

Chapitre 6 : Calcul de la période

6.1 Introduction :

Les structures généralement caractérisé par une masse et une élasticité qui peuvent effectuer des mouvements relatifs sous l'action de sollicitation dynamique si le mouvement est répétitif il est appelé vibration.

Généralement on comprend par « action dynamique » la sollicitation produite par des charges qui varie rapidement pendant le temps et qui contribuant à l'apparition des forces d'inertie.

Comme hypothèse fondamentale nous considérons que la relation entre les forces et les déplacements répond à une loi linéaire. Nous serons donc toujours dans le domaine de l'étude de vibration (oscillation) linéaires.

Système oscillant, model mathématique :

Un système oscillant élémentaire comprend une masse m et une rigidité K du support élastique soutenant la masse.

Notre ouvrage peut être assimilé à une masse concentré (la Cuve) à l'extrémité d'un support de rigidité constante, soit une console donc on parle d'une masse oscillante d'où on aura un seul mode c'est le mode fondamentale.

6.2 Calcul de la période :

Le système est isostatique à un seul degré de liberté.

Soit K le constant élastique du support.

6.3 Mise en équation :

$$m\ddot{y}(t) + Ky(t) = 0$$

$$\ddot{y}(t) + \frac{K}{m} y(t) = 0 \text{ l'équation sinusoïdale}$$

$$\ddot{y}(t) + w^2 y(t) = 0 \text{ (solution générale)}$$

$$\text{On aura : } w^2 = \frac{K}{m} \text{ avec } w : \text{ pulsation}$$

Chapitre 6 : Calcul de la période

$$W = \sqrt{\frac{K}{m}}$$

$P' = K \cdot x$ pour une force unitaire $P' = 1$ $x = \delta_{11}$

$$\text{Avec : } k = \frac{1}{\delta_{11}}$$

$$\text{On aura donc : } W = \sqrt{\frac{K}{m}} = \sqrt{\frac{1 \cdot x \cdot g}{\delta_{11} \cdot P'}} \quad \text{Avec : } m = \frac{P'}{g} \text{ et } k = \frac{1}{\delta_{11}}$$

6.4 Calcul de δ_{11} :

$$\delta_{11} = \int \frac{M_1 M_1}{EI} dx$$

$$\delta_{11} = \frac{1}{EI} \int M_1^2 dx$$

D'après les abaques on va trouver :

$$\delta_{11} = \frac{1}{EI} \left(\frac{H}{3} \cdot H \cdot H \right)$$

$$\delta_{11} = \frac{H^3}{3EI}$$

$$W = \sqrt{\frac{g}{\frac{H^3}{3EI}}} \cdot p' \text{ alors : } W = \sqrt{\frac{3EIg}{H^3 P'}}$$

$$\text{Avec : } T = \frac{2\pi}{w}$$

$$\text{On aura donc : } P' = P + \frac{33}{140} \cdot p \cdot H'$$

p : poids du support par unité de hauteur

H' : hauteur de la cuve

H : hauteur de la surface du sol au C.G de la cuve

Chapitre 6 : Calcul de la période

P : poids de la cuve

EI : rigidité de la tour

6.5 Calcul d'I.PE :

6.5.1 Module d'inertie :

$$E_b = 11000 \sqrt[3]{f_{c28}} \text{ (kg.m)}$$

$$f_{c28} = 30 \text{ Mpa}$$

$$E_b = 11000 \sqrt[3]{30}$$

$$E_b = 3417955757 \text{ kg/m}^2$$

6.5.2 Poids du support (tour) :

$$p = \pi (R_{ext}^2 - R_{int}^2) \cdot \delta_b$$

$$p = 3,14 (4,09^2 - 3,93^2) \cdot 2500$$

$$p = 10073,12 \text{ kg/ml}$$

6.6 Calcul du moment d'inertie :

$$I = \frac{\pi}{64} (D_{ext}^4 - D_{int}^4)$$

$$I = \frac{\pi}{64} (8,18^4 - 7,86^4)$$

$$I = 32,41 \text{ m}^4$$

6.7 Position du centre de gravité de la cuve :

Comme notre projet est composé de plusieurs éléments on ne pourra pas trouver son centre de gravité c'est un système discontinu généralement.

Le calcul s'effectue comme suit : $Z_G = \frac{\int Z P dZ}{\int P dZ}$ mais dans notre cas on procédera d'une autre

manière $Z_G = \frac{\sum P_i Z_i}{\sum P_i}$ c.-à-d. on va procéder par élément.

Chapitre 6 : Calcul de la période

Tableau6.1 consigné des résultats pour la position du centre de gravité de la cuve.

Elément de la cuve	Zi (m) à partir du sol	Pi Poids par élément de la cuve (kg)
lanterneau	28,98	1777,54
Coupole de couverture	27,80	95874
Ceinture supérieure	26,76	37000
Paroi cylindrique	23,09	368945
Ceinture inférieure	19,37	61625
Partie tronconique	17,65	118605
Coupole de fond	16,58	20817
Ceinture d'appui	15,65	104440
Cheminée	21,36	21108
Eau	21,37	5045000
Poids de la cuve pleine		5875191,54
Poids de la cuve vide		830191,54

NB : Zi : c'est la hauteur depuis le centre de gravité de l'élément jusqu'au sol.

Pi : C'est le poids de chaque élément.

6.8 Calcul de Z_G quand la cuve est pleine :

$$Z_{GP} = H_p = Z_G = \frac{\sum P_i Z_i}{\sum P_i}$$

$$H_p = \frac{130561225,9}{5875191,54}$$

$$H_p = 21,40\text{m}$$

Chapitre 6 : Calcul de la période

6.8.1 Calcul de p' :

$$P' = P + \frac{33}{140} \cdot p \cdot H'$$

$$P' = 5875191,54 + \frac{33}{140} \cdot 10073,12 \cdot 15,15$$

$$P' = 623491,37 \text{ kg}$$

6.9 Calcul de Z_G quand la cuve est vide :

$$Z_{GP} = H_V = Z_G = \frac{\sum P_i Z_i}{\sum P_i}$$

$$H_V = \frac{192180,75}{830191,54}$$

$$H_V = 21,61 \text{ m}$$

6.9.1 Calcul de p' :

$$P' = P + \frac{33}{140} \cdot p \cdot H'$$

$$P' = 830191,54 + \frac{33}{140} \cdot 10073,12 \cdot 15,15$$

$$P' = 866163,37 \text{ kg}$$

6.10 Calcul de la période

6.10.1 Cuve pleine :

$$T_p = 2\pi \sqrt{\frac{P' H^3}{3EIg}}$$

$$T_p = 2\pi \sqrt{\frac{623491,37 (21,40)^3}{3 \times 3417955757 \times 32,41 \times 10}}$$

$$T_p = 0,26 \text{ S}$$

Chapitre 6 : Calcul de la période

6.10.2 Cuve vide :

$$T_v = 2\pi \sqrt{\frac{P \cdot H^3}{3EIg}}$$

$$T_v = 2\pi \sqrt{\frac{866163,37(21,61)^3}{3 \times 3417955757 \times 32,41 \times 10}}$$

$$T_v = 0,32 \text{ S}$$

Conclusion :

On a conclu que la période est proportionnelle à la hauteur, plus la hauteur du support est grande et plus la période augmente.