

Sommaire

Présentation du module :

A – Connaître les notions de la statique

Résumé de théorie

I. Les forces

- I.1. Définition.....
- I.2. Caractéristiques d'une force.....
- I.3. Unité d'une force.....

II. Les moments d'une force par rapport à un point.

- II.1. Définition.....
- II.2. Unité.....
- II.3. Signe.....
- II.4. Théorème de VARIGNON

III. Les diverses sollicitations

- III.1. Les charges de les surcharges.....
- III.2. Classification des charges.....

IV. Les différents types d'appuis

- IV.1. Appui simple ou libre.....
- IV.2. Appui double ou à rotule.....
- IV.3. Appui triple ou encastrement.....

V. Calcul des réactions d'appuis

- V.1. Système de forces.....
- V.2. Equations d'équilibre statique.....

B – Définir les caractéristiques géométriques d'une section

I. Centre de gravité

- I.1. Définition.....
- I.2. Centre de gravité d'une surface élémentaire
- I.3. Centre de gravité d'une surface composée

II – Moment d’inertie d’une surface

- II.1. Définition.....
- II.2. Théorème de HUYGENS.....
- II.3. Moment quadratique polaire.....
- II.4. Moment d’inertie d’une section composée.....

III – Rayon de giration

- III.1. Définition.....
- III.2. Unité.....
- III.3. Rayon de giration des sections simples.....

IV – Noyau central

- IV.1. Définition.....
- IV.2. Exemples.....

C – Calculer les contraintes correspondantes aux différentes sollicitations simples.

I – Définition exacte du domaine d’application de la RDM

- I.1. La statique.....
- I.2. La résistance.....
- I.3. Notion de contrainte.....

II – Différentes sollicitations dans une section.

- II.1. Traction.....
- II.2. Compression.....
- II.3. Cisaillement.....
- II.4. Flambage.....
- II.5. Flexion.....

MODULE : 12

**DETERMINATION DES SOLLICITATIONS SIMPLES
APPLIQUEES AUX ELEMENTS PORTEURS**

Durée :60 H

**OBJECTIF OPERATIONNEL DE PREMIER NIVEAU
DE COMPORTEMENT**

COMPORTEMENT ATTENDU

Pour démontrer sa compétence, le stagiaire doit connaître la détermination des sollicitations simples appliquées aux éléments porteurs (R.D.M) selon les conditions, les critères et les précisions qui suivent

CONDITIONS D'EVALUATION

- Travail individuel
- A partir de questions de cours écrites
- A partir des exercices.

CRITERES GENERAUX DE PERFORMANCE

- Bonne connaissance des différentes définitions
- Bonne compréhension des principes de calcul
- Bonne application des formules de calcul.

**OBJECTIF OPERATIONNEL DE PREMIER NIVEAU
DE COMPORTEMENT**

PRECISIONS SUR LE COMPORTEMENT ATTENDU	CRITERES PARTICULIERS DE PERFORMANCE
<p>A. Connaître les notions de la statique.</p> <p>B. Définir les caractéristiques géométriques d'une section.</p> <p>C. Calculer les contraintes correspondantes aux différentes sollicitations simples</p>	<ul style="list-style-type: none">• Vérification parfaite• Calcul exact des réactions des appuis • Calcul parfait pour une section :<ul style="list-style-type: none">- du centre de gravité- moment d'inertie- rayon de giration- noyau central d'une section rectangulaire ou circulaire • Définition exacte du domaine d'application de la RDM• Définition parfaite des différents types de sollicitations• Traçage correct des diagrammes : Avec indications des valeurs remarquables.

OBJECTIFS OPERATIONNELS DE SECOND NIVEAU

LE STAGIAIRE DOIT MAITRISER LES SAVOIRS, SAVOIR-FAIRE, SAVOIR-PERCEVOIR OU SAVOIR-ETRE JUGES PREALABLES AUX APPRENTISSAGES DIRECTEMENT REQUIS POUR L'ATTEINTE DE L'OBJECTIF DE PREMIER NIVEAU, TELS QUE :

Avant d'apprendre à Connaître les notions de la statique (A) :

1. Connaître correctement l'équilibre d'un système isostatique.
2. Déterminer parfaitement le degré d'hyperstaticité
3. Connaître exactement la statique graphique.

Avant d'apprendre à définir les caractéristiques géométriques d'une section B) :

4. Définir correctement le centre de gravité d'une section.
5. Calculer parfaitement le moment d'inertie d'une section par rapport aux principaux axes
6. Calculer parfaitement le rayon de giration d'une section.
7. Définir exactement le noyau central d'une section rectangulaire ou circulaire.

Avant d'apprendre à savoir les notions générales de la résistance des matériaux(C) :

8. Connaître parfaitement le domaine de validités des hypothèses
9. Définir correctement les sollicitations dans une section
10. Tracer parfaitement les différents diagrammes.

PRESENTATION DU MODULE

Ce module présente les différentes charges et sollicitations que supportent les éléments porteurs d'un bâtiment il sera étalé sur une durée 60 heures du 3^{ème} semestre de formation

L'objectif de ce module est de faire comprendre aux stagiaires les sollicitations correspondantes à chaque élément de structure et d'appliquer les formules de calcul de la résistance des matériaux pour la détermination des sections des différents éléments porteurs d'un bâtiment.

Le module se déroulera sous forme d'un cours théorique et des exercices d'application pratiques.

- 60% théorique
- 35% pratique
- 5% évaluation

**MODULE 12 : DETERMINATION DES SOLLICITATIONS SIMPLES
APPLIQUEES AUX ELEMENTS PORTEURS**

RESUME THEORIQUE

A- Connaître les notions de la statique :

- Définition

On appelle force toute cause capable soit de déformer un corps, soit de modifier ou produire un mouvement.

I- 1. Caractéristiques d'une force :

Une force est caractérisée par 4 éléments :

- son point d'application : c'est le point du solide sur lequel agit la force.
- sa droite d'action : c'est la droite sur laquelle la force se déplace, appelée aussi direction ou support.
- son intensité : c'est la valeur de la force, exprimée en N, daN, Kgf.
- son sens : c'est la flèche qui indique le sens du déplacement de la force sur la droite d'action.

I- 2. Unité d'une force :

Le Newton ; Le déca Newton (daN) ; Le kilogramme force (kgf)

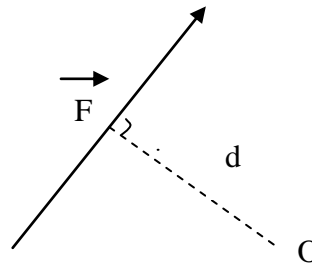
Le tonne force (tf) : $1\text{daN} = 10\text{N} = 1\text{kg.f} = 10^{-3}\text{ t.f}$

II- Moment d'une force par rapport à un point :

II – 1. Définition :

Le moment d'une force \vec{F} par rapport à un point est égal au produit de son intensité F par la distance d du point O à sa droite d'action.

$$\vec{M}_{F/O} = F \times d$$



La distance d est perpendiculaire à la droite d'action de F , d s'appelle le bras de levier

II – 2. Unité :

Un moment est le produit d'une force par une distance, son unité donc est :

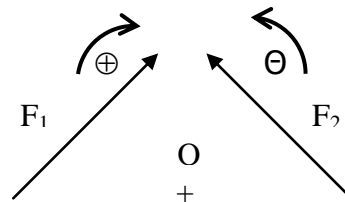
DaN.m ; kgf.m ; tf.m ; N.m

II – 3. Signe d'un moment :

Par convention, un moment est positif si la force F tend à tourner dans le sens des aiguilles d'une montre, il est négatif dans le cas contraire.

$\vec{M}_{F_1/O} > 0$ positif

$\vec{M}_{F_2/O} < 0$ négatif



II – 4. Théorème de VARIGNON :

Le moment par rapport à un point A de la résultante d'un système de forces concourantes ou parallèles est égale à la somme des moments des forces composantes par rapports à ce point A .

$$\vec{M}_{R/A} = \vec{M}_{F_1/A} + \vec{M}_{F_2/A} + \vec{M}_{F_3/A} \dots \dots + \vec{M}_{F_n/A}$$

III- Les diverses sollicitations :

III – 1. Les charges et les surcharges :

Dans le calcul des éléments d'un bâtiment, les charges font l'objet du premier travail de recherche. Dans ces calculs il faut tenir compte des :

a- Charges permanentes :

Sont le poids propre des éléments porteurs augmenté des poids des éléments incorporés à l'élément porteurs tel que (plafond ; les enduits ; revêtements...)

b- Surcharges d'exploitation :

b.1 Surcharges statiques :

Tel que le mobilier, Matériel et Matières de dépôts

b.2 Surcharges dynamiques :

Tel que les personnes, les machines ou organe mobile.

b.3 Les surcharges climatiques :

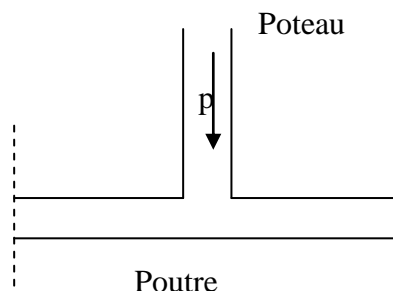
Le vent ; la neige...

