

Manuel d'Utilisation
Fascicule U4.5- : Méthodes de résolution
Document : U4.53.01

Opérateur *DYNA_NON_LINE*

1 But

Calculer l'évolution dynamique d'une structure dont le matériau ou la géométrie ont un comportement non linéaire. Il peut s'agir par exemple de non linéarités de matériau (plasticité ou de géométrie (grands déplacements)) [R5.05.05]. La syntaxe de cette commande est très semblable à celle de l'opérateur *STAT_NON_LINE* [U4.51.03].

L'évolution dynamique est étudiée à partir d'un état initial, configuration de référence, qui peut être produit par une analyse quasi-statique (opérateur *STAT_NON_LINE* [U4.51.03]) ou dynamique antérieure (opérateur *DYNA_NON_LINE*).

L'évolution dynamique peut être étudiée en plusieurs travaux successifs, par une poursuite à partir d'un instant déjà calculé, si une base de données a été définie dans le profil d'étude de l'utilisateur.

Produit un concept de type *evol_noli*.

Table des matières

1 But	1
2 Syntaxe	4
3 Opérandes	11
3.1 Opérandes MODELE / CHAM_MATER / CARA_ELEM / MODE_STAT	11
3.2 Mot clé EXCIT	11
3.2.1 Opérandes CHARGE / FONC_MULT	11
3.2.2 Opérande TYPE_CHARGE	12
3.2.3 Opérandes MULT_APPUI /ACCE /VITE /DEPL /DIRECTION /NOEUD /GROUP_NO	12
3.3 Mot clé SOUS_STRUC	12
3.3.1 Opérande CAS_CHARGE	13
3.3.2 Opérandes TOUT / MAILLE	13
3.4 Mot clé COMP_INCR	13
3.5 Mot clé COMP_ELAS	13
3.6 Mot clé ETAT_INIT	13
3.7 Mot clé INCREMENT	13
3.8 Mot clé NEWTON	13
3.9 Mot clé RECH_LINEAIRE	14
3.9.1 Opérande RESI_LINE_RELA / ITER_LINE_MAXI	14
3.9.2 Opérande PAS_MINI_CRIT / ITER_LINE_CRIT	14
3.9.3 Opérandes RHO_MIN / RHO_MAX / RHO_EXCL	14
3.10 Opérande PARM_THETA	15
3.11 Mot clé PILOTAGE	15
3.12 Mot clé SOLVEUR	15
3.13 Mot clé CONVERGENCE	15
3.14 Mot clé ARCHIVAGE	15
3.15 Mot clé AMOR_MODAL	16
3.15.1 Opérandes MODE_MECA / AMOR_REDUIT / NB_MODE	16
3.15.2 Opérande REAC_VITE	16
3.16 Mot clé OBSERVATION	16
3.16.1 Opérandes LIST_ARCH / LIST_INST / INST / PAS_OBSE	16
3.16.2 Opérandes NOM_CHAM / NOM_CMP	16
3.16.3 Opérandes NOEUD / GROUP_NO	16
3.16.4 Opérandes MAILLE / POINT	17
3.17 Description du schéma d'intégration en temps	17
3.17.1 Mot clé NEWMARK	17
3.17.2 Mot clé HHT	17
3.17.3 Mot clé TETA_METHODE	17
3.18 Mot clé AFFICHAGE	18
3.18.1 Opérande UNITE	18

Titre : *Opérateur DYNA_NON_LINE*

Date : 08/06/07

Auteur(s) : **N. GREFFET**

Clé : U4.53.01-H

Page : 3/22

3.18.2	Opérande NOM_COLONNE	18
3.18.3	Opérande INFO_RESIDU	20
3.18.4	Opérandes LONG_R, PREC_R et LONG_I	20
3.19	Opérande SOLV_NON_LOCAL	20
3.20	Opérande LAGR_NON_LOCAL	20
3.21	Opérandes SENSIBILITE	21
3.22	Opérande INFO	21
3.23	Opérande TITRE	21
4	Exemple : mouvement d'un pendule de grande amplitude	22
5	Bibliographie	22

