

# COURS N°3

## FLEXION COMPOSEE

### I. GENERALITES :

Une barre est dite soumise à la Flexion Composée si elle est soumise simultanément à la flexion et à la traction ( ou Compression ).

*Remarque :* Nous nous bornerons ici à l'étude des barres courtes ( dont la longueur n'excède pas huit fois la plus petite dimension transversale). Dans ce cas nous pouvons ne pas prendre en considération flambage de la barre.

### II. CONTRAINTES :

$N_x, M_y, M_z$  : Provoquent des contraintes normales ( $\sigma_x$ )

$T_y, T_z$  : Provoquent des contraintes tangentielles ( $\tau_x$ )

Le cas général :  $\sigma_x = (N_x / S) + (M_y / I_y) Z + (M_z / I_z) y$

$$\tau_{xy} = (T_y \cdot S_z / I_z \cdot b) \quad , \quad \tau_{xz} = (T_z \cdot S_y / I_y \cdot b')$$

Cas de la traction (Compression) excentrée :

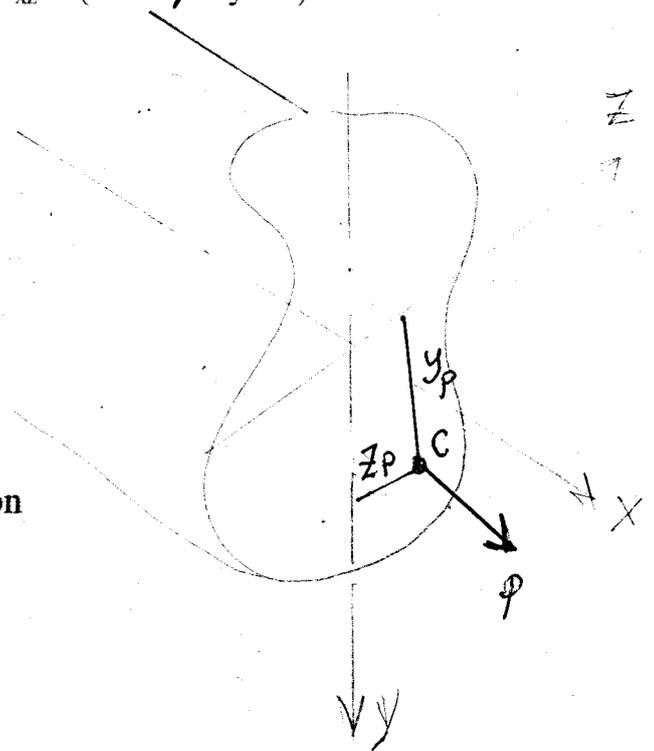
$$N_x = P \quad , \quad M_y = P Z_p \quad , \quad M_z = P \cdot Y_p$$

$$\sigma_x = P/S + (P \cdot Z_p \cdot Z) / I_y + (P \cdot Y_p \cdot Y) / I_z$$

$$\sigma_x = P/S [1 + (Z_p \cdot Z / i_y^2) + (Y_p \cdot Y / i_z^2)]$$

Avec:

$$i_y^2 = I_y / S \quad ; \quad i_z^2 = I_z / S \quad ; \quad \text{rayon de giration}$$



## II. 1) Diagramme des contraintes normales :

Le diagramme des contraintes normales est composé par une composante due à  $(N_x)$  qui reste constante et celles provoquées par  $M_y, M_z$  qui sont des fonctions linéaires des coordonnées  $(Z)$  et  $(Y)$

### II-2 Axe Neutre :

L'axe neutre dans le cas de la flexion composée est déterminé de la manière suivante :

$$(N_x/S) + (M_y/I_y)Z_0 + (M_z/I_z) Y_0 = 0$$

$Y_0, Z_0$  : Sont les coordonnées de l'axe neutre .