III-2 Classification des charges :

a- Charges concentrées : (c.c)

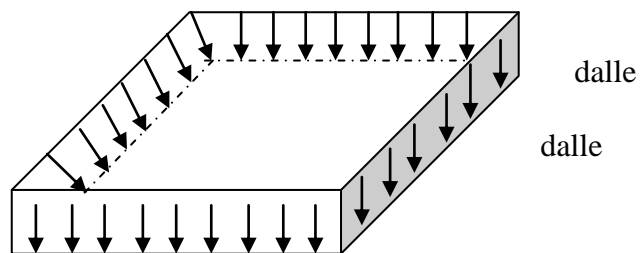
On dit qu'une charges est concentrée lorsqu'elle agit sur une petite surface :

Poteau reposant sur une poutre

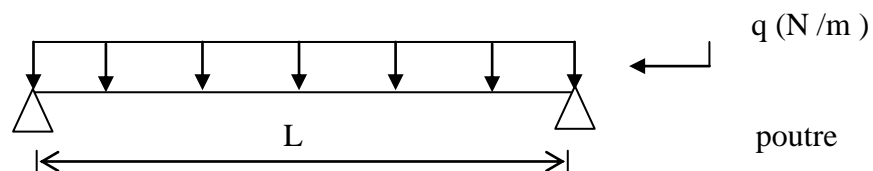


b- Charges réparties :**b.1 Charges uniformément réparties sur une surface :**

On dit qu'une charge est uniformément répartie sur une surface lorsque toutes les parties de cette surface subissent la même force, cette charge s'exprime en N par unité de surface q (N/m^2)

**b. 2 Charges uniformément réparties sur une longueur (C.U.R)**

C'est une charge qui agit par unité de longueur, elle peut être considérée comme une multitude de charges concentrées placées côte à côte, elle s'exprime en N par unité de longueur.

**b.3 Charges réparties quelconque :**

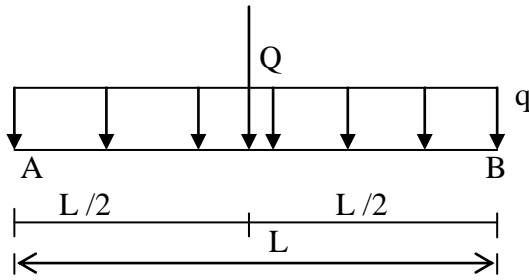
Dans ce cas la charge unitaire n'est plus constante elle varie tout le long de la pièce suivant une courbe : ex : charge triangulaire et charge trapézoïdale

c- Conclusion :

Les charges réparties peuvent être ramenées à une résultante et ensuite considérées comme une force simple.

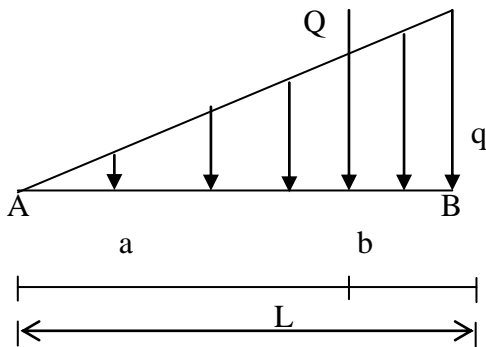
Exemples :

- Charges rectangulaires
- Charges trapézoïdales
- Charges triangulaires



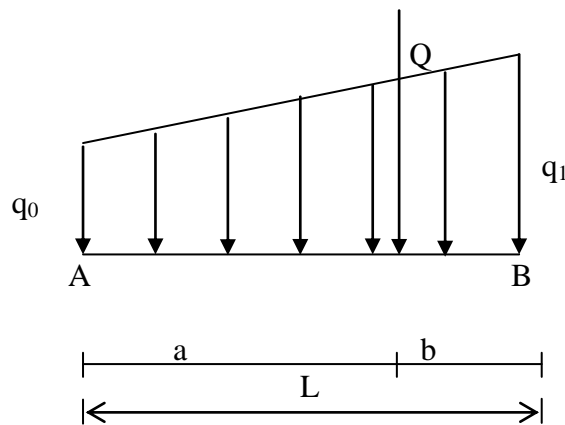
$$Q = q \times L$$

$$a = b = \frac{L}{2}$$



$$Q = q \frac{L}{2}$$

$$a = \frac{2L}{3}; b = \frac{L}{3}$$



$$Q = \frac{(q_0 + q_1)}{2} L$$

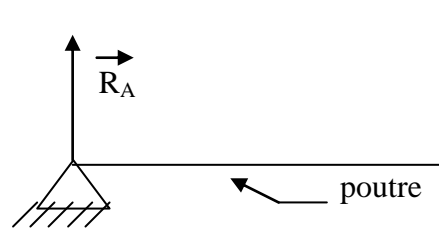
$$a = \left[\frac{q_0 + 2q_1}{q_0 + q_1} \right] \frac{L}{3}; b = \left[\frac{2q_0 + q_1}{q_0 + q_1} \right] \frac{L}{3}$$

IV Les différents types d'appuis :

On distingue dans la pratique des constructions 3 types fondamentaux d'appuis :

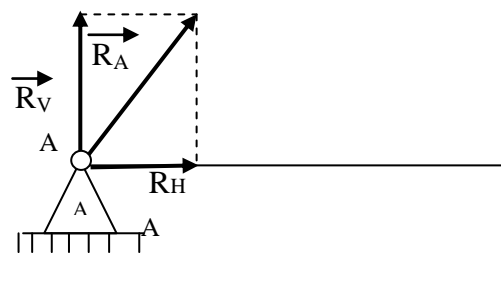
IV-1. Appui simple ou libre :

Un tel appui est réalisé dans les ouvrages importants tel que les ponts ou dans les constructions (bâtiments). Ce genre d'appuis donne lieu à une réaction \vec{R} normale à la surface d'appui et ne s'oppose pas à un effort s'exerçant suivant l'axe longitudinal de la poutre. On aura donc qu'une seule inconnue à déterminer par appui d'où le nom d'appui simple qui se représente comme suit :



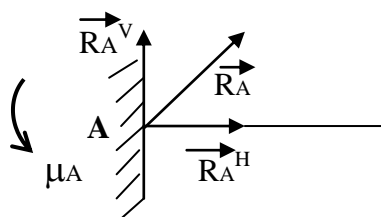
IV-2. Appui double ou à rotule :

Une rotule est une articulation sphérique qui permet une rotation en tous sens de l'une des pièces par rapport à l'autre. Un tel appui donne lieu à une réaction \vec{R} de direction quelconque que l'on peut décomposer en une composante verticale \vec{R}_v et une composante horizontale R_H il y a donc dans ce cas 2 inconnues à déterminer \vec{R}_h et \vec{R}_v d'où le nom d'appui double qui se représente comme suit :



IV-3. Appui triple ou encastrement:

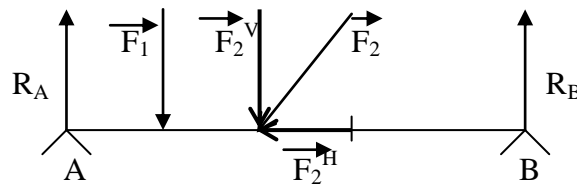
Un tel appui donne lieu à une réaction de direction quelconque présentant une réaction verticale et une réaction horizontale et un moment d'encastrement μ . On a donc 3 inconnues à déterminer par appui d'où le nom d'appui triple qui se représente comme suit :



V- Calcul des réactions d'appuis :

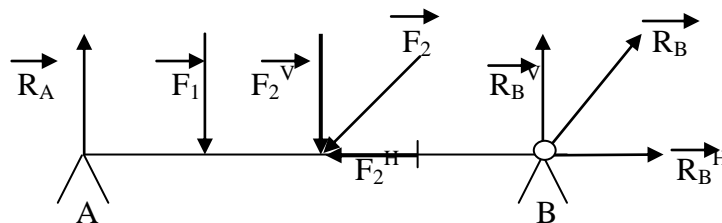
V-1. Système de forces :

a- Système hypostatique : Si le nombre d'inconnus d'appuis est inférieur au nombre d'équation d'équilibre statique, la construction risque de s'écrouler
ex : poutre appuyant sur 2 appuis simples et recevant des charges de direction quelconques.



