

# Endommagement de structures non linéaires et homogénéisation

Jean-François Babadjian

Université Pierre et Marie Curie, Laboratoire Jacques-Louis Lions

**Séminaire commun DEFI – MEDISIM – POEMS**

**Endommagement** : Affaiblissement des propriétés élastiques d'un milieu lors d'une série d'essais de charge-décharge.

**Endommagement brutal** : Chaque point du matériau est soit sain, soit endommagé.

**Variable interne** :  $\chi$  = fonction caractéristique de la zone endommagée.

**Hypothèses sur la modélisation** :

- ✓ L'évolution est lente  $\Rightarrow$  cadre quasi-statique ;
- ✓ Le matériau a une loi de comportement non linéaire  $\Rightarrow$  la variable cinématique naturelle est le champ des déformations (= identité + déplacement).

# Formulation statique de l'endommagement

- ✓  $\Omega \subset \mathbb{R}^N$  : configuration de référence d'un milieu non linéairement élastique.
- ✓  $W_1, W_2 : \mathbb{R}^N \rightarrow [0, +\infty)$  : fonctions convexes à croissance  $p > 1$  telles que  $W_1 \leq W_2$ .  
→ Densités d'énergie élastique des parties endommagées et saines du matériau :

$$\text{Densité totale : } \chi(x)W_1(\xi) + (1 - \chi(x))W_2(\xi)$$

- ✓ Condition limite : on impose une déformation  $g$  sur le bord  $\partial\Omega$  du matériau.
- ✓  $u : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  le champ des déformations qui satisfait  $u = g$  sur  $\partial\Omega$  ;
- ✓  $\chi : \Omega \rightarrow \{0, 1\}$  la fonction caractéristique de la zone endommagée ;

$$u \in W_g^{1,p}(\Omega) \quad \text{et} \quad \chi \in L^\infty(\Omega; \{0, 1\})$$

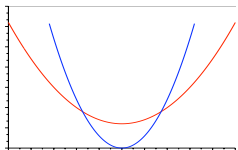
# Critère de stabilité (Francfort-Marigo)

On cherche un couple  $(u, \chi)$  qui minimise l'énergie totale

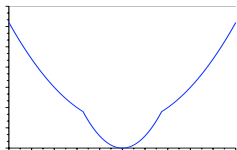
$$\mathcal{E}(u, \chi) := \underbrace{\int_{\Omega} (\chi W_1(\nabla u) + (1 - \chi) W_2(\nabla u)) dx}_{\text{énergie potentielle}} + \underbrace{\int_{\Omega} \chi dx}_{\text{énergie dissipée}}.$$

$$\inf_{v, \chi} \mathcal{E}(v, \chi) = \inf_v \int_{\Omega} \psi(\nabla v) dx = \min_v \int_{\Omega} \psi^{**}(\nabla v) dx = \int_{\Omega} \psi^{**}(\nabla u) dx,$$

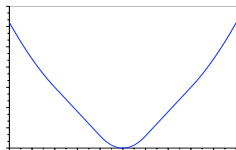
où  $\psi(\xi) = \min\{W_1(\xi) + 1, W_2(\xi)\}$  et  $\psi^{**}$  est l'enveloppe convexe de  $\psi$ .



Les fonctions  $W_2$  et  $W_1 + 1$



La fonction  $\psi$



La fonction  $\psi^{**}$

# Calcul de l'énergie relaxée

Pour tout  $\xi \in \mathbb{R}^N$ ,

$$\psi^{**}(\xi) = \min_{\theta \in [0,1]} \min_{W \in P_\theta} \{W(\xi) + \theta\},$$

où

- ✓  $P_\theta$  est l'ensemble des densités d'énergie obtenues comme **mélanges périodiques** entre  $W_1$  et  $W_2$  à fraction volumique  $\theta$  et  $1 - \theta$ ;
- ✓  $\mathcal{G}_\theta$  est l'ensemble des densités d'énergie obtenues comme **mélanges quelconque** entre  $W_1$  et  $W_2$  à fraction volumique  $\theta$  et  $1 - \theta$  :

Propriété de localité (Tartar, Lurie-Cherkaev, Dal Maso-Kohn, Raitums) :