2 Syntaxe

```
dynanl [evol_noli] = DYNA_NON_LINE  
(  
  ◇ reuse = dynanl,  
  ◆ MODELE = mo, [modele]  
  ◆ CHAM_MATER = chmat, [cham_mater]  
  ◇ MODE_STAT = modestat, [mode_stat_depl]  
  ◇ CARA_ELEM = carac, [cara_elem]  
  ◇ EXCIT = _F (  
    ◇ TYPE_CHARGE = / 'FIXE_CSTE', [DEFAULT]  
                      / 'FIXE_PILO',  
                      / 'SUIV',  
                      / 'DIDI',  
    ◆ CHARGE = chi, [char_meca]  
    ◇ / FONC_MULT = fi, [fonction]  
      / DEPL = depl, [fonction]  
      VITE = vite, [fonction]  
      ACCE = acce, [fonction]  
    ◇ MULT_APPUI = / 'OUI',  
                  / 'NON', [DEFAULT]  
    ◇ DIRECTION = (d1, d2, d3), [l_R]  
    ◇ NOEUD = lno, [l_noeud]  
    ◇ GROUP_NO = lgrno, [l_gr_noeud]  
  ),  
  ◇ SOUS_STRUC = _F (  
    ◆ CAS_CHARGE = nocas, [K8]  
    ◆ / TOUT = 'OUI',  
      / MAILLE = lmail, [l_maille] ),  
  ◇ AMOR_MODAL = _F (  
    ◆ MODE_MECA = mode, [mode_meca]  
    ◆ AMOR_REDUIT = l_amor, [l_R]  
    ◇ NB_MODE = / nbmode, [I]  
              / 9999, [DEFAULT]  
    ◇ REAC_VITE = / 'OUI', [DEFAULT]  
                / 'NON',  
  ),
```

Titre : Opérateur DYNA_NON_LINE
Auteur(s) : **N. GREFFET**

Date : 08/06/07
Clé : U4.53.01-H Page : 5/22

```

♦ | COMP_INCR =_F (
    ♦ RELATION      = / 'VMIS_ISOT_TRAC',      [DEFAULT]
                        / autres relations [U4.51.11]
    ◇ RELATION_KIT  = / 'ELAS',
                        / autres relations [U4.51.11]
    ◇ COQUE_NCOU    = cncouch,                  [I]
    ◇ TUYAU_NCOU    = tncouch,                  [I]
    ◇ TUYAU_NSEC    = tnsec,                    [I]
    ◇ DEFORMATION   = / 'PETIT',                [DEFAULT]
                        / 'PETIT_REAC',
                        / 'SIMO_MIEHE',
    ◇ / TOUT        = 'OUI',                    [DEFAULT]
    / | GROUP_MA    = lgrma,
[l_gr_maille]
    | MAILLE        = lma ,                    [l_maille]
    ◇ ALGO_C_PLAN   = / 'DEBORST',              [DEFAULT]
    ◇ RESI_INTE_RELA = / 1.E-6,                  [DEFAULT]
                        / resint,                [R]
    ◇ ITER_INTE_MAXI = / 10,                    [DEFAULT]
                        / iteint,                [I]
    ◇ ITER_INTE_PAS  = / 0,                    [DEFAULT]
                        / itepas,
    ◇ RESO_INTE      = / 'IMPLICITE',            [DEFAULT]
                        / 'RUNGE_KUTTA_2',
                        / 'RUNGE_KUTTA_4',
    ),
| COMP_ELAS =_F (
    ♦ RELATION      = / 'ELAS',                [DEFAULT]
                        / autres relations [U4.51.11]
    ◇ COQUE_NCOU    = cncouch,                  [I]
    ◇ TUYAU_NCOU    = tncouch,                  [I]
    ◇ TUYAU_NSEC    = tnsec,                    [I]
    ◇ DEFORMATION   = / 'PETIT',                [DEFAULT]
                        / 'GREEN',
                        / 'GREEN_GR',
    ◇ / TOUT        = 'OUI',                    [DEFAULT]
    / | GROUP_MA    = lgrma,                    [l_gr_maille]
    | MAILLE        = lma ,                    [l_maille]
    ◇ RESI_INTE_RELA = / 1.E-6,                  [DEFAULT]
                        / resint,                [R]
    ◇ ITER_INTE_MAXI = / 10,                    [DEFAULT]
                        / iteint,                [I]
    ◇ ITER_INTE_PAS  = / 0,                    [DEFAULT]
                        / itepas,
    ◇ RESO_INTE      = / 'IMPLICITE',            [DEFAULT]
                        / 'RUNGE_KUTTA_2',
                        / 'RUNGE_KUTTA_4',
    ),