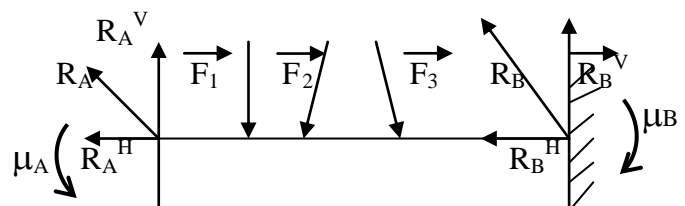
b- Système isostatique:

Si le nombre d'inconnus est égal au nombre des équations d'équilibre statique la poutre est stable et calculable par les équations d'équilibre statique seules.
Ex : poutre à 2 appuis dont l'un est simple et l'autre est double.



c- Système hyperstatique :

Si le nombre d'inconnus d'appuis est supérieur au nombre d'équations d'équilibre statique la porte serait stable. Mais les équations d'équilibre statique ne permettraient pas de déterminer les inconnus d'appuis.
Ex : poutre encadrée à ses 2 extrémités.



Chaque appui introduit 3 inconnus il y a donc 6 inconnus à déterminer et seulement 3 équations d'équilibre statique.

V-2. Équations d'équilibre statique :

Pour calculer les réactions d'appuis on considère la pièce à étudier comme un solide libre en remplaçant ces appuis par les forces de réactions.

On écrit alors que cette pièce est en équilibre sous l'action des forces directement appliquées que l'on connaît et des réactions d'appuis qui sont inconnus par les équations d'équilibre statique :

$$\sum_{i=1}^n F_i / o_x = \vec{0} ; \quad \sum_{i=1}^n F_i / o_y = \vec{0} ; \quad \sum_{I=1}^n \vec{M} F_i / o = \vec{0}$$

B – Définir les caractéristiques géométriques d'une section.

I. Centre de gravité :

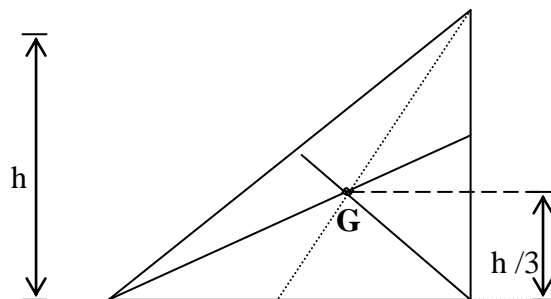
I.1 Définition :

Le centre de gravité d'un corps est le point d'application de la résultante des actions de la pesanteur, sur toutes les parties de ce corps.

Lorsqu'une figure a un axe de symétrie, diamètre ou centre, le centre de gravité se situe sur cet élément.

Rappel pour le triangle :

Le centre de gravité d'un triangle se trouve à l'intersection des médianes.



I.2 centre de gravité des surfaces élémentaires :

La position du centre de gravité des surfaces élémentaires est définie dans les figures suivantes (voir tableau).

Centre de gravité des surfaces composées : les pièces de construction ne sont pas toutes de formes géométriques simples, il est toutefois possible par décomposition des surfaces complexes en surfaces simples d'en chercher le centre de gravité.

I.3 Recherche du centre de gravité d'une surface composée :

- décomposer la surface donnée en surfaces simples dont les centres de gravité sont connus.
- Établir la somme des moments de chaque surface simple par rapport à un axe de rotation.
- Chercher la distance du c d g en divisant la somme des moments par l'aire totale de la pièce.
- Réaliser les mêmes calculs **b** et **c** par rapport à un autre axe perpendiculaire au premier.

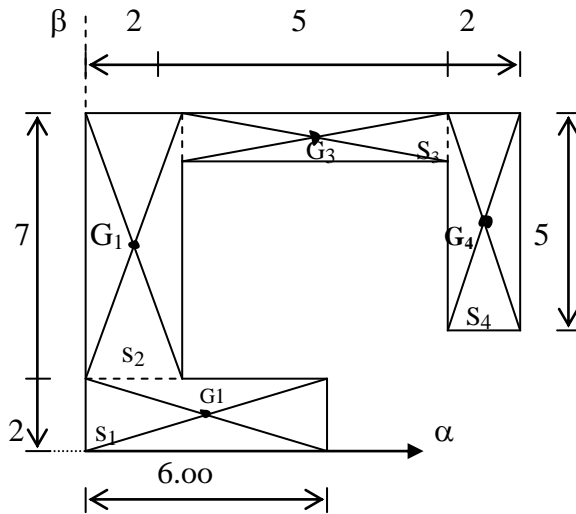
On aura alors :

$$X_G = \frac{\sum_{i=1}^n Msi / B' B}{\sum_{i=1}^n Si}$$

$$Y_G = \frac{\sum_{i=1}^n Msi / \alpha' \alpha}{\sum_{i=1}^n Si}$$

Exemple d'application :

Déterminer la position du centre de gravité de l'élément suivant :



Surfaces s_i (en cm^2)	Abscisses des s_i / cdg en cm	Moments des s_i / B'B	Ordonnés des s_i /cdg en cm	Moments des s_i
$S_1 = 6 \times 2 = 12$	3	36	1	12
$S_2 = 7 \times 2 = 14$	1	14	5,5	77
$S_3 = 5 \times 1 = 5$	4,5	22,5	8,5	42,5
$S_4 = 5 \times 2 = 10$	8	80	6,5	65
$\sum S_i = 41$		$\sum Ms_i / y'y = 152,5$		$\sum Ms_i / x'x = 196,5$

$$X_G = \frac{\sum M_{s_i} / y'y}{\sum s_i} = \frac{152,5}{41}$$

$$X_G = 3,72 \text{ cm}$$

$$Y_G = \frac{\sum M_{s_i} / \alpha'\alpha}{\sum S_i} = \frac{196,5}{41}$$

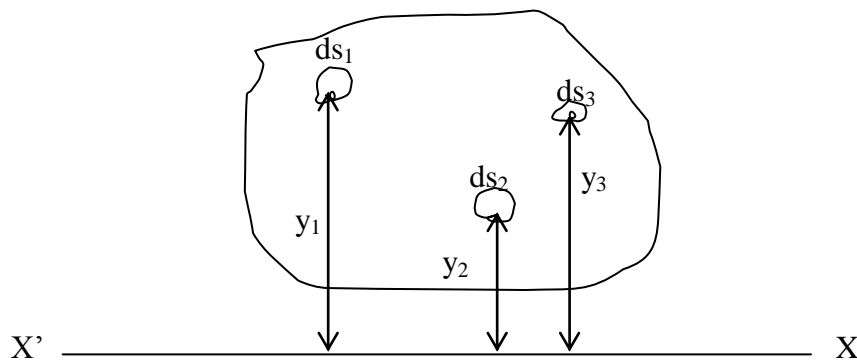
$$Y_G = 4,79 \text{ cm}$$

II- Moment d’Inertie d’une surface :

II.1 Définition :

Soient une surface plane S et un axe XX' situés dans un plan.

Décomposons cette surface en une infinité d’éléments infiniment petits de surfaces $ds_1 ; ds_2 ; ds_3 ; \dots ; ds_n$ dont les distances à l’axe XX' sont respectivement $y_1 , y_2 , y_3 , \dots , y_n$.



Par définition, on appelle moment quadratique de la surface S par rapport à l’axe XX', la somme des produits de tous les éléments infiniment petits composant cette surface par les carrés de leurs distances respectivement à l’axe envisagé, soit :

$$I_{XX'} = ds_1 \cdot y_1^2 + ds_2 \cdot y_2^2 + ds_3 \cdot y_3^2 + \dots + ds_n \cdot y_n^2$$

$$I_{XX'} = \int_{y_{\min}}^{y_{\max}} y^2 ds$$

Remarque :

Les axes passant par le centre de gravité d’une section s’appellent axes neutres.

Unité :

Le moment d’inertie d’une surface s’exprime en cm^4 ou mm^4

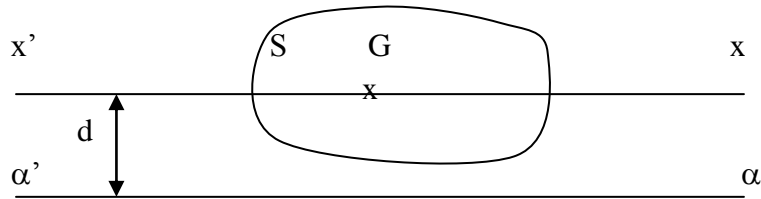
Signe d’un moment quadratique :

Un moment quadratique est toujours positif.