Theorem (B. - Barchiesi)

Pour tout  $\theta \in L^\infty(\Omega; [0, 1])$ , on a

$$\mathcal{G}_\theta = \{W : \Omega \times \mathbb{R}^N \rightarrow \mathbb{R}^N : W(x, \cdot) \in \overline{P_{\theta(x)}} \text{ p.p. dans } \Omega\}.$$

Soient

$$u = \arg \min_{v \in W_{\mathbf{g}}^{1,p}(\Omega)} \int_{\Omega} \psi^{**}(\nabla v) dx,$$

et  $\theta \in L^{\infty}(\Omega; [0, 1])$  et  $W \in \mathcal{G}_{\theta}$  tels que

$$\psi^{**}(\nabla u(x)) = W(x, \nabla u(x)) + \theta(x) \quad \text{p.p. tout } x \in \Omega.$$

Donc

$$\inf_{v, \chi} \mathcal{E}(v, \chi) = \int_{\Omega} W(x, \nabla u) dx + \int_{\Omega} \theta dx.$$

**Conclusions :**

- ✓ Le modèle d'endommagement brutal est donc "mal posé" ;
- ✓ Extension à un modèle relaxé d'endommagement progressif avec plus de configurations admissibles ;
- ✓ Apparitions de zones partiellement endommagées résultant de mélanges fins ;
- ✓ Nouvelle variable interne du modèle relaxé :  $(W, \theta)$  au lieu de  $\chi$ .

# Evolution quasi-statique de l'endommagement

On se donne une déformation  $g(t) : \partial\Omega \rightarrow \mathbb{R}$ .

**Difficulté** : tenir compte du fait que l'endommagement est un processus irréversible

**Modèle discret** :  $0 = t_0 < t_1 < \dots < t_n = T$ .

✓ **Instant initial** :  $\exists u_0 \in W_{g(0)}^{1,p}(\Omega)$ ,  $\theta_0 \in L^\infty(\Omega; [0, 1])$  et  $W_0 \in \mathcal{G}_{\theta_0}$  tq

$$\begin{aligned} & \int_{\Omega} W_0(x, \nabla u_0) dx + \int_{\Omega} \theta_0 dx \\ & = \inf \left\{ \mathcal{E}(v, \chi) : v \in W_{g(0)}^{1,p}(\Omega), \chi \in L^\infty(\Omega; \{0, 1\}) \right\} =: m_0. \end{aligned}$$

✓ Instant  $t_i$  : on se donne  $u_{i-1} \in W_{g(t_{i-1})}^{1,p}(\Omega)$ ,  $\theta_{i-1} \in L^\infty(\Omega; [0, 1])$  et  $W_{i-1} \in \mathcal{G}_{\theta_{i-1}}$  et on cherche un réarrangement optimal entre la partie endommagée et le matériau obtenu au temps  $t_{i-1}$  (Francfort-Garroni) :

$$m_i := \inf_{v, \chi} \int_{\Omega} \left( \chi W_1(\nabla v) + (1 - \chi) W_{i-1}(x, \nabla v) + (1 - \theta_{i-1}) \chi \right) dx.$$

$\Rightarrow u_i \in W_{g(t_i)}^{1,p}(\Omega)$ ,  $\theta_i \in L^\infty(\Omega; [0, 1])$  et  $W_i \in \mathcal{G}_{\theta_i}$ , tq

$$\int_{\Omega} W_i(x, \nabla u_i) dx + \int_{\Omega} \theta_i dx = m_i,$$

avec les propriétés de monotonie :

$$\theta_{i-1} \leq \theta_i \quad W_{i-1} \geq W_i.$$



Modèle continu :  $\Delta x \rightarrow 0$ .

