

Le calcul de coupoles à degré d'hyperdétermination élevé

Autor(en): **Ansermet, A.**

Objektyp: **Article**

Zeitschrift: **Bulletin technique de la Suisse romande**

Band (Jahr): **91 (1965)**

Heft 9

PDF erstellt am: **25.04.2024**

Persistenter Link: <https://doi.org/10.5169/seals-67656>

Nutzungsbedingungen

Die ETH-Bibliothek ist Anbieterin der digitalisierten Zeitschriften. Sie besitzt keine Urheberrechte an den Inhalten der Zeitschriften. Die Rechte liegen in der Regel bei den Herausgebern.

Die auf der Plattform e-periodica veröffentlichten Dokumente stehen für nicht-kommerzielle Zwecke in Lehre und Forschung sowie für die private Nutzung frei zur Verfügung. Einzelne Dateien oder Ausdrucke aus diesem Angebot können zusammen mit diesen Nutzungsbedingungen und den korrekten Herkunftsbezeichnungen weitergegeben werden.

Das Veröffentlichen von Bildern in Print- und Online-Publikationen ist nur mit vorheriger Genehmigung der Rechteinhaber erlaubt. Die systematische Speicherung von Teilen des elektronischen Angebots auf anderen Servern bedarf ebenfalls des schriftlichen Einverständnisses der Rechteinhaber.

Haftungsausschluss

Alle Angaben erfolgen ohne Gewähr für Vollständigkeit oder Richtigkeit. Es wird keine Haftung übernommen für Schäden durch die Verwendung von Informationen aus diesem Online-Angebot oder durch das Fehlen von Informationen. Dies gilt auch für Inhalte Dritter, die über dieses Angebot zugänglich sind.

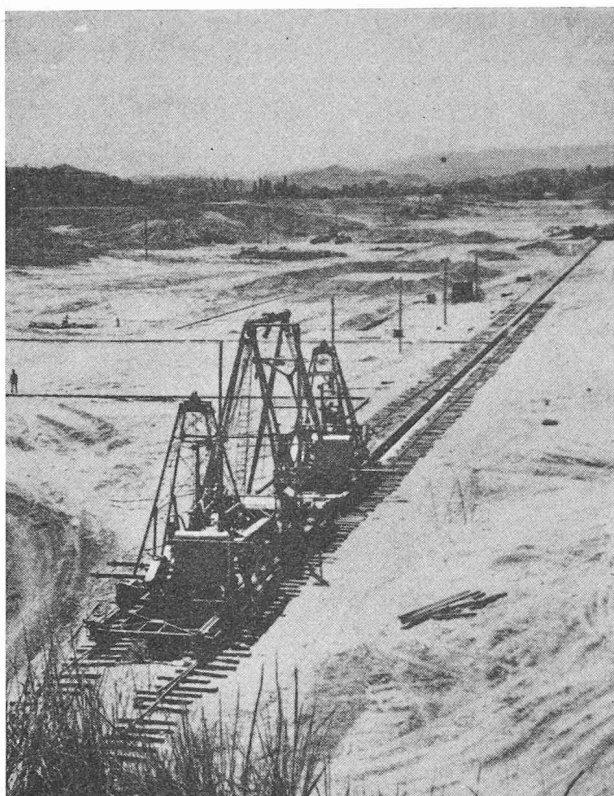


Fig. 4. — Disposition chantier Pinios.

quatre heures. L'installation à cet effet comprenait deux groupes « excavation-bétonnage ».