II.2 Théorème de HUYGHENS :

Le moment quadratique d'une surface S par rapport à un axe $\alpha \alpha'$ de son plan est égal à la somme :

- du moment quadratique de cette surface par rapport à l'axe $x'x$ parallèle à l'axe $\alpha \alpha'$ et passant par son centre de gravité .
- Du produit de l'aire de la surface par le carré de la distance des deux axes.



soit :

$$I_{\alpha' \alpha} = I_{x'x} + Sd^2$$

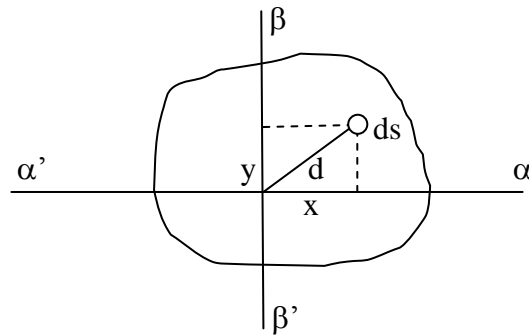
II.3 Moment quadratique polaire :

On appelle moment quadratique polaire, le moment quadratique d'une surface plane par rapport à un pôle O passant par un axe perpendiculaire au plan de la surface.

Soit :

$$I_0 = d_1^2 \cdot ds_1 + d_2^2 \cdot ds_2 + \dots + d_n^2 \cdot ds_n.$$

$$I_0 = \int_{d_{\min}}^{d_{\max}} d^2 \cdot ds$$



On sait que
$$I_o = \int_{d_{\min}}^{d_{\max}} d^2 x ds$$

Sachant que l'élément ds a comme coordonnées α et β .

On aura alors

$$d^2 = x^2 + y^2$$

$$I_o = \int_{d_{\min}}^{d_{\max}} (x^2 + y^2) ds$$

$$= \int_{d_{\min}}^{d_{\max}} x^2 ds + \int_{d_{\min}}^{d_{\max}} y^2 ds$$

or
$$\int_{d_{\min}}^{d_{\max}} x^2 ds = I_{\beta\beta'} \quad \text{et} \quad \int_{d_{\min}}^{d_{\max}} y^2 ds = I_{\alpha'\alpha}$$

d'où

$$I_o = I_{\alpha\alpha'} + I_{\beta\beta'}$$

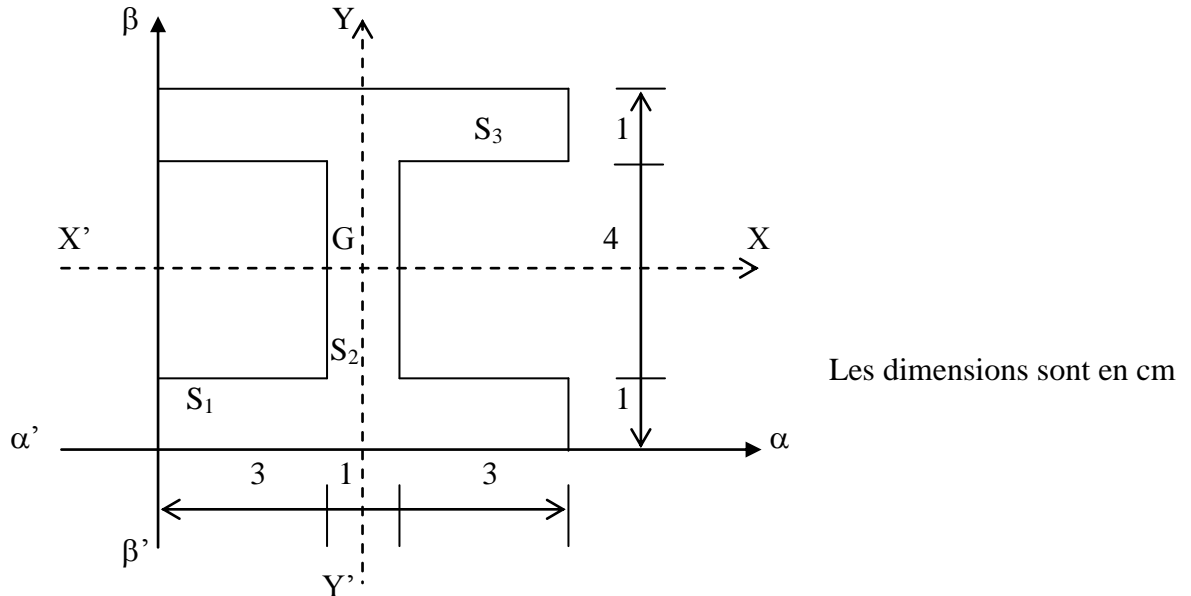
Remarque :

Généralement le pôle O est le centre de gravité de la surface et les axes sont les axes neutres.

II.4 Moment d'inertie d'une section composée :

Exemple d'application :

Calculer les moments d'inertie ci-après $I_{\alpha\alpha'}$, $I_{\beta\beta'}$, $I_{xx'}$, $I_{yy'}$ et en déduire le moment polaire I_G de la section suivante:



Calcul de $I_{\alpha'\alpha}$:

$$\begin{aligned}
 I_{\alpha'\alpha} &= I_{\alpha'\alpha_{s1}} + I_{\alpha'\alpha_{s2}} + I_{\alpha'\alpha_{s3}} \\
 &= \frac{b_1 h_1^3}{3} + \left(\frac{b_2 h_2^3}{12} + b_2 \times h_2 \times d_1^2 \right) + \left(\frac{b_3 h_3^3}{12} + b_3 h_3 \times d_2^2 \right) \\
 &= \frac{7 \times 1^3}{3} + \left(\frac{1 \times 4^3}{12} + 1 \times 4 \times 3^2 \right) + \frac{7 \times 1^3}{3} + 7 \times 1 \times (5,5)^2 \\
 I_{\alpha'\alpha} &= 256 \text{ cm}^4
 \end{aligned}$$

Calcul de $I_{\beta'\beta}$:

$$\begin{aligned}
 I_{\beta'\beta} &= I_{\beta'\beta_{s1}} + I_{\beta'\beta_{s2}} + I_{\beta'\beta_{s3}} \\
 &= \frac{h_1 b_1^3}{3} + \frac{h_2^3 b_2}{12} + b_2 \times h_2 \times d_1^2 + \frac{h_3 b_3^3}{3} \\
 &= \frac{1 \times 7^3}{3} + \frac{4 \times 1^3}{12} + 4 \times 1 \times (3,5)^2 + \frac{1 \times 7^3}{3} \\
 I_{\beta'\beta} &= 278 \text{ cm}^4
 \end{aligned}$$

Calcul de $I_{x'x}$:

$$I_{x'x_s} = I_{x'x_{s1}} + I_{x'x_{s2}} + I_{x'x_{s3}} \quad (1)$$

Ou

$$I_{x'x} = I_{\alpha'\alpha} - Sd^2 \quad (2)$$

$$I_{x'x} = I_{x'x_{s1}} + I_{x'x_{s2}} + I_{x'x_{s3}}$$

$$= \frac{b_1 h_1^3}{12} + s_1 d_1^2 + \frac{b_2 h_2^3}{12} + \frac{b_3 h_3^3}{12} + s_2 d_2^2$$

$$= \frac{7 \times 1^3}{12} + 7 \times 1 \times (2,5)^2 + \frac{1 \times 4^3}{12} + \frac{7 \times 1^3}{12} + 7 \times 1 \times (2,5)^2$$

$$I_{x'x} = 94 \text{ cm}^4$$

$$\begin{aligned} \text{Ou } I_{x'x} &= I_{\alpha'\alpha} - sd^2 \\ &= 256 - 18 \times (3)^2 \\ I_{x'x} &= 94 \text{ cm}^4 \end{aligned}$$

Calcul de $I_{y'y}$:

$$I_{y'ys} = I_{y'ys1} + I_{y'ys2} + I_{y'ys3}$$

ou

$$I_{y'ys} = I_{\beta'\beta_s} - sd^2$$

$$I_{y'y_s} = I_{y'y_{s1}} + I_{y'y_{s2}} + I_{y'y_{s3}}$$

$$= \frac{h_1 b_1^3}{12} + \frac{h_2 b_2^3}{12} + \frac{h_3 b_3^3}{12}$$

$$I_{y'ys} = 57,5 \text{ cm}^4$$

$$\text{Ou } I_{y'y} = I_{\beta'\beta} - sd^2 = 278 - 18 \times (3,5)^2 = 57,5 \text{ cm}^4$$

Calcul de I_G

$$I_G = I_{x'x} + I_{y'y}$$

$$I_G = 94 + 57,5 = 151,5 \text{ cm}^4$$

III- Rayon de giration :**III- 1. Définition :**

Le rayon de giration d'une section est égal à la racine carrée du quotient du moment quadratique de cette section par rapport à un axe neutre par la surface totale de la section.
Soit :

$$r_{x'x} = \sqrt{\frac{I_{x'x}}{S}} \quad ; \quad r_{y'y} = \sqrt{\frac{I_{y'y}}{S}}$$

III-2. Unité :

Le rayon de giration d'une section s'exprime en cm ou m.