## Theorem (B.)

On suppose que  $g \in W^{1,1}([0, T]; W^{1,p}(\Omega))$  et que  $W_1, W_2$  sont uniformément convexes et de classe  $C^1$ . Alors  $\forall t \in [0, T]$ ,

$$\exists u(t) \in W_{g(t)}^{1,p}(\Omega), \theta(t) \in L^\infty(\Omega; [0, 1]), W(t) \in \mathcal{G}_{\theta(t)} :$$

- ✓ **Irréversibilité** :  $\theta(t) \nearrow$  et  $W(t) \searrow$ ;
- ✓ **Minimalité** :  $\forall \hat{v} \in W_{g(t)}^{1,p}(\Omega), \hat{\theta} \in L^\infty(\Omega; [0, 1])$  avec  $\hat{\theta} \geq \theta(t)$  et  $\hat{W} \in \mathcal{G}_{\hat{\theta}}(W_1, W(t))$ ,

$$\mathcal{E}(t) := \int_{\Omega} W(t)(x, \nabla u(t)) dx + \int_{\Omega} \theta(t) dx \leq \int_{\Omega} \hat{W}(x, \nabla \hat{v}) dx + \int_{\Omega} \hat{\theta} dx;$$

- ✓ **Bilan d'énergie** : l'énergie totale satisfait

$$\mathcal{E}(t) = \mathcal{E}(0) + \int_0^t \int_{\Omega} DW(s)(x, \nabla u(x, s)) \cdot \nabla \dot{g}(x, s) dx ds.$$

En particulier,  $W(t) \in \mathcal{G}_0(W_1, W(t)) \Rightarrow u(t)$  est solution (au sens faible) de l'EDP : pour tout  $t \in [0, T]$ ,

$$\begin{cases} \operatorname{div}(DW(t)(x, \nabla u(t))) = 0 & \text{dans } \Omega, \\ u(t) = g(t) & \text{sur } \partial\Omega, \end{cases}$$

et le bilan d'énergie s'écrit après une intégration par parties :

$$\mathcal{E}(t) = \mathcal{E}(0) + \int_0^t \int_{\partial\Omega} \underbrace{DW(s)(x, \nabla u(x, s)) \cdot \nu}_{\text{travail associé à la déformation sur le bord}} \dot{g}(x, s) d\mathcal{H}^{N-1}(x) ds.$$

## Formulation statique de la fracture

Fissure = surface fermée  $\Gamma \subset \Omega$  (variable interne en rupture).

Energie dissipée (Griffith) :  $\mathcal{H}^{N-1}(\Gamma)$ ,  $u$  peut être discontinue à travers  $\Gamma$ .

Formulation forte :  $(u, \chi, \Gamma)$  minimise l'énergie totale

$$\mathcal{E}(u, \chi, \Gamma) := \int_{\Omega \setminus \Gamma} (\chi W_1(\nabla u) + (1 - \chi) W_2(\nabla u)) dx + \int_{\Omega} \chi dx + \mathcal{H}^{N-1}(\Gamma)$$

parmi tous les  $\chi \in L^\infty(\Omega; \{0, 1\})$ ,  $\Gamma \subset \Omega$  fermés, et  $u \in W_g^{1,p}(\Omega \setminus \Gamma)$

Formulation faible :  $\Gamma \sim J_u \Rightarrow$  formulation dans un sous espace  $SBV(\Omega)$   
des fonctions  $BV$ .

$(u, \chi)$  minimise l'énergie totale

$$\mathcal{E}(u, \chi) := \int_{\Omega} (\chi W_1(\nabla u) + (1 - \chi) W_2(\nabla u)) dx + \int_{\Omega} \chi dx + \mathcal{H}^{N-1}(J_u)$$

parmi tous les  $\chi \in L^\infty(\Omega; \{0, 1\})$  et  $u \in SBV_g(\Omega)$ .

Théorème de compacité d'Ambrosio + analyse de l'endommagement pur  
 $\Rightarrow \exists \theta \in L^\infty(\Omega; [0, 1])$ ,  $u \in SBV_g(\Omega)$  et  $W \in \mathcal{G}_\theta$  tels que

$$\inf_{v, \chi} \mathcal{E}(v, \chi) = \int_{\Omega} W(x, \nabla u) dx + \int_{\Omega} \theta dx + \mathcal{H}^{N-1}(J_u).$$

**Conclusion :**

- ✓  $W$  et  $\theta$  identiques à ceux obtenus en endommagement pur ;
- ✓ Pas d'interaction entre l'endommagement et la fracture.

# Evolution quasi-statique de l'endommagement/fracture

On se donne une déformation  $g(t) : \partial\Omega \rightarrow \mathbb{R}$ .