La tête du diaphragme était construite en béton armé conventionnel, de façon à pénétrer dans un chapeau

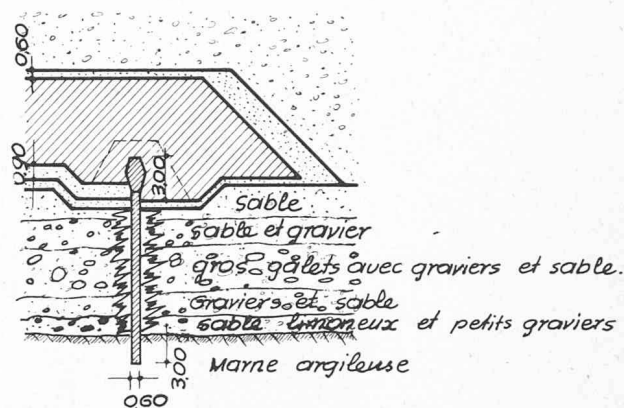


Fig. 5. — Tête de tapis argileux.

argileux plastique de couverture sur une longueur de 3 m environ. (Fig. 5.)

Pour le contrôle de son efficacité, on a procédé à une série de mesures piézométriques en amont et en aval du diaphragme. Il est intéressant de signaler que même en cours de construction (série impaire de panneaux seulement), l'on pouvait déjà déceler un rabattement de la nappe souterraine, ce qui montre bien que les niveaux amont et aval de la nappe d'eau, au droit du panneau considéré, étaient indépendants.

De pareils diaphragmes ont été exécutés en Grèce également comme enceinte de fouilles à ciel ouvert pour réduire les venues d'eau dans la zone d'excavation, et comme murs de quai en pleine mer jusqu'à 10 m de profondeur d'eau, l'un des côtés de ce diaphragme-mur étant remblayé par la suite pour former la plate-forme du quai.

LE CALCUL DES COUPOLES À DEGRÉ D'HYPERDÉTERMINATION ÉLEVÉ

par A. ANSERMET, ingénieur, professeur

Lorsque dans un système articulé (coupôles, etc.) le nombre des éléments surabondants (liaisons, barres) est peu élevé, le praticien ne se heurte en général pas à de grandes difficultés; il peut choisir entre la solution judicieusement développée à l'aide du calcul matriciel dans le « Baustatik » du Prof. Dr Stüssi ou celle, analytique mais très différente, de B. Mayor (voir [1]) basée surtout sur des équations aux déformations.

Si le degré d'hyperdétermination est élevé, le problème est plus complexe; la solution par les inconnues hyperstatiques n'est pas nécessairement la meilleure. Dans certaines publications même récentes ([2] p. 77-92) on préconise le fractionnement du calcul pour éviter des calculs trop laborieux; dans les réseaux téléométriques on procède parfois de même et on sait l'analogie existant entre ces deux problèmes¹. Cette conception est maintenant plus ou moins dépassée grâce aux progrès réalisés en calcul électronique. En général il y a lieu d'inverser des matrices symétriques et, dans ce domaine, on réalise de véritables performances par voie électronique.

Un élément de base est encore la condition connue étendue à toutes les barres

$$(1) \quad A = \sum \left(\frac{S_s^2}{2EF} \right) = \sum \left\{ \left(\frac{S_s}{EF} \right)^2 \left(\frac{EF}{2s} \right) \right\} = \sum (\nu^2 p) = \\ = [p\nu\nu] = \text{minimum} \quad (\text{voir [3]}).$$

Il est assez rare que les praticiens de la méthode des moindres carrés bénéficient de poids p à priori aussi bien définis. L'interprétation est aisée:

S = efforts axiaux dans les barres (Stabkräfte);

E = coefficients d'élasticité;

s = longueurs des barres;

F = sections transversales des barres;

ν = allongements ou raccourcissements des barres;

A = énergie de déformation.

¹ « Die Analogie zwischen den Stabfachwerken und Streckennetzen wurde bald erkannt », dit-on outre-Rhin.

Publication au bénéfice de subsides du Fonds national de la Recherche scientifique et de la Société académique vaudoise.

On a de plus :

$(dx), (dy), (dz)$ Variations des coordonnées des nœuds (solution B. Mayor) ;
 dx, dy, dz Variations des coordonnées des nœuds (pour réaliser la condition (1)) ;
 p, P poids respectivement à priori et à postériori.

