

## Corrigé de la série 4.

### Exercice 1

Dans ce qui suit  $d_0$  et  $l_0$  représentent le diamètre et la longueur initiale de la barre à étirer tandis que  $d_p$  et  $l_p$  représentent le diamètre et la longueur de la barre étirée. On veut que

$$\frac{d_0}{d} = 10$$

Comme la déformation permanente est isochore (Hencky) on a que

$$\frac{\pi}{4}d_0^2l_0 = \frac{\pi}{4}d_p^2l_p$$

donc

$$\frac{l_p}{l_0} = \left(\frac{d_0}{d_p}\right)^2$$

et on tire que

$$\frac{l_p}{l_0} = 100.$$

On déduit le taux de déformation réel permanent :

$$\varepsilon_p = \ln \frac{l_p}{l_0} = \ln 100 = 4.605.$$

L'équation de la **déformation permanente** s'écrit

$$\frac{\varepsilon_r}{\varepsilon_e} - \left(\frac{\varepsilon_r}{\varepsilon_e}\right)^n = \frac{\varepsilon_p}{\varepsilon_e} \quad (1)$$

soit, si on la multiplie par  $\varepsilon_e$  :

$$\varepsilon_r - \varepsilon_e \left(\frac{\varepsilon_r}{\varepsilon_e}\right)^n = \varepsilon_p \quad (2)$$

et permet de déterminer le taux de déformation nominal  $\varepsilon_r$  à atteindre avant de relacher la barre. Comme le coefficient d'écrouissage  $n = 0.5$ , (2) s'écrit

$$\varepsilon_r - \sqrt{\varepsilon_e}\sqrt{\varepsilon_r} - \varepsilon_p = 0$$

d'où

$$\varepsilon_r = \left[ \frac{\sqrt{\varepsilon_e} + \sqrt{\varepsilon_e + 4\varepsilon_p}}{2} \right]^2. \quad (3)$$

Avec  $\varepsilon_e = \frac{R_e}{E} = 0.00225$  et  $\varepsilon_p = 4.605$  on trouve que

$$\varepsilon_r = 4.708. \quad (4)$$

**Remarque.**

Il est aussi possible de résoudre l'équation de la déformation permanente (1) en appliquant l'algorithme vu au cours. Il s'agit de calculer le rapport

$$\alpha = \frac{\varepsilon_p}{\varepsilon_e} \simeq \frac{4.605}{0.00225} \simeq 2046.7423$$

puis de construire la suite de nombre  $\{x_m\}_{m=0}^{m=\infty}$  en appliquant la relation de **réurrence** :

$$x_{m+1} = \alpha + x_m^n = \alpha + x_m^{0.5} = \alpha + \sqrt{x_m} \quad (5)$$

initialisée à partir de  $x_0 = \alpha$ . Le taux de déformation réel en relaxation  $\varepsilon_r$  solution de (1) se déduit alors en multipliant la limite  $\bar{x}$  de la suite ainsi construite par le taux de déformation réel en limite élastique :

$$\varepsilon_r = \bar{x}\varepsilon_e. \quad (6)$$

Les six premières itérations de la récurrence (5) donnent :

$m$	$x_m$
0	2046.7423
1	2091.9832
2	2092.4805
3	2092.4859
4	2092.4860
5	2092.4860

TABLE 2 – Les six premières itérations de (5)

La conclusion de (6) est donc que

$$\varepsilon_r \simeq 2092.4860 \times 0.00225 \simeq 4.708.$$

ce qui correspond évidemment au résultat (4) obtenu de façon **transcendante**.

Dans les faits, la valeur  $n = 0.5$  du coefficient d'écroissance est (je crois) la seule entre 0 et 1 qui évite que l'équation de la déformation permanente (1) ne soit transcendante et qui permet donc de la résoudre en un nombre **fini** d'opérations sur la calculette (dans notre cas par application de la formule (3)).

Dans les autres cas, l'algorithme (5) est nécessaire.