III- 3. Rayon de giration des sections simples :**1- Rectangle**

$$r_{x'x} = \sqrt{\frac{I_{x'x}}{S}}$$

$$I_{x'x} = \frac{bh^3}{12} \quad S = b \times h$$

$$r_{x'x} = \sqrt{\frac{bh^3/12}{b \times h}} = \sqrt{\frac{bh^3}{12bh}} = \sqrt{\frac{h^2}{12}}$$

$$r_{x'x} = \frac{h}{2\sqrt{3}} = \frac{b\sqrt{3}}{6}$$

$$r_{y'y} = \frac{b}{2\sqrt{3}} = \frac{b\sqrt{3}}{6}$$

2- Cercle

$$r_{x'x} = r_{y'y} = \sqrt{\frac{\pi R^4/4}{\pi R^2}} = \sqrt{\frac{R^2}{4}} = \frac{R}{2} = \frac{D}{4}$$

$$r_{x'x} = r_{y'y} = \frac{R}{2} = \frac{D}{4}$$

IV- Noyau central

IV- 1. Définition :

Le noyau central est un contour limitant le domaine ou la surface de l'application de la charge pour que la pièce soit entièrement sollicitée par cette charge.

Exemple :

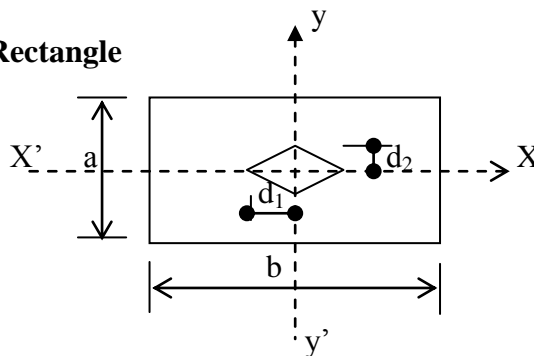
$$d_1 = \frac{(\text{rayon de giration})^2}{v}$$

d_1 : distance du C.D.G
à l'extrémité du noyau
 v : la fibre la plus éloignée de
l'axe neutre

Si la charge est un effort de compression alors le noyau central est le contour où on doit appliquer cet effort pour que la pièce soit entièrement comprimée.

IV- 2. Exemple :

a- Rectangle



$$d_1 = (I_{yy'}/s) / (b/2)$$

$$d_1 = \left(\frac{ab^3}{12} / ba \right) / (b/2)$$

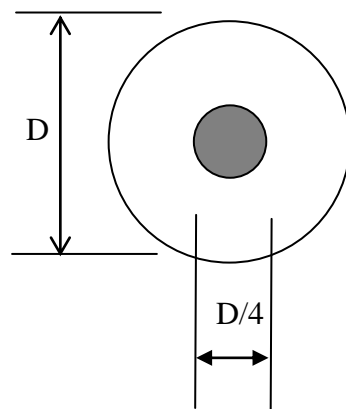
$$d_2 = (I_{xx'}/s) / (a/2)$$

$$d_2 = \left(\frac{ba^3}{12} / ba \right) / (a/2)$$

$$d_1 = b/6$$

$$d_2 = a/6$$

b- Cercle



$$d = (I_{xx'}/s) / (d/2)$$

$$I_{xx'} = I_{yy'} = \pi R^4$$

$$d = \left(\frac{\pi R^4}{4} / \pi R^2 \right) / R$$

$$d = R/4 = D/8$$

$$d = \frac{R}{4} = \frac{D}{8}$$

$$\pi R^4 / \pi R^2$$

C- Calculer les contraintes correspondantes aux différentes sollicitations simples

I. Définition exacte du domaine d'application de la RDM

L'étude de la résistance des matériaux se décompose en deux parties distinctes qui sont.

I- 1. La STATIQUE, science qui permet de déterminer dans des conditions bien précises, la valeur des forces agissant sur un élément ou dans un élément.

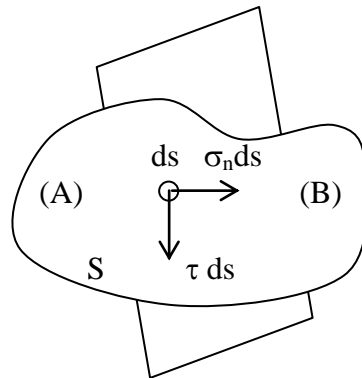
I- 2. La RESISTANCE proprement dite, science semi-empirique (c'est à dire basé sur le résultat d'essais et d'expériences) traitant l'étude du comportement des matériaux soumis à l'influence des forces.

Pratiquement, ces deux parties sont intimement liées l'une à l'autre, le comportement d'un matériau étant tributaire des efforts qu'il supporte, le matériau étant défini lui-même par ses caractéristiques mécaniques.

I- 3. Notion de contrainte

Tout corps solide soumis à des efforts n'est strictement indéformable, tel que par exemple le ressort qui s'allonge sous un effet de traction et la planche qui plie sous une charge. Toutefois, si la charge n'est pas importante, les corps qui se déforment ne se rompent pas autant c à d qu'il s'établit à la fois un équilibre extérieur (déterminé par la statique graphique) et un équilibre intérieur (déterminé par la résistance des matériaux). Cet équilibre intérieur nous amène à définir la notion de contrainte.

Considérons un corps solide quelconque en équilibre sous l'action d'un système de forces.



Par définition, σ est le vecteur contrainte relatif à l'élément de surface ds , dont la direction est quelconque dans l'espace que l'on peut décomposer suivant deux projections :

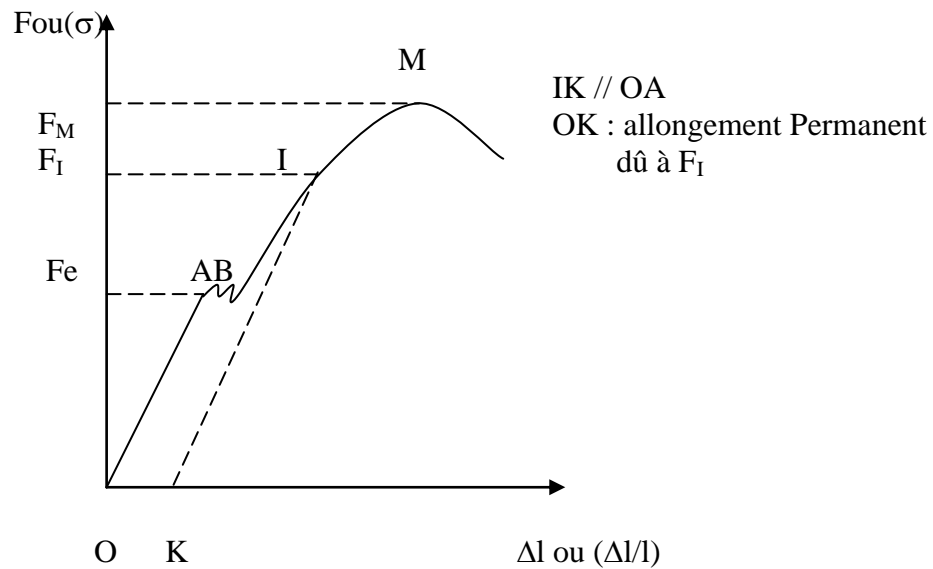
- Une projection sur le normale à l'élément ds , qu'on appelle contrainte normale $\vec{\sigma}_n$, qui peut être une compression ou une traction suivant que les parties (A) et (B) sont pressées ou non l'une vers l'autre à travers l'élément de surface ds .
- Une projection sur le plan tangent à l'élément ds qu'on appelle contrainte tangentielle $\vec{\tau}$

II. 1- TRACTION

Essai de traction

Il est réalisé sur une éprouvette d'acier doux, en exerçant un effort de traction F variable qui correspond à un allongement de l'éprouvette.

On peut tracer la courbe représentant les variations de l'allongement ΔL en fonction de F la courbe ainsi obtenue est appelée :
« Diagramme des déformations » (effort - allongement)
ou (contrainte (σ) – allongement unitaire $\Delta L/L$)



a/ Définition élastique

C'est une droite OA, si on supprime l'effort l'éprouvette reprend sa longueur initiale.

