Chapitre V :

Torsion simple.

Objectifs	Déterminer la répartition des contraintes dans une section de poutre sollicitée à la torsion. Vérifier la condition de résistance pour une poutre sollicitée à la torsion. Dimensionner une poutre soumise à une torsion.
Pré-requis	Torseur de cohésion. Contrainte tangentielle.
Eléments de contenu	Essai de torsion. Relations : Contrainte – Déformation / Contrainte -moment de torsion. Conditions de résistance / de rigidité à la torsion. Concentration de contraintes.

I. Introduction :

Définition :

Une poutre est sollicitée à la torsion simple si elle est soumise à deux couples de moments opposés portés par la ligne moyenne.

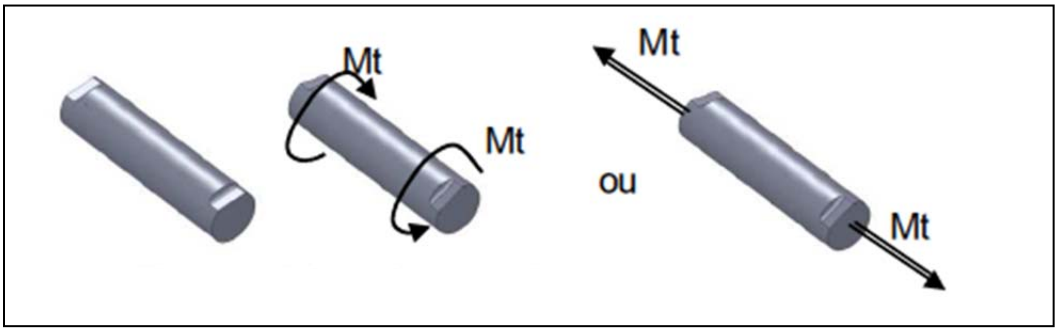


Figure 5.1 : Moments des actions extérieures appliqués à de la poutre.

La poutre est supposée à section circulaire constante et de poids négligé.

Le torseur efforts de cohésion à la section droite (S) de centre de surface G est défini par :

$$\{\tau_{coh}\}_G = \begin{Bmatrix} 0 & Mt \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{Bmatrix}_G$$

II. Essai de torsion simple :

II.1. Principe :

Une éprouvette cylindrique de révolution est encastrée à son extrémité (S1) de centre de gravité G1 . On applique à l'extrémité droite sur la section (S2) de centre de gravité G2 une action mécanique modélisée en G2 par un torseur « couple » :

$$\{\tau\}_{G_2} = \begin{Bmatrix} \vec{0} \\ \vec{M}_{G_2} \end{Bmatrix}_{G_2}$$

En faisant croître $\vec{M}_{G_2} = M_{G_2}.\vec{x}$, on mesure les déformations de la poutre.

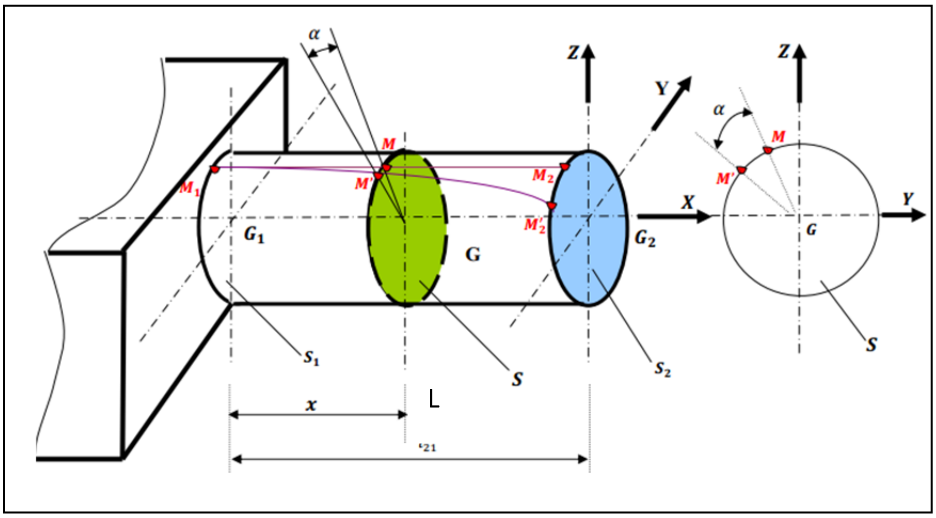


Figure 5.2 : Illustration de l'essai de torsion simple.