Avant de poursuivre il convient de rendre hommage à B. Mayor pour sa solution analytique portant sur une combinaison d'équations d'équilibre et d'équations aux déformations. Ces dernières sont linéaires et homogènes par rapport aux inconnues $(dx), (dy), (dz), S$, ce qui les caractérise. Mais le nombre d'inconnues peut être élevé (il y a encore les réactions). Les équations aux déformations en dx, dy, dz ne sont pas homogènes, car l'état initial, à partir duquel les coordonnées varient, n'est pas le même.

Liaisons. La forme générale est linéaire et homogène :

$$F(dx, dy, dz) = 0$$

En pratique on choisira un système de coordonnées apportant des simplifications par exemple, pour la coupole du Reichstag :

Nœuds	x	y	z
1	13,5	22,88	14,9
2	26,7	22,88	14,9
3	26,7	11,12	14,9
4	13,5	11,12	14,9
5	2,0	22,88	0
6	13,5	32,0	0

Nœuds	x	y	z
7	26,7	32,0	0
8	38,2	22,88	0
9	38,2	11,12	0
10	26,7	2,0	0
11	13,5	2,0	0
12	2,0	11,12	0

$dz = 0$ pour les nœuds 5 à 12
 $dx = 0$ » » 6 et 10
 $dy = 0$ » » 8 et 12

donc en tout douze liaisons simples.

Il y a des ellipsoïdes de déformation pour les nœuds 1 à 4, des ellipses pour les nœuds 5, 7, 9, 11.

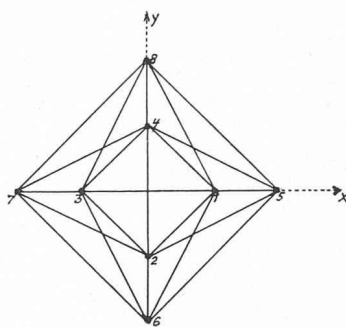
Etats transitoires. Dans les réseaux radiotélémetrés on coupe les côtés surabondants ; dans les systèmes articulés on fait de même avec les barres. Au point de vue théorique il est essentiel de remarquer que ces états sont arbitraires. Le calcul du système, après qu'on a remplacé les barres coupées par des forces, donne lieu à l'application de la représentation plane d'après B. Mayor ; ce fut une idée géniale de matérialiser les nœuds par des plaques mobiles. Cette étape du calcul fournit les termes absolus des équations aux déformations ; mais ces éléments ne sont pas même nécessaires lorsqu'on veut savoir si les ellipsoïdes de déformation sont plus ou moins aplatis ou allongés. C'est ce que le cas concret ci-après montrera.

Calcul d'une coupole Schwedler

Cet exemple est tiré de la « Baustatik » ([3] p. 305) ; il ne donnera lieu qu'à dix barres surabondantes mais le calcul gagnera en clarté.

Par voie électronique l'inversion de la matrice symétrique des coefficients des équations normales dure 45 secondes seulement ; on peut donc envisager une vraie

révolution dans le choix des méthodes de calcul. Les coordonnées des nœuds sont choisies arbitrairement :



Nœuds	x	y	z
1	+1	0	+1
2	0	-1	+1
3	-1	0	+1
4	0	+1	+1
5	+2	0	0
6	0	-2	0
7	-2	0	0
8	0	+2	0

L'unité est quelconque 8^m, 10^m, 12^m

C'est un exemple de caractère didactique. Il n'est fait aucune hypothèse sur les forces extérieures.

A la base du calcul il y a une équation aux déformations par barre comme dans la solution analytique de B. Mayor ; au maximum il y a 28 barres et au moins 6 liaisons, donc 6 variations de coordonnées nulles au lieu de 12 pour la coupole du Reichstag. L'état fondamental (Grundsystem) donne lieu à l'application de la représentation plane, solution connue (voir [1]).