### Remarque :

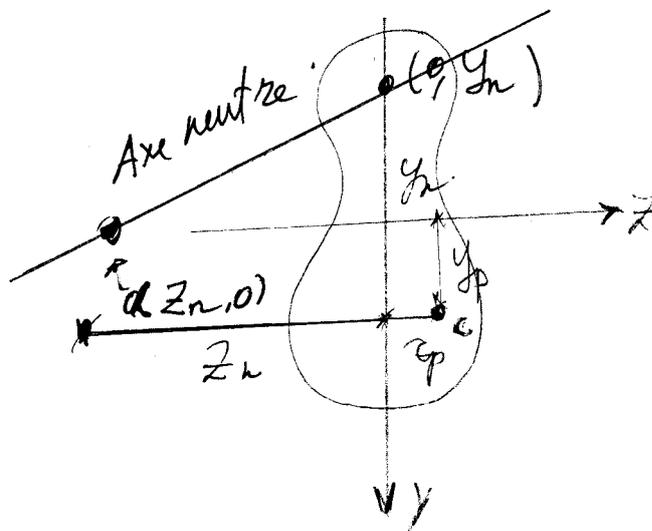
Dans le cas particulier de la traction ( Compression ) excentrée , ou la barre est chargée par une force , L'équation de l'axe neutre peut être caractérisée par :

$$1 + (Z_p \cdot Z_0 / i^2_y) + (Y_p \cdot Y_0 / i^2_x) = 0$$

En mettant  $(Z_0 = 0)$  Ou  $(Y_0 = 0)$  , On peut selon l'équation dernière les segments  $Y_n, Z_n$  interceptées sur les axes de coordonnées par l'axe neutre .

$$Z_0 = 0, Y_n = - (i^2_z / Y_p)$$

$$Y_0 = 0, Z_n = - (i^2_y / Z_p)$$



### Remarque :

Dans le cas de la flexion composée , l'axe neutre ne passe pas par le centre de gravité .

### II. 3 ) Contraintes normales maximales :

Les Contraintes Normales sont maximales pour les points les plus éloignés de l'axe neutre ( Les points A, B ).

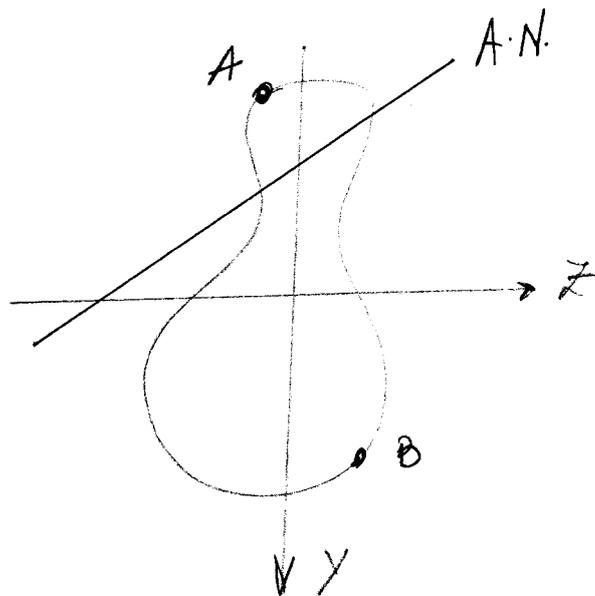
On peut obtenir les expressions de  $\max \sigma_x$  à :

$$\max \sigma_x = N_x/S + M_y/I_y Z_e + M_z/I_z Y_e.$$

$Y_e$  ,  $Z_e$  : sont les coordonnées des points (A) ou (B).

$$\max \sigma_x = (N_x/S) \pm (M_y/W_y) \pm (M_z/W_z)$$

On sait qu'entre les 04 points angulaires il en existe un , le plus tendu



### III. CALCUL A LA RESISTANCE:

Pour obtenir les sections dangereuses , on doit construire les diagrammes des efforts et ensuite on doit prendre en considération les sections ou les efforts atteignent les valeurs maximales .

#### III-1 ) Les Contraintes Normales :

Les contraintes normales sont maximales pour les points les plus éloignés de l'axe neutre (les points A et B)

Ordinairement , pour ces points , les contraintes tangentielles sont assez petites et même elles sont nulles .

$$\max \sigma_x^+ \leq [\delta]^+$$

$$\max \sigma_x^- \leq [\delta]^-$$

Dans le cas de la flexion composée, le calcul à la résistance s'effectue ordinairement uniquement à l'aide des deux vérificateurs.

