA (EDF-R&D/AMA)* Clé : U4.53.11 Page : 3/10

```

_F( ♦ RESULTAT = resuforc, / [dyna_harmo]
    / [harm_gene]
    ♦ COEF_MULT_C = aci, [C]
    ),
    ♦ TITRE = tx, [l_Kn]
);

```

```

si MATR_RIGI = [matr_asse_DEPL_R] alors [*] dyna_harmo
               [matr_asse_DEPL_C]      dyna_harmo
               [matr_asse_PRES_C]      acou_harmo
               [matr_asse_GENE_R]      harm_gene
               [matr_asse_GENE_C]      harm_gene

```

### 3 Rappels

#### 3.1 Equation du comportement dynamique sous excitation harmonique

L'amortissement de la structure peut être visqueux ou hystérétique [U2.06.03] [R5.05.04].

Cet opérateur résout l'équation :

$$(-j\omega^3 \mathbf{I} - \omega^2 \mathbf{M} + j\omega \mathbf{C} + \mathbf{K})x = \left\{ \sum_{i=1}^k h_i(f) \omega^{n_i} e^{j\pi \frac{\varphi_i}{180}} g_i(\mathbf{P}) \right\}$$

Où :

$\mathbf{K}$  représente une matrice de rigidité réelle ou complexe

$\mathbf{M}$  représente une matrice de masse

$\mathbf{C}$  représente une matrice d'amortissement

$\mathbf{I}$  représente une matrice d'impédance acoustique issue d'une formulation en déplacement-pression-potentiel.

$\mathbf{P}$  est un point courant de la structure.

$\omega = 2\pi f$  : pulsation d'excitation

$x$  : réponse complexe

#### 3.2 Amortissement hystérétique

Cet opérateur permet également de calculer la réponse harmonique d'une structure avec

$$(\mathbf{K} - \omega^2 \mathbf{M})x = \left\{ \sum_{i=1}^k h_i(f) \omega^{n_i} e^{j\pi \frac{\varphi_i}{180}} g_i(\mathbf{P}) \right\}$$

amortissement hystérétique.

Avec  $\mathbf{K}$  : matrice de rigidité complexe.

Pour des exemples détaillés, on se reportera au document [U2.06.03].

Cet opérateur est utilisable en force imposée et en mouvement imposé (référentiel relatif ou absolu).

## 4 Opérandes

### 4.1 Opérande RESULTAT

◇   RESULTAT = harm

Nom de la structure de données résultat à enrichir. Ce mot-clé est obligatoire si on est en mode concept réentrant (reuse).

### 4.2 Opérande MODELE

◇   MODELE = mo

Nom du concept définissant le modèle dont les éléments font l'objet du calcul harmonique.

### 4.3 Opérande CHAM\_MATER

◇   CHAM\_MATER = chmat

Nom du concept définissant le champ de matériau affecté sur le modèle mo.

### 4.4 Opérande CARA\_ELEM

◇   CARA\_ELEM = carac

Nom du concept définissant les caractéristiques des éléments de poutre, coques, etc...

### 4.5 Opérande MATR\_MASS

◆   MATR\_MASS = m

Nom du concept matrice assemblée correspondant à la matrice de masse du système.

### 4.6 Opérande MATR\_RIGI

◆   MATR\_RIGI = k

Nom du concept matrice assemblée correspondant à la matrice de rigidité du système. Un amortissement hystérique est obtenu avec une matrice de rigidité complexe.

### 4.7 Opérande MATR\_AMOR / AMOR\_REDUIT / LIST\_AMOR

◇   /   MATR\_AMOR = c

Nom du concept matrice assemblée correspondant à la matrice d'amortissement visqueux du système.

/   AMOR\_REDUIT = lη

Liste de tous les amortissements réduits : (η<sub>1</sub>, η<sub>2</sub>, ..., η<sub>n</sub>).

/   LIST\_AMOR = cη

Nom du concept de type `listr8` contenant la liste des amortissements réduits.

## 4.8 Opérande MATR\_IMPE\_PHI

◇ MATR\_IMPE\_PHI = imp

Nom du concept matrice assemblée correspondant à la matrice d'impédance pour un système fluide-structure dont la formulation est en déplacement-pression-potentiel  $(u, p, \varphi)$  [R4.02.02].

## 4.9 Opérandes FREQ/LIST\_FREQ

◆ / FREQ = lf

Liste de toutes les fréquences de calcul: (f1, f2, ..., fn).

/ LIST\_FREQ = cf

Nom du concept de type `listr8` contenant la liste des fréquences de calcul.