```

Titre : *Opérateur DYNALNONLINE*
Auteur(s) : **N. GREFFET**

Date : 08/06/07
Clé : U4.53.01-H Page : 6/22

```

◇  ETAT_INIT =_F (
    ◆  / | SIGM = sig , [cham_elem_SIEF_R]
        | VARI = vain , [cham_elem_VARI_R]
        | DEPL = depl , [cham_no_DEPL_R]
        | VITE = vite , [cham_no_DEPL_R]
        | VARI_NON_LOCAL = vanolo , [cham_no_VANL_R]
    / EVOL_NOLI = evol , [evol_noli]
    ◇ / NUME_ORDRE = nuini , [I]
    / INST = instini , [R]
    ◇ PRECISION = / 1.0E-3 , [DEFAULT]
    / prec , [R]
    ◇ CRITERE = / 'RELATIF' , [DEFAULT]
    / 'ABSOLU' ,
    ◇ NUME_DIDI = nudidi , [I]
    ◇ INST_ETAT_INIT = istetaini , [R]
    ) ,

◆  INCREMENT =_F (
    ◆  LIST_INST = litps , [listr8]
    ◇ EVOLUTION = / 'CHRONOLOGIQUE' , [DEFAULT]
    / 'RETROGRADE' ,
    / 'SANS' ,
    ◇ / NUME_INST_INIT = nuini , [I]
    / INST_INIT = instini , [R]
    ◇ / NUME_INST_FIN = nufin , [I]
    / INST_FIN = instfin , [R]
    ◇ PRECISION = / 1.0E-3 , [DEFAULT]
    / prec , [R]
    ◇ SUBD_PAS = / 1 , [DEFAULT]
    / subpas , [I]
    ◇ SUBD_PAS_MINI = submini , [R]
    ◇ COEF_SUBD_PAS_1 = / 1. , [DEFAULT]
    / coefsub , [R]
    ◇ OPTI_LIST_INST = / 'INCR_MAXI' , [DEFAULT]
    ◇ NOM_CHAM = nomch , [Kn]
    ◇ NOM_CMP = nomcmp , [Kn]
    ◇ VALEUR = val , [R]
    ) ,

```

Titre : Opérateur DYN_NON_LINE
Auteur(s) : **N. GREFFET**

Date : 08/06/07
Clé : U4.53.01-H Page : 7/22

```

◇ NEWTON =_F ( ◇ PREDICTION =
                / 'TANGENTE' , [DEFAULT]
                / 'ELASTIQUE' ,
                ◇ MATRICE = / 'TANGENTE' , [DEFAULT]
                  ◇ REAC_INCR = / 1 , [DEFAULT]
                    / mf , [I]
                  ◇ REAC_ITER = / 0 , [DEFAULT]
                    / it , [I]
                  ◇ REAC_ITER_ELAS = / 0 , [DEFAULT]
                    / it , [I]
                  ◇ PAS_MINI_ELAS= pasmini , [I]
                    / 'ELASTIQUE' ,
                ) ,
◇ RECH_LINEAIRE =_F(
    ◇ RESI_LINE_RELAX = / 1.E-1 , [DEFAULT]
                        / reslin , [R]
    ◇ ITER_LINE_MAXI = / 3 , [DEFAULT]
                        / itelin , [I]
    ◇ PAS_MINI_CRIT = / 0. [DEFAULT]
                       / pmicri [R]
    ◇ ITER_LINE_CRIT = / 20 [DEFAULT]
                       / itelic [I]
    ◇ RHO_MIN = / 1.E-2 [DEFAULT]
                / rmin [R]
    ◇ RHO_MAX = / 1.E+1 [DEFAULT]
                / rmax [R]
    ◇ RHO_EXCL = / 9.E-3 [DEFAULT]
                 / rexc [R]
    ) ,
◇ PARM_THETA = / 1. , [DEFAULT]
               / theta , [R]
◇ PILOTAGE =_F ( ◆ TYPE = / 'DDL_IMPO' ,
                  / 'LONG_ARC' ,
                  ◇ / NOEUD = no , [noeud]
                    / GROUP_NO = grno , [gr_noeud]
                  ◇ NOM_CMP = nomcmp , [Kn]
                  / 'DEFORMATION' ,
                  / 'PRED_ELAS_INCR' ,
                  / 'PRED_ELAS' ,
                  ◇ / TOUT = 'OUI' , [DEFAULT]
                    / GROUP_MA = lgrma , [l_gr_maille]
                    / MAILLE = lma , [l_maille]
    ◇ COEF_MULT = / 1. , [DEFAULT]
                  / cmult , [R]
    ◇ ETA_PILO_MAX = etamax , [R]
    ◇ ETA_PILO_MIN = etamin , [R]
    ◇ ETA_PILO_R_MAX = etarmax , [R]
    ◇ ETA_PILO_R_MIN = etarmin , [R]
    ◇ PROJ_BORNES = / 'OUI' [DEFAULT]
                    / 'NON'
    ◇ SELECTION = / 'NORM_INCR_DEPL' , [DEFAULT]
                  / 'ANGL_INCR_DEPL' ,
                  / 'RESIDU' ,
    ) ,