II.2. Résultats :

Le déplacement d'une section droite (S) est uniquement une rotation d'un angle α autour de son axe, et cette rotation est proportionnelle à sa distance x par rapport à (S_1).

On obtient une courbe illustrée à la Figure 5.3 semblable à celle de l'essai de traction :

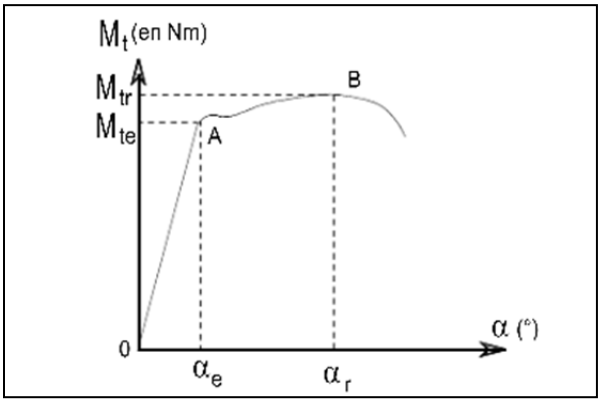


Figure 5.3 : courbe M_t=f(α)

Elle comprend une zone de déformations élastiques où l'angle de torsion α est proportionnel au moment de torsion. A partir du point A les déformations croissent rapidement jusqu'à avoir rupture de l'éprouvette.

III. Etude des déformations :

L'essai montre que toute section plane et normale à l'axe du cylindre reste plane et normale à l'axe et que la distance relative entre deux sections reste sensiblement constante. Toutes les fibres se déforment donc suivant une hélice, sauf la ligne moyenne qui reste droite.

On constate que le rapport $\theta = \frac{\alpha}{x}$ reste toujours constant. Ce rapport est appelé angle unitaire de torsion [rad /mm].

α = Angle de rotation de la section S en rad.

x = Distance séparant S à la section de référence S0 en mm.

IV. Etude des contraintes :

On considère un petit élément de longueur Δx d'une fibre : Après déformation, le point M2 (Figure 5.2) situé à une distance □ du point G vient en M2', la génératrice M1M2 subit alors une déviation γ comparable à celle observée dans l'étude du cisaillement simple.

la distance relative entre deux sections reste constante au cours de la déformation, donc l'allongement Δx = 0, alors on peut écrire que la déformation longitudinale εx=0, on admet donc que la composante normale nulle.

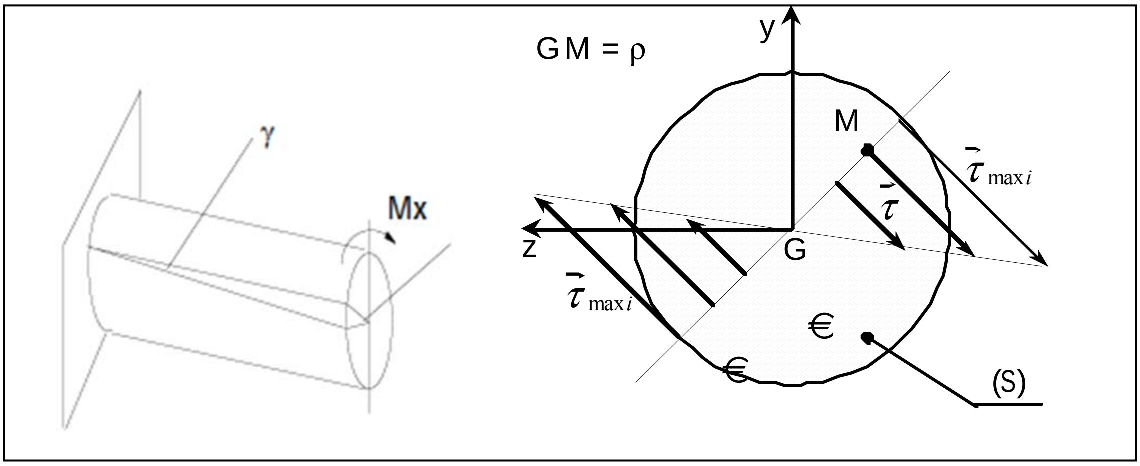


Figure 5.4 : Répartition des contraintes au niveau de la section.