* **Limite d'élasticité :**

$$\sigma_e = F_e / S \quad \text{en kgf / cm}^2$$

* **Allongement unitaire :**

$$\varepsilon = \Delta L / L = \frac{\text{Allongement}}{\text{Longueur initiale}}$$

* **Module de Young ou Module d'élasticité longitudinale.**

$$E = \sigma / \varepsilon$$

σ : **Contrainte** $\sigma = F/S$ daN / cm²

ε : Sans unité

E : Module de Young en daN / cm²

* **Relation entre le rétrécissement relatif du diamètre et l'allongement relatif :**

$$\Delta d / d = 0,3 \Delta L / L$$

0,3 : coefficient de poisson (pour l'acier = 0,3)

b/ Le palier de plasticité AB

L'éprouvette a perdu son élasticité et commence à s'allonger même avec un effort de traction constant.

c/ Déformation permanente BC

Si on fait croître l'effort de traction au delà de F_e , la déformation augmente rapidement. Si on décroît l'effort de traction de F_I à 0, l'éprouvette ne reprend jamais sa longueur initiale, elle conserve certain allongement permanent de longueur OK.

Pendant cette phase la diminution de la section de l'éprouvette devient visible et se localise quand l'effort atteint la valeur F_M :

C'est le phénomène de **striction**, un effort inférieur à F_M peut casser l'éprouvette au droit de la striction.

d/ Inéquation d'équarrissage

Les contraintes σ sont des forces unitaires intérieures à l'ensemble de la poutre. Elles ne présentent aucun danger tant qu'elles n'atteignent pas la limite élastique:

$$\sigma \leq R_p$$

càd

$$F/S \leq R_p$$

Poids propre négligé	Poids propre non négligé
<p>- Contrainte constante :</p> $\sigma = F/S$ <p>- allongement : $\Delta L = \frac{F.L}{E.S}$</p> <p>- Équation d'équarrissage :</p> $F/S \leq R_p$	<p>- Contrainte variable:</p> $\sigma_{\text{Max}} = \frac{F}{S} + \frac{P}{S}$ <p>- allongement : $\Delta L = \frac{FL}{E.S} + \frac{1}{2} \frac{PL}{E.S}$</p> <p>- Équation d'équarrissage :</p> $\frac{F + P}{S} \leq R_p$

Unités usuelles

Module de Young E: daN / mm² ou daN / cm²

Résistance pratique $R_p = \frac{R_e}{s}$ daN / mm² ou daN / cm²

Limite d'élasticité σ_e : daN / mm² ou daN / cm²

Coefficient de sécurité s : Sans unité

Contrainte σ : daN / mm² ou daN / cm²

Force F: daN

Poids P: daN

Section S : mm² ou cm²

Longueur L : mm ou cm

Allongement ΔL : mm ou cm

II.2 COMPRESSION

L'essai de compression sur une éprouvette donne un diagramme analogue à celui de traction.

On retrouve une phase de déformation élastique, une phase de déformation permanente et la rupture.

Le palier de plasticité et la striction n'existent pas.

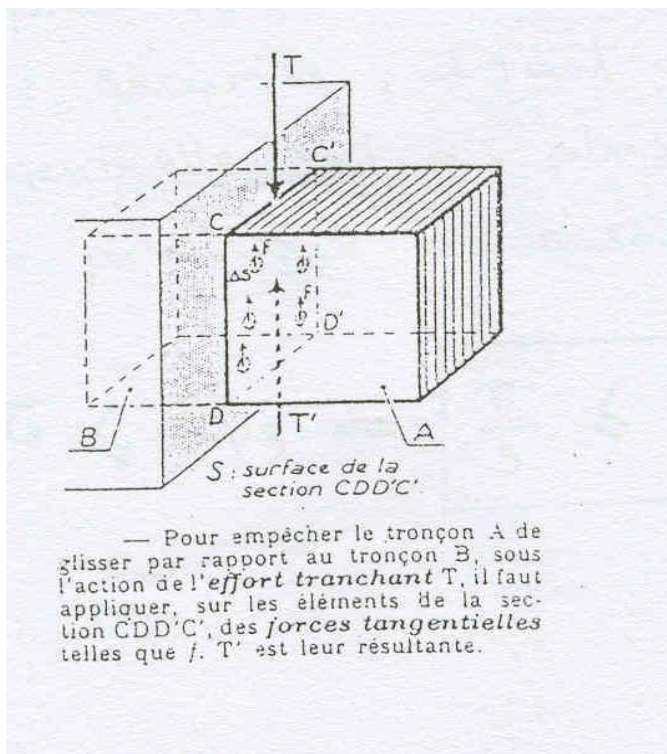
Poids propre négligé	Poids propre non négligé
Contrainte constante : $\sigma = F/s$	Contrainte variable : $\sigma_{\text{Max}} = \frac{F}{S} + \frac{P}{S}$
Raccourcissement : $\Delta L = \frac{F.L}{E.S}$	Raccourcissement : $\Delta L = \frac{F.L}{E.S} + \frac{1}{2} \frac{P.L}{E.S}$
Inéquation d'équarrissage : $F/s \leq R_p$	Inéquation d'équarrissage : $\frac{F + P}{S} \leq R_p$

II.3 CISAILLEMENT

1- Essai de cisaillement

Sur un prisme encastré à une extrémité, on applique le plus près possible de la section d'encastrement, un effort tranchant T perpendiculaire à son axe xx' uniformément réparti le long de cc'

En faisant croître progressivement cet effort, on peut observer – comme pour l'extension et la compression – une période de glissements élastiques, puis une période de glissements non élastiques suivie de la rupture par cisaillement on définit ainsi une limite d'élasticité au glissement Reg et une résistance à la rupture.



2/ Contrainte tangentielle de cisaillement

Chaque unité de surface de la section $cDD'c'$ supporte le même effort, la valeur τ (tau) de cet effort est égal au quotient de l'effort tranchant T par la surface S de la section considérée. Cet effort τ s'appelle **contrainte tangentielle**, parce qu'il s'exerce tangentiellement au plan de la section cisailée :

$$\tau = \frac{T}{S} \quad \text{en N / mm}^2$$

3/ condition de résistance au cisaillement

Pour qu'une pièce sollicitée au cisaillement résiste en toute sécurité, il faut que la contrainte tangentielle soit au plus égale à la résistance pratique au cisaillement R_{pg}

$$\tau \leq R_{pg} \Rightarrow \frac{T}{S} \leq R_{pg}$$

valeurs maximales des contraintes tangentielles pour quelques sections :

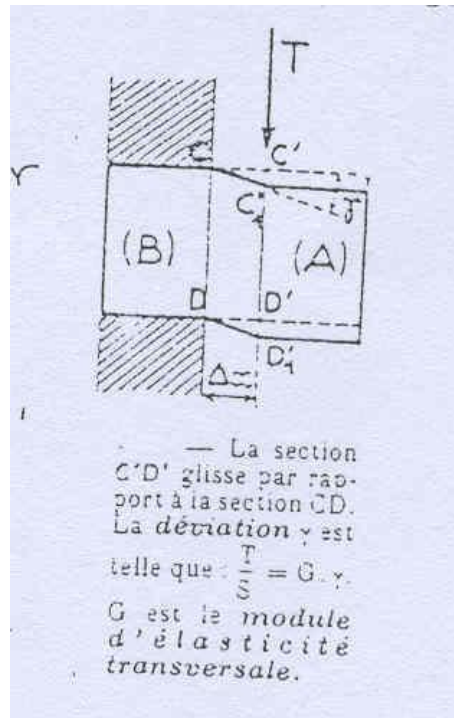
Pour des sections rectangulaires : $\tau_{\text{Max}} = 3/2 \tau_{\text{moy}}$

Pour des sections circulaires : $\tau_{\text{Max}} = 4/3 \tau_{\text{moy}}$

Pour des sections I : $\tau_{\text{Max}} = \frac{T}{\text{Section âme seule}}$

4/ Formule de déformation élastique

Soient : CD la section située au droit de l'encastrement. C'D' la section infiniment voisine de CD, située à une distance Δx de celle-ci et dans le plan de laquelle s'exerce l'effort tranchant T.



Après déformation C'D' vient en C'₁D'₁ et la longueur C'C'₁ mesure le glissement transversal

Nous appellerons déviation le

Rapport $\frac{c'c'_1}{\Delta x}$; l'angle γ peut servir à la caractériser.

La déformation étant élastique, par hypothèse, le glissement est très petit ; il en est de même de l'angle γ .