## 4.10 Opérandes TOUT\_CHAM / NOM\_CHAM

◇ / TOUT\_CHAM = 'OUI'  
/ NOM\_CHAM = | 'DEPL'  
| 'VITE'  
| 'ACCE'

Choix des champs à calculer pour représenter la réponse : déplacement, vitesse, accélération ou les trois.

## 4.11 Opérandes SOLVEUR

◇ SOLVEUR

Ce mot clé facteur est facultatif. Il permet de définir la méthode de résolution du système. La syntaxe est décrite dans le document [U4.50.01].

Dans la version actuelle, la méthode `MULT_FRONT` n'est pas disponible pour la résolution des systèmes avec des matrices généralisées.

## 4.12 Opérande SENSIBLITE

◇ SENSIBILITE

Active le calcul de la dérivée du champ de déplacement, vitesse et accélération par rapport à un paramètre sensible du problème.

Le document [U4.50.02] précise le fonctionnement du mot clé.

## 4.13 Mot clé EXCIT

◆ EXCIT

Opérande permettant de définir plusieurs excitations. Soit en indiquant un vecteur assemblé correspondant à un chargement, soit des charges qui conduiront au calcul et à l'assemblage d'un second membre. Pour chaque occurrence du mot clé facteur, on définit une composante de l'excitation sous la forme  $(h(f), g(P), \varphi)$ .

### 4.13.1 Opérandes VECT\_ASSE/CHARGE/TYPE\_CHARGE

Permettent de définir  $g(P)$  discrétisation spatiale du chargement, sous forme d'un champ aux nœuds correspondant à une ou plusieurs charges de force ou de mouvement imposé.

◆ / VECT\_ASSE = vecti

Nom du concept produit par :

- l'opérateur `ASSE_VECTEUR` en force imposée ou en mouvement imposé de déplacement dans un référentiel absolu. Les amplitudes de l'excitation peuvent être définies dans les

Titre : Opérateur DYNA\_LINE\_HARM

Date : 17/03/2009

Auteur(s) : H. ANDRIAMBOLOLONA (EDF-R&amp;D/AMA)

Clé : U4.53.11

Page : 7/10

concepts de type charge correspondante. Le champ attendu est un champ aux nœuds de grandeur DEPL\_R, DEPL\_C ou PRES\_C,

- l'opérateur CALC\_CHAR\_SEISME en mouvement imposé de déplacement, vitesse ou accélération correspondant au vecteur assemblé dans un référentiel relatif : dans ce cas les charges ne doivent contenir que des conditions cinématiques (DDL\_IMPO de valeur nulle). Le concept est dans ce cas de type vect\_asse\_gene.

/ CHARGE = chi

chi nom du concept de chargement précisé par la i<sup>ème</sup> occurrence de EXCIT.

Le mot-clé MODELE doit être renseigné si on utilise le mot-clé CHARGE.

◇ TYPE\_CHARGE = 'FIXE'

Ce mot-clé est là car on se sert des routines de résolution non-linéaire pour la résolution du système linéaire.

## 4.13.2 Opérandes FONC\_MULT\_C / COEF\_MULT\_C / FONC\_MULT / COEF\_MULT

Permettent de définir  $h(f)$  loi d'évolution, complexe ou réelle, de la fréquence, appliquée à toutes les composantes du champ au nœud associé à cette occurrence. Plusieurs possibilités sont offertes :

◆ / FONC\_MULT\_C = hci

Nom du concept de type fonction\_C ou formule\_C définissant une fonction  $h(f)$  complexe de la fréquence  $f$ ,

/ COEF\_MULT\_C = aci

Coefficient complexe multiplicateur du chargement, indépendant du chargement,

/ FONC\_MULT = hi

Concept de type fonction, formule ou nappe définissant une fonction  $h(f)$  réelle de la fréquence  $f$ ,

/ COEF\_MULT = ai

Coefficient réel multiplicateur du chargement, indépendant du chargement.

## 4.13.3 Opérande PUIS\_PULS

◇ PUIS\_PULS = ni

Permet de définir la puissance de la pulsation lorsque le chargement est fonction de la fréquence ; par défaut  $n_i = 0$ .

## 4.13.4 Opérande PHAS\_DEG

◇ PHAS\_DEG = phi

Permet de définir la phase de chaque composante de l'excitation en degrés par rapport à une référence de phase unique ; par défaut  $\varphi_i = 0$ .