La loi de Hooke pour les contraintes tangentielles s'exprime donc par : τ = G. γ où G est le module d'élasticité transversale ou module de Coulomb.

Comme l'angle γ est petit : l'arc M_2 M_2' = αρ= γ x., on aura $\gamma = \dfrac{\alpha.\rho}{x} = \theta.\rho$

La contrainte tangentielle s'écrit : τ = G. θ.ρ

τ : Contrainte tangentielle de torsion (en MPa)

ρ : Distance du point M à la ligne neutre ou axe de la pièce qui ne subit aucun effort (en mm)

θ : Angle unitaire (en rad/ mm)

G : Module d'élasticité transversal ou module de coulomb (en MPa)

Remarque : τ_{Max} est atteinte pour les points M périphériques de la surface du solide tels que ρ = R (Rayon)

IV.1.Relation entre contrainte et moment de torsion :

En un point M de la section, Le vecteur contrainte s'écrit : $\vec{C}(M,\vec{x}) = \tau_{(M)}\vec{t} = G\theta r\vec{t}$

Le moment de torsion est suivant l'axe $(0,\vec{x})$ s'écrit : $\vec{M}_t = M_t\vec{x}$

D'autre part $\vec{M}_t = \int_S \vec{GM} \wedge \vec{C}(M,\vec{x})dS = \int_S r\vec{x}_1 \wedge G\theta r\vec{t}\, dS = G\theta\int_S r^2 dS\vec{x} \Rightarrow M_t = G\theta\int_S r^2 dS$

$\int_S r^2 dS$ est par définition le moment quadratique polaire de la surface S par rapport à son centre de gravité G. Il est noté I_G qui dépend de la forme et des dimensions de cette section.

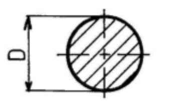
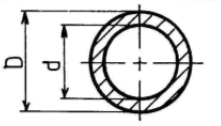
Sections	Caractéristiques
	$I_o = \frac{\pi D^4}{32}$ $\frac{I_o}{R} = \frac{\pi D^3}{16}$
	$I_o = \frac{\pi}{32}\left(D^4 - d^4\right)$ $\frac{I_o}{R} = \frac{\pi D^3}{16} - \frac{\pi d^3}{16}$

Figure 5.5 : Moment quadratique polaire en fonction de la section.

La relation entre le moment et la déformation (équation de déformation) est: $\mathbf{M_t = G\theta I_{Gz}}$

Il en découle $\tau_{(M)} = \frac{M_t}{I_G} r$ ou $\tau_{(M)} = \frac{M_t}{\frac{I_G}{r}}$

La contrainte maximale de torsion est obtenue pour r=R : $\tau_{\max} = \frac{M_t}{I_G} R$

M_t: [N mm]; θ [rad/mm]; G[Mpa] et I_G: [mm^4]

V. Condition de résistance:

la contrainte τmax doit rester inférieure à la valeur de la contrainte pratique au glissement Rpg, en adoptant un coefficient de sécurité s tel que Rpg = Re/s, où s dépend de l'application.

D'où la condition de résistance d'une pièce en torsion :

$$\tau_{\max} \le R_{pg} \Rightarrow \frac{M_t}{I_G} R \le R_{pg}$$

VI. Condition de rigidité :

Le calcul des dimensions des arbres de transmission ou barres de torsion se fait plus par une condition de déformation qu'une condition de résistance. En effet pour assurer une transmission rigide et éviter les vibrations, l'angle de torsion unitaire θ ne doit pas dépasser pendant le service, une valeur limite θ_{lim}. D'où la condition de rigidité d'une pièce en en torsion :

$$\frac{M_t}{GI_G} \le \theta_{\lim}$$

VII. Concentration de contraintes :

En tenant compte d'un éventuel coefficient k de concentration de contraintes, La condition de résistance s'écrit : $\tau_{eff\,max} \leq Rpg$ avec $\tau_{eff\,max} = K_t \tau_{th\,max}$