Par suite, si γ est exprimé en radians :

$$\frac{c'c'_1}{\Delta x} = \text{tg } \delta \cong \delta$$

La déviation γ est directement proportionnelle à l'effort tranchant, inversement proportionnelle à la section S. En outre, elle dépend de la nature du matériau considéré ; d'où la relation :

$$\delta = \frac{1}{G} \cdot \frac{T}{S}$$

Où G est module d'élasticité transversale pour les métaux

$$G = 0,4 E$$

Exemple :

Le module d'élasticité longitudinale d'un acier étant $E = 200\ 000\ \text{N/mm}^2$, son module d'élasticité transversale est :

$$G = 80\ 000\ \text{N/mm}^2$$

II.4- FLAMBAGE

L'essai de flambage est un essai comparable à celui de compression. Il se fait sur des pièces longues.

La charge appliquée est lentement croissante, cependant on constate que pour une certaine valeur de la charge appelée **charge critique**, la pièce fléchit brusquement :

$$F_{cr} = \frac{\pi^2 \cdot E \cdot I_{yy'}}{Lc^2} \quad \text{Formule d'Euler}$$

$I_{yy'}$: moment d'Inertie minimum de l'aire de la section

E : Module d'élasticité longitudinale

Lc : longueur de flambage de la poutre

Remarque : La formule d'Euler n'est valable que si :

$$\frac{Lc}{\sqrt{\frac{I_{yy'}}{S}}} > 110$$

Cherchons la contrainte critique :

1°/ Déterminer le moment quadratique

Ex : pour une section rectangulaire $I_{yy'} = \frac{ba^3}{12}$

2°/ Déterminer le rayon de giration

$$r = \sqrt{\frac{I_{yy'}}{S}}$$

3°/ Calculer ce qu'on appelle l'élanement de la pièce : $\lambda = \frac{Lc}{r}$

4°/ La contrainte critique est :

$$\sigma_{cr} = \frac{F_{cr}}{S} = \frac{\pi^2 \cdot E \cdot I_{yy'}}{Lc^2 \cdot S} \text{ ou } \frac{\pi^2 \cdot E \cdot r^2}{Lc^2} \text{ ou } \frac{\pi^2 \cdot E}{\lambda^2}$$

$$\sigma_{cr} = \frac{\pi^2 \cdot E}{\lambda^2}$$

Pour que la pièce ne flambe pas, il faut que la contrainte de compression $\sigma = F/S$ soit inférieurs à la contrainte critique

$$\sigma = \frac{F}{S} < \sigma_{cr}$$

II.5- FLEXION

Une pièce soumise à la flexion a tendance à se rompre non seulement sous l'effet du moment fléchissant mais aussi à être cisailée sous l'effet de l'effort tranchant.

Le moment fléchissant et l'effort tranchant interviendront d'une façon importante dans le calcul des dimensions d'une poutre.

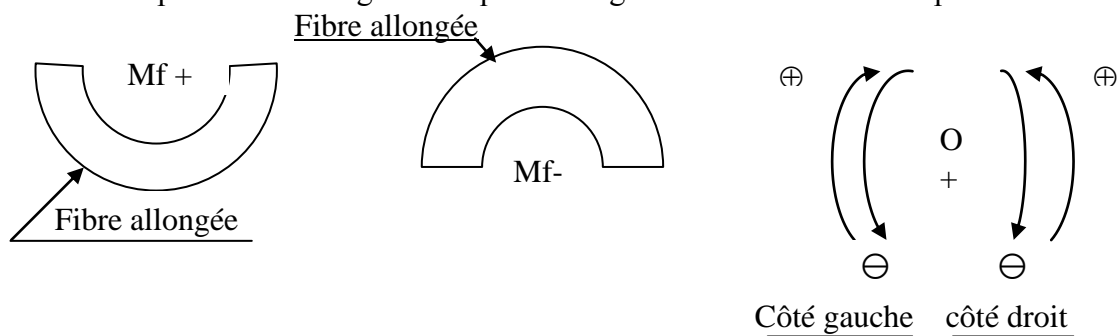
1°/ Moment fléchissant

a/ Définition

Le moment fléchissant dans une section déterminée d'une pièce est la somme algébrique des moments par rapport au centre de gravité de cette section, de toutes les forces extérieures (couples, réactions d'appuis, charges concentrées) situées d'un même côté de celle-ci.

b/ Convention des signes

On admet qu'un moment est positif lorsque la flexion provoque un allongement de la fibre inférieure de la poutre. Il est négatif lorsque l'allongement affecte la fibre supérieure.



* Unités : daN.m ; kgf.m ; tf.m

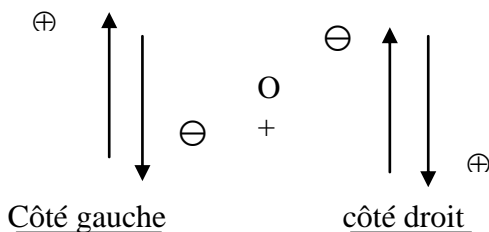
2°/ Effort tranchant

a/ Définition

L'effort tranchant dans une section déterminée d'une pièce est la somme algébrique de toutes les forces extérieures situées d'un même côté de cette section.

b/ Convention des signes

L'effort tranchant est positif quand le tronçon de gauche tend à monter par rapport au tronçon de droite. Il est négatif dans le cas contraire.



* Unités : daN ; kgf ; tf

3°/ Calcul des contraintes

a/ Contrainte normale

Lorsqu'une poutre fléchit :

- La partie **supérieure** de la poutre **se raccourcit par compression**.
- La partie **inférieure** de la poutre **s'allonge par traction**.

Entre ces deux zones, il existe une partie longitudinale qui n'a subi ni allongement, ni raccourcissement, elle passe par le centre de gravité : c'est **l'axe neutre** ou **fibre neutre**.

Sous l'effet du moment fléchissant M_f , les divers éléments de section droite de la pièce ne sont soumis qu'à des contraintes normales de traction ou de compression.

Les contraintes varient avec y , les plus grandes contraintes sont au niveau des fibres extrêmes qui correspondent à y_{max} .

Pour que la pièce soit stable, il faut donc que la **plus grande contrainte** de traction soit inférieure au taux de travail limite à la traction R_p du matériau, et que la plus grande contrainte de compression soit inférieure au taux de travail limite à la compression R_p

$$\sigma_{max} = \frac{M_{f_{max}}}{I / v} \leq R_p$$

N.B : y étant la distance entre la contrainte et l'axe neutre.

b/ Contrainte tangentielle

La contrainte tangentielle est due à l'action de l'effort tranchant, c'est une contrainte de cisaillement.

La contrainte tangentielle moyenne :

$$\tau_{moy} = \frac{T_{max}}{S}$$

T : effort tranchant max en kgf ou daN

S : mm² ou cm² (section)

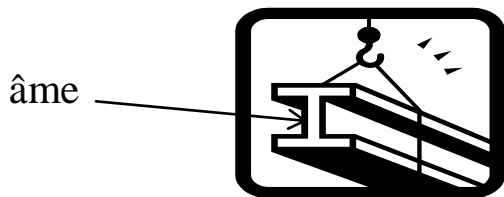
τ_{moy} : daN/mm² ou kgf/cm²

* **Les contraintes tangentielles maximales pour certaines surfaces sont :**

- pour des sections rectangulaires $\tau_{max} = 3/2 \tau_{moy}$

- pour des sections circulaires $\tau_{max} = 4/3 \tau_{moy}$

- pour des sections en I $\tau_{max} = \frac{T_{max}}{\text{Section âme seule}}$



Section âme seule

$$\tau_{max} \leq R_{pg}$$

**Module12: CONNAISSANCE DE LA RESISTANCE DES MATERIAUX
GUIDE DES TRAVAUX PRATIQUES**

I. TP 1 : intitulé du TP

CALCUL DES REACTIONS D'APPUIS

1.1. Objectif(s) visé(s) :

- Apprendre au stagiaire comment déterminer les réactions d'appuis des différents types d'appuis existants (appui simple, appui double, appui triple)

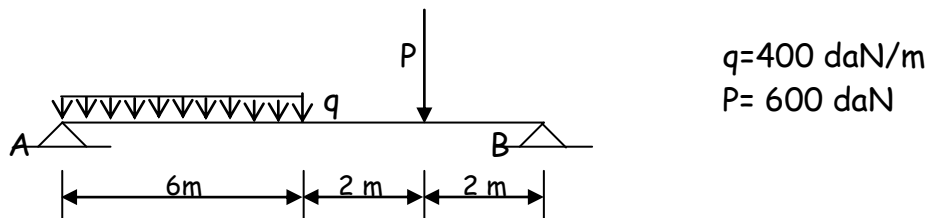
1.2. Durée du TP :

5 heures.....