**Modèle discret** :  $0 = t_0 < t_1 < \dots < t_n = T$ .

✓ **Instant initial** :  $\exists u_0 \in SBV_{g(0)}(\Omega)$ ,  $\theta_0 \in L^\infty(\Omega; [0, 1])$  et  $W_0 \in \mathcal{G}_{\theta_0}$  tq

$$\int_{\Omega} W_0(x, \nabla u_0) dx + \int_{\Omega} \theta_0 dx + \mathcal{H}^{N-1}(J_{u_0}) \\ = \inf \left\{ \mathcal{E}(v, \chi) : v \in SBV_{g(0)}(\Omega), \chi \in L^\infty(\Omega; \{0, 1\}) \right\}.$$

On pose  $\Gamma_0 := J_{u_0}$  : la fissure créée à l'instant initial.

✓ Instant  $t_i$  : Soient  $u_{i-1} \in SBV_{g(t_{i-1})}(\Omega)$ ,  $\theta_{i-1} \in L^\infty(\Omega; [0, 1])$ ,  $\Gamma_{i-1} \subset \Omega$  rectifiable et  $W_{i-1} \in \mathcal{G}_{\theta_{i-1}}$  donnés.

$$m_i := \inf_{v, \chi} \int_{\Omega} \left( \chi W_1(\nabla v) + (1-\chi) W_{i-1}(x, \nabla v) + (1-\theta_{i-1}) \chi \right) dx + \mathcal{H}^{N-1}(J_v \setminus \Gamma_{i-1})$$

$\Rightarrow \exists u_i \in SBV_{g(t_i)}(\Omega)$ ,  $\theta_i \in L^\infty(\Omega; [0, 1])$  et  $W_i \in \mathcal{G}_{\theta_i}$ , tq

$$\int_{\Omega} W_i(x, \nabla u_i) dx + \int_{\Omega} \theta_i dx + \mathcal{H}^{N-1}(J_{u_i} \setminus \Gamma_{i-1}) = m_i.$$

On pose  $\Gamma_i := \Gamma_{i-1} \cup J_{u_i}$  et on a les propriétés de monotonie :

$$\theta_{i-1} \leq \theta_i, \quad \Gamma_{i-1} \subset \Gamma_i, \quad W_{i-1} \geq W_i.$$

## Modèle continu

### Theorem (B.)

On suppose que  $g \in W^{1,1}([0, T]; W^{1,p}(\Omega)) \cap L^\infty(\Omega \times [0, T])$  et que  $W_1, W_2$  sont uniformément convexes et de classe  $C^1$ . Alors  $\forall t \in [0, T]$ ,

$\exists u(t) \in SBV_{g(t)}(\Omega), \theta(t) \in L^\infty(\Omega; [0, 1]), \Gamma(t) \subset \Omega$  rectifiable et  $W(t) \in \mathcal{G}_{\theta(t)}$  :

- ✓ **Irréversibilité** :  $\theta(t) \nearrow, \Gamma(t) \nearrow$  et  $W(t) \searrow$ ;
- ✓ **Minimalité** :  $\forall \hat{v} \in SBV_{g(t)}(\Omega), \hat{\theta} \geq \theta(t), \hat{\Gamma} \supset \Gamma(t)$  et  $\hat{W} \in \mathcal{G}_{\hat{\theta}}(W_1, W(t))$ ,

$$\begin{aligned} \mathcal{E}(t) &:= \int_{\Omega} W(t)(x, \nabla u(t)) \, dx + \int_{\Omega} \theta(t) \, dx + \mathcal{H}^{N-1}(\Gamma(t)) \\ &\leq \int_{\Omega} \hat{W}(x, \nabla \hat{v}) \, dx + \int_{\Omega} \hat{\theta} \, dx + \mathcal{H}^{N-1}(\hat{\Gamma}); \end{aligned}$$

- ✓ **Bilan d'énergie** : l'énergie totale :

$$\mathcal{E}(t) = \mathcal{E}(0) + \int_0^t \int_{\Omega} DW(s)(x, \nabla u(x, s)) \cdot \nabla \dot{g}(x, s) \, dx \, ds.$$