C'est la condition du minimum pour $[p\nu\nu]$ qui importe

$$(2) \quad \nu_i = a_i(dx_g - dx_h) + b_i(dy_g - dy_h) + c_i(dz_g - dz_h) + f_i \text{ (poids } p_i)$$

pour la barre $g - h$ d'indice i , les variations de coordonnées étant les inconnues. On verra que dans la première partie des calculs les termes absolus n'interviennent pas ; quant aux poids à priori ils sont proportionnels à $(E_i F_i / s_i)$. Ils furent choisis ici pour réduire l'influence des éléments non diagonaux de la matrice inverse ; le cas idéal, à certains égards, est celui où cette matrice est diagonale, mais ce n'est pas facile à réaliser. Pour réduire à 12 le nombre des inconnues, admettons 12 liaisons, c'est-à-dire que les dx, dy, dz des 4 nœuds 5, 6, 7, 8 sont nuls. Seuls les nœuds 1, 2, 3, 4 sont libres ; il y a 22 barres, 10 de celles-ci étant surabondantes. Le nombre des inconnues pourrait être inférieur à celui des barres surabondantes.

Le calcul est rapide : on forme successivement les coefficients a_i, b_i, c_i puis les équations normales (demi-dérivées de l'énergie) et enfin la matrice aux coefficients de poids (en diagonale les quadratiques). Ce problème fut déjà traité (voir [4] et [5]) sous divers aspects.

Coefficients : Déformation quadratique moyenne relative à l'unité de poids :
 $[paa], [pbb], \dots$
 $[pab], [pac], \dots$
Termes absolus $m_0^2 \cong [p\nu\nu] : 10$. Provisoirement on pose parfois : $m_0^2 = 1$
 $[paf], [pbf], \dots$

$$\text{Valeurs indépendantes des } f_i \begin{cases} \sqrt{0,339} = 0,582 \\ \sqrt{0,535} = 0,731 \\ \sqrt{0,935} = 0,967 \end{cases}$$

Grâce au choix des axes de coordonnées on obtient les demi-axes principaux des quatre ellipsoïdes de déformation (pour $m_0^2 = 1$) soit 0,582, 0,731, 0,967 la somme $(0,339 + 0,535 + 0,935 = 1,809)$ est un invariant. Le

Tableau des coefficients des équations aux déformations et des poids

Barres	dx_1	dy_1	dz_1	dx_2	dy_2	dz_2	dx_3	dy_3	dz_3	dx_4	dy_4	dz_4	P_i	Barres
1-2	+ 0,707	+ 0,707		— 0,707	— 0,707								0,80	1-2
2-3				+ 0,707	— 0,707		— 0,707	+ 0,707					0,80	2-3
3-4							— 0,707	— 0,707		+ 0,707	+ 0,707		0,80	3-4
4-1	+ 0,707	— 0,707								— 0,707	+ 0,707		0,80	4-1
1-3	+ 1,00						— 1,00						0,70	1-3
2-4					— 1,00						+ 1,00		0,70	2-4
1-5	— 0,707	0,00	+ 0,707										1,27	1-5
1-6	+ 0,41	+ 0,815	+ 0,41										1,00	1-6
1-7	+ 0,949	0,00	+ 0,316										1,00	1-7
1-8	+ 0,41	— 0,815	+ 0,41										1,00	1-8
2-5				— 0,815	— 0,41	+ 0,41							1,00	2-5
2-6				0,00	+ 0,707	+ 0,707							1,27	2-6
2-7				+ 0,815	— 0,41	+ 0,41							1,00	2-7
2-8				0,00	— 0,949	+ 0,316							1,00	2-8
3-5							— 0,949	0,00	+ 0,316				1,00	3-5
3-6							— 0,41	+ 0,815	+ 0,41				1,00	3-6
3-7							+ 0,707	0,00	+ 0,707				1,27	3-7
3-8							— 0,41	— 0,815	+ 0,41				1,00	3-8
4-5										— 0,815	+ 0,41	+ 0,41	1,00	4-5
4-6										0,00	+ 0,949	+ 0,315	1,00	4-6
4-7										+ 0,815	+ 0,41	+ 0,41	1,00	4-7
4-8										0,00	— 0,707	+ 0,707	1,27	4-8

Matrice symétrique des coefficients des équations normales (Résolution par calcul électronique)