### III-2) contraintes Tangentielles :

Ordinairement  $M_x$  est maximale au centre de gravité de la section.

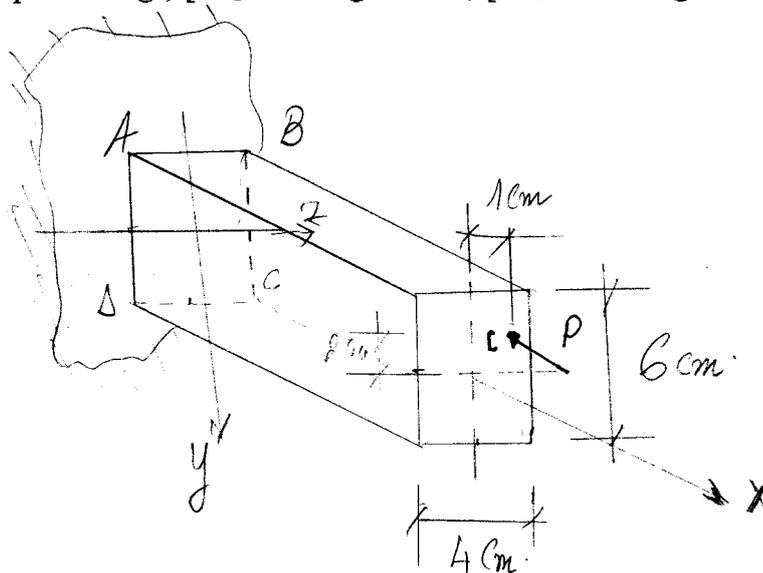
Dans le cas général de la flexion composée, le calcul à la résistance s'effectue que pour le cas des contraintes normales.

### Exemple1 :

Pour la poutre indiquée sur la figure suivante :

- 1- Construire le diagramme des contraintes normales dans une section droite de la barre suivante.
- 2- Tracer la position de l'axe neutre.
- 3- Vérifier la résistance de la barre

En sachant que :  $p = 48 \text{ kg}$ ,  $[\sigma]^+ = 3 \text{ Kg/cm}^2$ ,  $[\sigma]^- = 20 \text{ Kg/cm}^2$



### Solution :

#### 1- Détermination des contraintes :

$$\sigma_x = N_x/S + (M_y/I_y).Z + (M_z/I_z).y$$

$$S = 6.4 = 24 \text{ cm}^2$$

$$I_y = 6.4^3/12 = 32 \text{ cm}^4, \quad I_z = 4.6^3/12 = 72 \text{ cm}^4$$

$$N_x = -P = -48 \text{ Kg}, \quad [M_y = -P.1 = -48 \text{ Kg cm}]$$

$$[M_z = P.2 = 96 \text{ Kg cm}]$$

$$\sigma_x = -48 / 24 + -(48/32).Z + (96/72).Y = -2 - (3/2)Z + (4/3).Y$$

A : ( Y = -3 cm , Z = -2 cm ) ,  $\sigma_x = -2 \cdot 3 / 2 \cdot (-2) + 4 / 3 \cdot (-3) = -3 \text{ Kg/cm}^2$   
 B : ( Y = -3 cm , Z = 2 cm ) ,  $\sigma_x = -2 \cdot 3 / 2 \cdot (2) + 4 / 3 \cdot (-3) = -9 \text{ Kg/cm}^2$   
 C : ( Y = 3 cm , Z = 2 cm ) ,  $\sigma_x = -2 \cdot 3 / 2 \cdot 2 + 4 / 3 \cdot 3 = -1 \text{ Kg/cm}^2$   
 D : ( Y = 3 cm , Z = -2 cm ) ,  $\sigma_x = -2 \cdot 3 / 2 \cdot (-2) + 4 / 3 \cdot 3 = 5 \text{ Kg/cm}^2$

