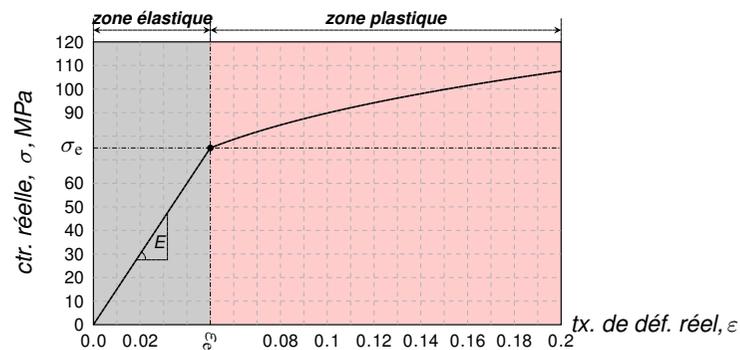


Procédés de fabrication I - IGI - HEIG-VD Propriétés Mécanique des Matériaux Résumé

18 octobre 2024

La contrainte en fonction de l'allongement

Courbe de traction et limite élastique réelles



- La quantité $\sigma_e = E\epsilon_e$ est la **limite élastique réelle du matériau**. Si la contrainte de traction appliquée excède cette limite, le matériau subit une déformation permanente. C'est ce niveau de contrainte qui est recherché dans les processus de **formage** (forgeage, laminage, ...).

- On appelle **contrainte réelle** et on note σ le rapport entre force et section courantes :

$$F = S\sigma.$$

- Pour un matériau donné, σ ne dépend que du rapport entre la longueur courante l et la longueur initiale l_0 par le biais du taux de déformation réel ϵ :

$$\epsilon = \ln \frac{l}{l_0} \quad (1)$$

- La dépendance entre σ et ϵ est **forcément** linéaire tant que la barre demeure dans le domaine élastique (pas d'effet mémoire dû à une éventuelle précontrainte).

$$\sigma = \begin{cases} E\epsilon, & \epsilon \leq \epsilon_e \quad (\text{loi de Hooke}) \\ K\epsilon^n, & \epsilon \geq \epsilon_e \quad (\text{loi de Ludwik}) \end{cases}$$

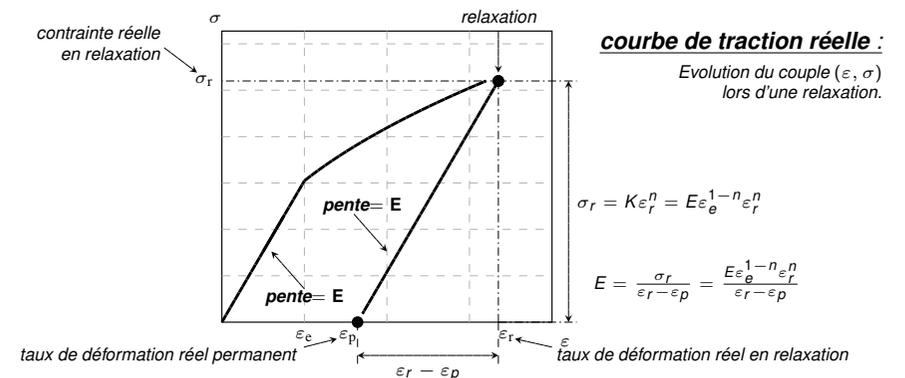
- ϵ_e : tx de déf. réel en lim. élastique
- E : module d'Young,
- $n \in [0.1]$: coeff. d'écroissage,
- $K = E\epsilon_e^{1-n}$: module d'ecrouissage.

- Dans le domaine plastique on utilise des lois phénoménologiques d'écroissage, comme la loi de Ludwik (pour les métaux revenus, certains plastiques, etc...)

Relaxation et déformation permanente

- Dans l'exp. de traction, on appelle **relaxation** le fait de laisser revenir la force à zéro. Les taux de déf. réels ϵ_p et ϵ_r avant et après relaxation sont liés par :

$$\frac{\epsilon_p}{\epsilon_e} = \frac{\epsilon_r}{\epsilon_e} - \left(\frac{\epsilon_r}{\epsilon_e}\right)^n \quad (\text{Equation de la déformation permanente}) \quad (2)$$



Lois de Poisson

- Le taux de déformation réel ε est fondamentalement lié fondamentalement aux variations de la dimension **longitudinale** de l'échantillon. Si ε est connu on trouve l en appliquant la formule

$$l = l_0 e^\varepsilon \quad \text{car} \quad \varepsilon = \ln \frac{l}{l_0} \text{ par définition.} \quad (3)$$

- Si le taux de déformation réel est connu on peut aussi anticiper les variations des dimensions **latérales**, r et S , de l'échantillon. Dans le domaine élastique on a que

$$r = r_0 e^{-\nu\varepsilon} \quad \text{et} \quad S = S_0 e^{-2\nu\varepsilon} \quad \text{si} \quad 0 \leq \varepsilon \leq \varepsilon_e \quad (4)$$

- En combinant les informations (3) et (4), il est aussi possible de comprendre comment varie le volume de l'échantillon :

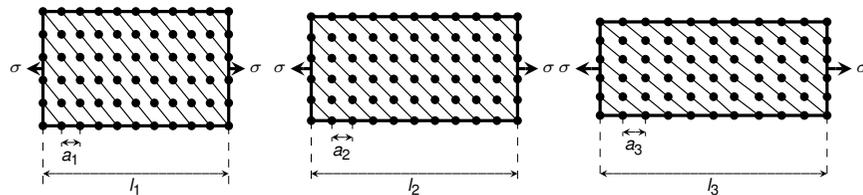
$$V = V_0 = e^{(1-2\nu)\varepsilon} \quad \text{si} \quad 0 \leq \varepsilon \leq \varepsilon_e. \quad (5)$$

- Les trois relations (4)-(5) portent le nom de **lois de Poisson**. Elles ne sont valables que dans le domaine élastique ($0 \leq \varepsilon \leq \varepsilon_e$).
- Comme $\nu < 0.5$, la loi (5) prévoit une augmentation de volume sous la traction $\varepsilon > 0$. Le cas limite $\nu = 0.5$ correspond à un échantillon incompressible : $V = V_0$.

ANNEXES, TABLES ET BIBLIOGRAPHIE

A 1: Mobilisation des dislocations

Elasticité ($\sigma < \sigma_e$) : modification des paramètres de maille



Plasticité ($\sigma > \sigma_e$) : création et mouvement de dislocations