L'énergie spécifique de déformation est donnée par

$$\eta = \int_0^{\varepsilon_e} E\varepsilon d\varepsilon + \int_{\varepsilon_e}^{\varepsilon_r} K\varepsilon^n d\varepsilon = \frac{1}{2}E\varepsilon_e^2 + \frac{K}{n+1}(\varepsilon_r^{n+1} - \varepsilon_e^{n+1}).$$

où

$$K = E\varepsilon_e^{1-n}.$$

Or

quantité	valeur	unité
$\varepsilon_e$	0.00225	-
$\varepsilon_r$	4.708	-
$E$	200	GPa
$n$	0.5	-
$K$	$200\sqrt{0.00225} \simeq 9.486$	GPa

On conclut que

$$\eta \simeq 5.06 \cdot 10^{-4} + 64.6 \simeq 64.6 \text{ GPa} = 64.6 \text{ J/mm}^3.$$

La Fig. 3 illustre le fait que le volume de matière nécessaire à construire une agrafe consiste en trois portions cylindriques de diamètre  $d = 1 \text{ mm}$  et de hauteurs respectives  $H = 5 \text{ mm}$ ,  $L = 8 \text{ mm}$  et  $H = 5 \text{ mm}$  :

$$V = \pi \left(\frac{d}{2}\right)^2 l = \pi \cdot 0.5^2 \cdot (5 + 8 + 5) \simeq 14.13 \text{ mm}^3$$

et que le matériau est incompressible ( $\nu = 0.5$ ), on conclut que

$$\text{Energie nécessaire} \simeq 64.6 \times 14.13 \simeq 912.78 \text{ J.}$$

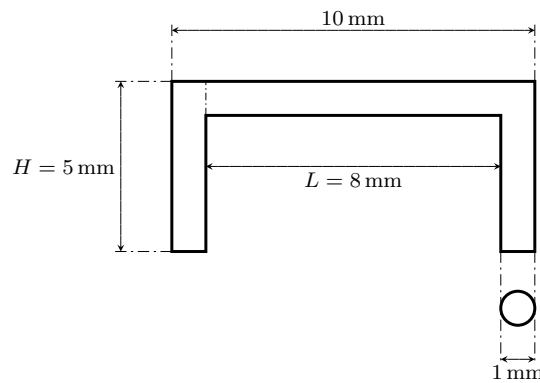


FIGURE 3 – Le volume de l'agrafe

## Exercice 2

La ténacité de la barre est égale à l'énergie spécifique de déformation jusqu'en rupture :

$$T = \int_0^{\varepsilon_{rmult}} \sigma d\varepsilon.$$

La théorie de l'écroutissage vue au cours implique qu'une fois écroutie presque jusqu'en rupture, une barre casse en limite élastique :

$$\varepsilon_{rmult} = \varepsilon_e.$$

La formule pour la ténacité se simplifie donc en

$$T = \int_0^{\varepsilon_e} \sigma d\varepsilon = \int_0^{\varepsilon_e} E\varepsilon d\varepsilon = \frac{E}{2} \varepsilon_e^2 = \frac{(E\varepsilon_e)^2}{2E} \quad (1)$$

car la loi de Hooke  $\sigma = E\varepsilon$  est valable en zone élastique.

Si on utilise la relation approximative (cf. Rem. ci-dessous) qui dit que

$$E\varepsilon_e \simeq R_e \quad (2)$$

où  $R_e$  est la limite élastique, on peut déduire de (1) que la ténacité satisfait

$$T = \frac{R_e^2}{2E}.$$

On a vu au cours que, pour un matériau écrouti, la limite élastique  $R_e$  se déduit de la mesure de dureté :

$$R_e[\text{MPa}] \simeq 3.5 \text{ HB}.$$

On trouve donc que

$$T = \frac{(3.5 \times 240)^2}{2 \times 200'000} \simeq 1.764 \text{ MPa}.$$

**Remarque :** La valeur de  $R_e = 3.5 \times 240 \text{ MPa}$  est faible en regard du module d'Young  $E = 200'000 \text{ MPa}$ . En particulier, le rapport  $R_e/E \simeq 0.0042$  est inférieur au pourcent, ce qui justifie la formule approximative (2).