## 2- Traçage de la position de l'axe neutre

Pour construire l'axe neutre , il faut calculer  $Y_n$  ,  $Z_n$ .

$$Y_n = - I_z^2 / Y_p , \quad Z_n = - I_y^2 / Z_p$$

$$Y_p = -2 \text{ cm} , \quad Z_p = 1 \text{ cm} \quad S = 6 \times 4 = 24 \text{ cm}^2$$

$$I_z = 4 \cdot 6^3 / 12 = 72 \text{ cm}^2 , \quad I_z^2 = I_z / S = 72 / 24 = 3 \text{ cm}^2$$

$$I_y = 6 \cdot 4^3 / 12 = 32 \text{ cm}^2 \quad I_y^2 = I_y / S = 32 / 24 = 1.33 \text{ cm}^2$$

$$Y_n = I_z^2 / Y_p = -3 / (-2) = 1.5 \text{ cm}$$

$$Z_n = -I_y^2 / Z_p = -1.33 / 1 = -1.33 \text{ cm}$$

## 3- Verification à la résistance.

$$W_y = 6 \cdot 4^2 / 6 = 16 \text{ cm}^2$$

$$W_z = 4 \cdot 6^2 / 6 = 24 \text{ cm}^2$$

$$\text{Max } \sigma_x = N_x / S + M_y / W_y + M_z / W_z$$

$$S = 64 = 24 \text{ cm}^2$$

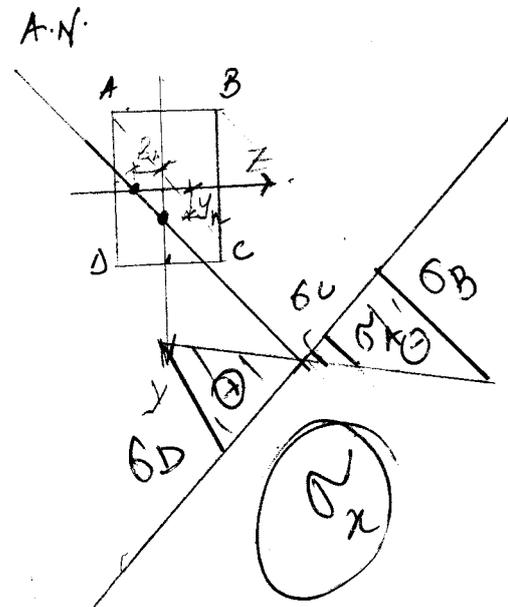
$$\text{Max } \sigma_x^+ = N_x / S + M_y / W_y + M_z / W_z = -48 / 24 + 48 / 16 + 96 / 24 = 5 \text{ Kg/cm}^2$$

$$\text{Max } \sigma_x^- = N_x / S - M_y / W_y - M_z / W_z = -48 / 24 - 48 / 16 - 96 / 24 = -9 \text{ Kg/cm}^2$$

$$\text{Max } \sigma_x^+ = 5 \text{ Kg/cm}^2 > [\delta]^+ = 3 \text{ Kg/cm}^2 \quad \text{OK}$$

$$\text{Max } \sigma_x^- = -9 \text{ Kg/cm}^2 < [\delta]^- = -20 \text{ Kg/cm}^2 \quad \text{NON}$$

La condition de résistance n'est pas vérifiée pour le point le plus tendu.



IV. Calcul de la déformation, vérification à la rigidité

La déformation de la poutre est caractérisée par le déplacement de son axe.

$$\begin{array}{l} N_x \text{ provoque } u(x) \\ M_y \text{ " } v(x), \theta'(x) \\ M_z \text{ " } w(x), \theta''(x) \end{array}$$

$$u = \frac{N_x \cdot l}{E \cdot S}$$

$$f_{\text{ca}} = \sqrt{u^2(x) + v^2(x) + w^2(x)}$$

$$P_{\text{max}} \leq [f]$$

Rq: Dans le cas de la traction ou compression exercée par les barres, on ne prend pas l'action de  $N_x$ .

$$\max u \leq [u].$$