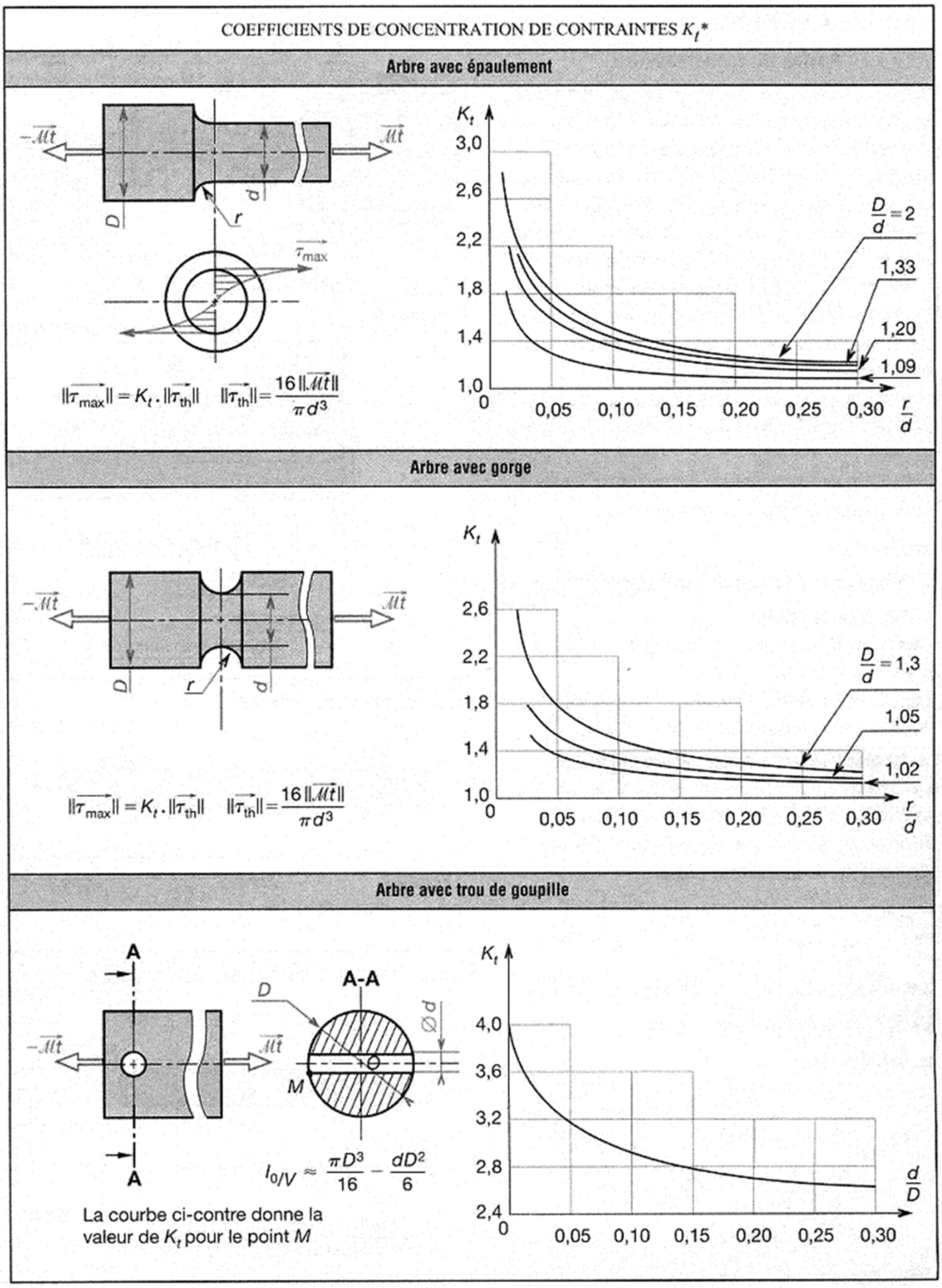


Figure 5.6: Coefficient de concentration de contraintes K en Torsion simple.