3,37	0,00	0,00	— 0,40	— 0,40	0,00	— 0,70	0,00	0,00	0,00	+ 0,40	+ 0,40	0,00
	2,14	0,00	— 0,40	— 0,40	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	+ 0,40	— 0,40	0,00
		1,07	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
			2,14	0,00	0,00	— 0,40	+ 0,40	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
				3,37	0,00	+ 0,40	— 0,40	0,00	0,00	0,00	— 0,70	0,00
					1,07	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
						3,37	0,00	0,00	0,00	— 0,40	— 0,40	0,00
							2,14	0,00	0,00	— 0,40	— 0,40	0,00
								1,07	0,00	0,00	0,00	0,00
									2,14	0,00	0,00	0,00
										1,07	0,00	0,00
											3,37	0,00
												1,07

Matrice symétrique aux coefficients de poids (inverse de la précédente)
(Calcul par le centre de calcul électronique de l'EPUL)

0,339	0	0	+ 0,079	+ 0,025	0	+ 0,083	0	0	+ 0,079	— 0,025	0
	0,535	0	+ 0,102	+ 0,079	0	0	— 0,102	0	— 0,008	+ 0,079	0
		0,935	0	0	0	0	0	0	0	0	0
			0,535	0	0	+ 0,079	— 0,102	0	— 0,008	0	0
				0,339	0	— 0,025	+ 0,079	0	0	+ 0,008	0
					0,935	0	0	0	0	0	0
						0,339	0	0	+ 0,079	+ 0,025	0
							0,535	0	+ 0,102	+ 0,079	0
								0,935	0	0	0
									0,535	0	0
										0,339	0
											0,935

grand axe est vertical et le petit dirigé suivant la diagonale 1-3. Le calcul devient définitif quand m_0^2 est connu (dimensions fournies par l'équation(1)). Mais jusque-là les termes absolus f_i ne jouent pas de rôle.

Poids des barres à posteriori P_i . On sait que la somme $[p_i : P_i]$ est égale au nombre des inconnues, ce qui caractérise la méthode des moindres carrés. Ces P_i sont les poids des binômes ($-f_i + v_i$)

On trouve : $p_i : P_i$

Arêtes supérieures

$$(1-2, 2-3, 3-4, 4-1) \quad 0,472 \times 4 = 1,89$$

Diagonales faces supérieures

$$(1-3, 2-4) \quad 0,358 \times 2 = 0,716$$

Arêtes 1-5, 2-6,

$$3-7, 4-8 \quad 0,81 \times 4 = 3,24$$

Diagonales faces latérales

$$(1-6, 2-5, \dots) \quad 0,572 \times 8 = 4,576$$

Barres 1-7, 2-8,

$$3-5, 4-6 \quad 0,398 \times 4 = 1,59$$

$$[p_i : P_i] = 12,01 \quad (\text{nombre d'inconnues})$$

par exemple pour la diagonale 1-3 :

$$1 : P_5 = 0,339 + 0,339 - 2 \times 0,083 = 0,512 ;$$

$$p_5 : P_5 = 0,70 \times 0,512 = 0,358$$

Ces calculs constituent un précieux contrôle.

En résumé, à part des solutions par approximations, on peut former les dérivées de l'énergie en fonction des inconnues hyperstatiques ou faire varier les coordonnées des nœuds (B. Mayor) ; la solution nouvelle fait appliquer des dérivées mais en fonction des variations de coordonnées, ce qui lui confère un caractère général, surtout quant à l'étude des déformations.

LITTÉRATURE

- [1] MAYOR, B. : *Introduction au calcul des systèmes statiques* (Payot, Lausanne).
- [2] SALLES, F. : *Initiation à la théorie de l'énergie élastique* (Dunod, Paris).
- [3] STÜSSI, F. : *Baustatik I, II* (Birkhäuser, Basel).
- [4] ANSERMET, A. : « Nouvelle méthode de calcul des coupes » (1964). *Bulletin technique* n° 19.
- [5] ZURMÜHL : *Matrizen* (Springer Verlag).