

Table des matières

Avant-propos	V
Table des matières	VII
1. Introduction	1
1.1 Contenu	3
1.2 Objectifs	3
1.2.1 Illustration	3
1.2.2 Modélisation	4
1.3 Lectorat et structure de l'ouvrage	5
1.4 Limitations	7
1.5 Remerciements	7
1.6 Références	7
2. Considérations de base	9
2.1 Isostaticité et hyperstaticité	11
2.1.1 Implications	12
2.1.2 Détermination du degré d'hyperstaticité	13
2.2 Hypothèses	14
2.3 Conventions	15
2.3.1 Représentation des moments de flexion	15
2.3.2 Signe du moment de flexion	16
2.3.3 Signe de l'effort tranchant	17
2.3.4 Représentation des efforts tranchants	18
2.3.5 Effort normal	18
2.4 Détermination des déplacements	18
2.4.1 Travaux virtuels	18
2.4.2 Exemple explicatif	20
2.4.3 Ressorts	21
2.4.4 Exemple	22
2.5 Charges	23
2.5.1 Forces	23
2.5.2 Tassement d'appui	23
2.5.3 Variation de température	23
2.5.4 Charges sismiques	24
2.6 Références	25
3. Méthodes de résolution	27
3.1 Méthode des forces et méthode des déplacements	29
3.2 Principe des méthodes de résolution	29
3.2.1 Méthode des forces	29

3.2.2	Méthode des déplacements	31
3.2.3	Conditions de compatibilité cinématique et d'équilibre	32
3.3	Résolution	35
3.3.1	Système fondamental	35
3.3.2	Méthode des forces	35
3.3.3	Méthode des déplacements	36
3.3.4	Procédure générale	37
3.3.5	Exemple 1 : poutre continue sur trois appuis	37
3.3.6	Signes et sens positif	44
3.3.7	Visualisation avec le tableau synoptique	45
3.3.8	Relations de cause à effet	46
3.3.9	Exemple 2 : poutre continue sur quatre appuis	49
3.3.10	Propriétés du système d'équations	53
3.4	Détermination des efforts intérieurs	54
3.4.1	Efforts tranchants	54
3.4.2	Moments de flexion	54
3.4.3	Exemple 1 : poutre continue sur trois appuis	55
3.4.4	Exemple 2 : poutre continue sur quatre appuis	58
3.5	Cas de charge particuliers	61
3.5.1	Tassement d'appui	61
3.5.2	Variation de température	63
3.6	Comparaison des méthodes	65
3.6.1	Différences et similitudes entre les méthodes	65
3.6.2	Inconnues	66
3.7	Résumé et synthèse	68
3.8	Références	69
3.9	Exercices	69
3.10	Exemples	70
3.10.1	Poutre continue sur trois appuis : autre résolution	70
3.10.2	Poutre continue sur 4 appuis : détermination des coefficients a_{ij}	73
3.10.3	Poutre continue sur 3 appuis : généralisation	76
4.	Structures courantes	79
4.1	Introduction	81
4.2	Poutres continues	81
4.2.1	Résolution par la méthode des forces	81
4.2.2	Résolution par la méthode des déplacements	82
4.2.3	Exemple : poutre continue sur cinq appuis équidistants	83
4.2.4	Conséquences pratiques	87
4.3	Cadres plans	90
4.3.1	Cadres tenus latéralement	91
4.3.2	Cadres non tenus latéralement	98
4.4	Poutres à treillis	109
4.4.1	Méthode des forces	110

4.4.2	Méthode des déplacements	111
4.4.3	Exemple: poutre simple, intérieurement hyperstatique	113
4.5	Résumé et synthèse	114
4.6	Références	115
4.7	Exercices	115
4.8	Exemples	116
4.8.1	Cadre plan tenu latéralement soumis à un moment concentré	116
4.8.2	Cadre simple bi-encastré soumis à une charge horizontale	119
4.8.3	Cadre multiple non tenu soumis à un tassement d'appui	123
5.	Cas particuliers	127
5.1	Introduction	129
5.2	Utilisation de la symétrie	129
5.2.1	Méthode des forces	129
5.2.2	Méthode des déplacements	133
5.3	Appuis élastiques	137
5.3.1	Méthode des forces	137
5.3.2	Méthode des déplacements	143
5.4	Barres	146
5.4.1	Méthode des déplacements	147
5.5	Rotules	148
5.5.1	Méthode des déplacements	148
5.5.2	Méthode des forces	151
5.6	Précontrainte	152
5.6.1	Moments primaires	153
5.6.2	Moments d'ordre hyperstatique (secondaires)	154
5.7	Calcul des déplacements	155
5.8	Résumé et synthèse	157
5.9	Références	158
5.10	Exercices	158
5.11	Exemple. Poutre continue élastiquement appuyée, rigidités différentes	159
6.	Lignes d'influence	161
6.1	Introduction	163
6.2	Structures isostatiques	163
6.2.1	Détermination des réactions d'appui par les travaux virtuels	164
6.2.2	Lignes d'influence	164
6.3	Détermination par la procédure cinématique	165
6.3.1	Poutres continues	165
6.3.2	Cadres	166
6.4	Détermination à l'aide de la méthode des forces	168
6.4.1	Poutre continue sur quatre appuis	169
6.5	Détermination à l'aide de logiciels	170
6.5.1	Poutre continue élastiquement appuyée	171
6.5.2	Poutre encastree-appuyée	174

6.6	Exemples	171
6.7	Résumé et synthèse	176
6.8	Références	177
6.9	Exercices	177
7.	Stabilité élastique.	179
7.1	Limite de validité de la théorie du <i>premier ordre</i>	181
7.2	Extension de la méthode de résolution en présence d'effort normal	183
7.2.1	Exemple introductif	183
7.2.2	Principe de résolution	185
7.3	Extension des coefficients en présence d'effort normal	185
7.3.1	Coefficients B, D et F	185
7.3.2	Adaptation de la matrice de rigidité	186
7.3.3	Variation des coefficients en fonction du paramètre j	187
7.3.4	Variation des relations entre les coefficients en fonction du paramètre j	188
7.4	Méthode de résolution	189
7.4.1	Cas fondamental d' <i>Euler</i>	189
7.4.2	Cadre constitué d'un poteau et d'une traverse	191
7.4.3	Contrôle avec le principe <i>des deux gendarmes</i>	194
7.4.4	Cadre constitué d'un poteau et d'une traverse, non tenu latéralement	195
7.5	Généralisation du cas fondamental d' <i>Euler</i>	198
7.5.1	Représentation des solutions sous forme analytique	198
7.5.2	Cas général tenu latéralement	202
7.5.3	Généralisation du cadre formé d'un poteau et d'une traverse, non tenu latéralement	205
7.5.4	Cas général non tenu	208
7.5.5	Utilisation pratique de la longueur critique de flambage	212
7.6	Poutres continues	212
7.7	Cadres	215
7.7.1	Cadre symétrique bi-encasté non tenu latéralement	215
7.7.2	Modes de flambage des cadres	216
7.7.3	Cadre asymétrique bi-encasté non tenu latéralement	217
7.7.4	Cadres multiples	221
7.8	Estimation à l'aide d'une force perturbatrice	224
7.8.1	Exemple	224
7.9	Résumé et synthèse	226
7.10	Références	227
7.11	Exercices	227
7.12	Détermination des coefficients en présence d'effort normal	228
8.	Annexes.	233
8.1	Equations des déformées pour les cas fondamentaux	235
8.2	Tables des coefficients de stabilité	236