## 4.13.5 Remarque

Pour un problème à mouvement imposé, on définit les degrés de liberté bloqués (conditions cinématiques préalables à la construction du cham\_no) ; on peut ensuite choisir une excitation :

- en déplacement imposé  $n = 0$ ,  $\varphi = 0$  degré
- en vitesse imposée  $n = 1$ ,  $\varphi = 90$  degrés
- en accélération imposée  $n = 2$ ,  $\varphi = 180$  degrés

## 4.14 Opérande EXCIT\_RESU

◇ EXCIT\_RESU

Ce mot-clé facteur permet de définir plusieurs compléments de chargement sous forme d'une évolution harmonique de type `dyna_harmo` de vecteurs assemblés seconds membres, calculée sur la base physique.

### 4.14.1 Opérande RESULTAT

Ce mot-clé permet de définir les seconds membres complémentaires à extraire pour chaque fréquence de calcul à partir d'un résultat déjà calculé de champs de forces nodales.

◆ RESULTAT = `resuforc`

Nom du concept d'évolution harmonique de seconds membres produit par l'enchaînement de l'opérateur `CALC_NO` [U4.81.02] avec l'option '`FORC_NODA_NONL`' afin de produire une évolution transitoire de seconds membres, et de l'opérateur `REST_SPEC_TEMP` [U4.63.34] pour transformer cette évolution transitoire en évolution harmonique. Un exemple d'utilisation est fourni dans le cas test SDLS119A.

### 4.14.2 Opérande COEF\_MULT\_C

◆ COEF\_MULT\_C = `aci`

Coefficient complexe multiplicateur du vecteur second membre extrait du résultat `resuforc` pour chaque fréquence de calcul.

## 4.15 Opérande TITRE

◇ TITRE = `tx`

Titre attaché au concept produit par cet opérateur [U4.03.01].



## 5 Exemple d'utilisation en force imposée

```
# -----
# REFERENCE: SFM/VPCS SDLD21      COMMANDES
# -----
# SYSTEME MASSE-RESSORT A 8 DEGRES DE LIBERTE AVEC AMORTISSEMENT
# VISQUEUX PROPORTIONNEL (REPONSE HARMONIQUE)
# 9 RESSORTS  8 MASSES  -- K = 1.E+5      M = 10      C = 50--
# -----
DEBUT(CODE = _F(NOM = 'SDLD21A'),);
# -----
MA = LIRE_MALLAGE( );

MO = AFFE_MODELE(  MALLAGE = MA ,
                   AFPE = (  _F(  TOUT          = 'OUI',
                                PHENOMENE       = 'MECANIQUE',
                                MODELISATION     = 'DIS_T',),
                           _F(  GROUP_NO       = MASSE,
                                MODELISATION     = 'DIS_T',),
                           ),);

CARELEM = AFFE_CARA_ELEM(  MODELE = MO ,
                           DISCRET = (  _F(  GROUP_MA = 'RESSORT',
                                              CARA      = 'K_T_D_L',
                                              VALE      = (1.E+5,1.,1.), ),
                                         _F(  GROUP_NO = MASSE,
                                              CARA      = 'M_T_D_N',
                                              VALE      = 10., ),
                                         _F(  GROUP_MA = AMORTIS,
                                              CARA      = 'A_T_D_L',
                                              VALE      = (50.,1.,1.), ),
                                         ),),);

CH = AFFE_CHAR_MECA(  MODELE = MO,
                      DDL_IMPO = (  _F( GROUP_NO = 'A_ET_B',
                                         DX = 0., DY = 0., DZ = 0.),
                                   _F( GROUP_NO = 'MASSE',
                                         DY = 0., DZ = 0.),),
                      FORCE_NODALE = _F( NOEUD = 'P4', FX = 1.),
                      );

MELR = CALC_MATR_ELEM(  MODELE = MO ,CHARGE = CH,
                        OPTION = 'RIGI_MECA',
                        CARA_ELEM = CARELEM,);

MELM = CALC_MATR_ELEM(  MODELE = MO ,CHARGE= CH,
                        OPTION = 'MASS_MECA',
                        CARA_ELEM = CARELEM,);

MELC = CALC_MATR_ELEM(  MODELE = MO ,CHARGE = CH,
                        OPTION = 'AMOR_MECA',
                        CARA_ELEM = CARELEM,);

VECT = CALC_VECT_ELEM(  CHARGE = CH, OPTION = 'CHAR_MECA',);
# -----
NUM = NUME_DDL(  MATR_RIGI = MELR,);
MATASSR = ASSE_MATRICE(MATR_ELEM = MELR, NUME_DDL = NUM,);
MATASSM = ASSE_MATRICE(MATR_ELEM = MELM, NUME_DDL = NUM,);
MATASSC = ASSE_MATRICE(MATR_ELEM = MELC, NUME_DDL = NUM,);
VECTASS = ASSE_VECTEUR(VECT_ELEM = VECT, NUME_DDL = NUM,);
# -----
```

---

*Fascicule u4.53 : Analyse dynamique*