1.3. Description du TP :

Exercice 1

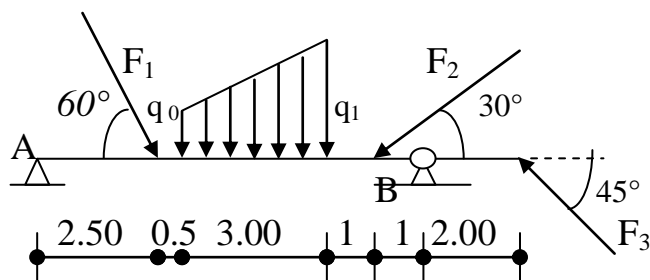
Une poutre droite en équilibre repose sur deux appuis simples A et B et chargée comme il est indiqué sur la figure.



- Déterminer les réactions d'appuis R_A et R_B .

Exercice II

Déterminer analytiquement les réactions d'appuis R_A et R_B de la poutre représentée ci dessous :



On donne :

$F_1 = 300 \text{ daN}$

$F_2 = 200 \text{ daN}$

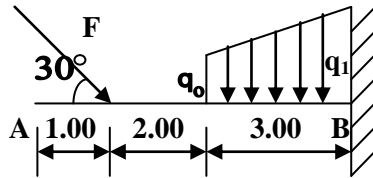
$F_3 = 250 \text{ daN}$

$q_0 = 50 \text{ daN/m}$

$q_1 = 150 \text{ daN/m}$

Exercice III

Déterminer les réactions d'appuis de la poutre ci- dessous analytiquement.



$$\begin{aligned} F &= 400 \text{ daN} \\ q_0 &= 50 \text{ daN/m} \\ q_1 &= 150 \text{ daN/m} \end{aligned}$$

TP 2: intitulé du TP

CALCUL DES CARACTERISTIQUES GEOMETRIQUES D'UNE SECTION

II.1. Objectif (s) visé (s) :

- Déterminer les caractéristiques géométriques d'une section quelconque (Simple ou complexe)

II.2. Durée du TP :

2 heures.....

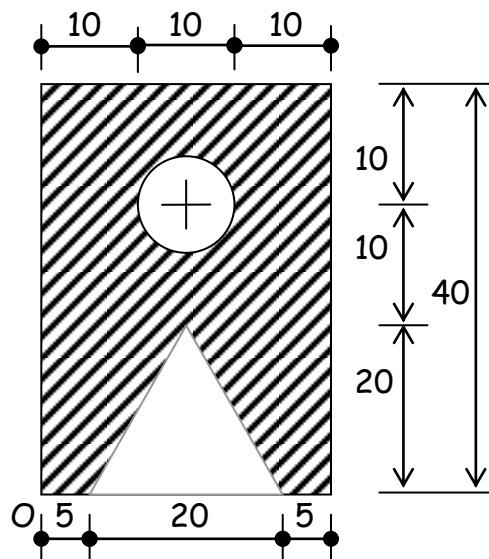
II.3. Description du TP :

On veut déterminer les caractéristiques géométriques de la section suivante :

1. Trouver le centre de gravité de la section par rapport aux axes AA' et BB'

2. Calculer :

- a- Les moments d'inertie par rapport aux axes neutres xx' et yy' et en déduire le moment d'inertie polaire.
- b- Les rayons de giration par rapport aux axes neutres on prend O comme origine des axes AA' et BB'.



TP 3 : Intitulé du TP **CALUL DES CONTRAINTES ET DIMENSIONNEMENT
DES POUTRES**

III.1. Objectif (s) visé (s) :

- Calculer les contraintes des différentes sollicitations.
- Dimensionner les poutres.

III.2. Durée du TP :

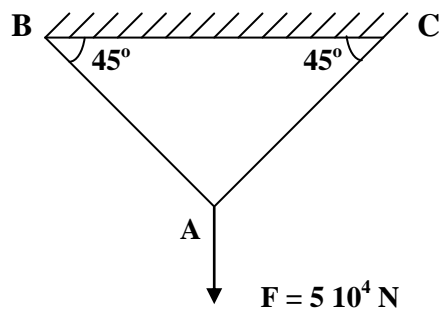
4 heures.....

III.3. Description du TP :

Exercice I

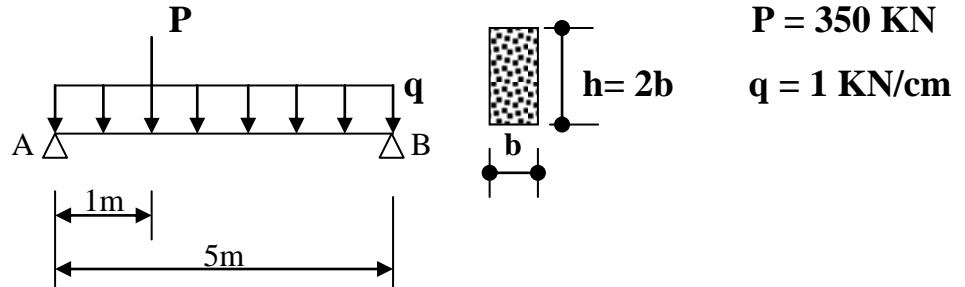
Une console constituée de deux barres d'acier **AB** et **AC** de module d'élasticité $E = 2 \cdot 10^5 \text{ N/mm}^2$, elles ont même longueur $L = 3\text{m}$.

La section constante de la barre **AB** est $S_1 = 400 \text{ mm}^2$ celle de **AC** est $S_2 = 600 \text{ mm}^2$
Calculer le déplacement du point **A** sous l'action de la charge verticale $F = 5 \cdot 10^4 \text{ N}$.



Exercice II

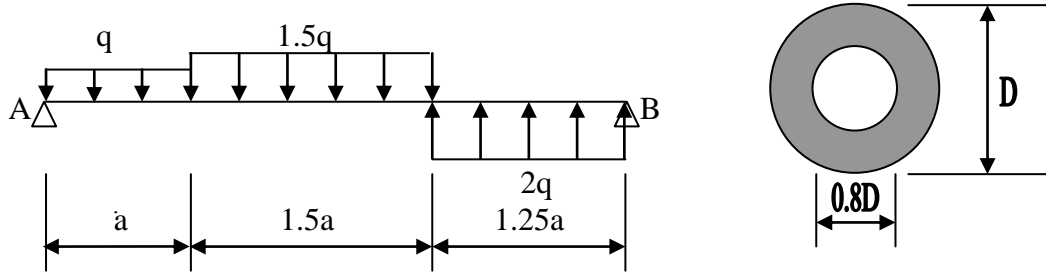
Une poutre droite en équilibre appuyée sur deux appuis simples, supporte une charge uniformément répartie q et une charge concentrée P appliquée à 1m de l'appui gauche A (voir figure).



- 1° Déterminer les actions de contact aux appuis A et B .
- 2° Etablir les équations des moments fléchissants et des efforts tranchants le long de la poutre. Tracer les épures correspondantes.
- 3° Sachant que la section de la poutre est rectangulaire et que la hauteur h est égale à 2 fois la largeur b , dimensionner la poutre en prenant la contrainte admissible de flexion : $\bar{\sigma} = 284 \text{ daN/ cm}^2$.
- 4° Vérifier la résistance de la poutre au cisaillement sachant que $\bar{\tau} = 20 \text{ MPa}$

Évaluation de fin de module

Soit à dimensionner la poutre tubulaire suivante :



On donne : $q = 8 \text{ KN/m}$; $a = 2 \text{ m}$

- 1- Calculer les réactions d'appuis.
- 2- Calculer les moments fléchissants et les efforts tranchants le long de la poutre et tracer les épures correspondantes.
- 3- Déterminer le moment d'inertie de la section droite de la poutre par rapport aux axes neutres.
- 4- Trouver les dimensions de la section de la poutre sachant que : $\bar{\sigma} = 10^5 \text{ KN/m}^2$
- 5- Vérifier la poutre au cisaillement. On donne $\bar{\tau} = 45 \text{ bars}$

Liste des références bibliographiques.

Ouvrage	Auteur	Édition
Cours de résistance des matériaux	R. MONTAGNER	EYROLLES
Cours de résistance des matériaux	Armand GIET (1 et 2)	DUNOD
Problèmes de RDM	Armand GIET (1 et 2)	DUNOD
Programme de RDM (OFPPT)	OFPPT	

NB : Outre les ouvrages, la liste peut comporter toutes autres ressources Jugées utiles (Sites Internet, Catalogues constructeurs, Cassettes, CD, ...)