```

Titre : *Opérateur DYNANONLINE*
Auteur(s) : **N. GREFFET**

Date : 08/06/07
Clé : U4.53.01-H Page : 8/22

```

◇ SOLVEUR =_F ( voir le document [U4.50.01] ),
◇ CONVERGENCE =_F (
    ◇ / RESI_GLOB_RELA = 1.E-6 , [DEFAULT]
    / | RESI_GLOB_MAXI = resmax , [R]
    | RESI_GLOB_RELA = resrel , [R]
    ◇ SIGM_REFE = sigref , [R]
    ◇ EPSI_REFE = sigref , [R]
    ◇ FLUX_THER_REFE = sigref , [R]
    ◇ FLUX_HYD1_REFE = sigref , [R]
    ◇ FLUX_HYD2_REFE = sigref , [R]

    ◇ ITER_GLOB_ELAS = / 25 , [DEFAULT]
    / maxelas , [I]
    ◇ ITER_GLOB_MAXI = / 10 , [DEFAULT]
    / maglob , [I]
    ◇ ARRET = / 'OUI' , [DEFAULT]
    / 'NON' ,
),
◇ SENSIBILITE ( voir le document [U4.50.02] ),
◇ ARCHIVAGE =_F(
    ◇ / LIST_INST = list_r8 , [listr8]
    / INST = l_r8 , [R]
    / PAS_ARCH = npas , [I]
    ◇ PRECISION = / 1.E-3 , [DEFAULT]
    / prec , [R]
    ◇ / ARCH_ETAT_INIT = 'OUI' ,
    / NUME_INIT = nuinit , [I]
    ◇ DETR_NUME_SUIV = 'OUI' ,
    ◇ CHAM_EXCLU = | 'DEPL' ,
    | 'VITE' ,
    | 'ACCE' ,
    | 'SIEF_ELGA' ,
    | 'VARI_ELGA' ,
    | 'VARI_NON_LOCAL' ,
    | 'LANL_ELGA' ,
),
◆ / NEWMARK =_F (
    ◇ ALPHA = / 0.25 , [DEFAULT]
    / alph , [R]
    ◇ DELTA = / 0.5 , [DEFAULT]
    / delt , [R]
),
/ HHT =_F (
    ◇ ALPHA = / -0.3 , [DEFAULT]
    / alph , [R]
),
/ TETA_METHODE=_F(
    ◇ TETA = / teta [R]
),

```


Titre : Opérateur DYNALNONLINE
Auteur(s) : N. GREFFET

Date : 08/06/07
Clé : U4.53.01-H Page : 9/22

```

◇  OBSERVATION =_F (
    ◆  NOM_CHAM= | 'DEPL',
                  | 'VITE',
                  | 'ACCE',
                  | 'DEPL_ABSOLU',
                  | 'VITE_ABSOLU',
                  | 'ACCE_ABSOLU',
                  | 'SIEF_ELGA',
                  | 'VARI_ELGA',

    ◆  NOM_CMP = lncmp , [l_Kn]
    ◆  / LIST_ARCH = larch , [listis]
    / LIST_INST = linst , [listr8]
    / INST = linst , [l_R]
    / PAS_OBSE = pas , [I]
    ◆  / | NOEUD = lno , [l_noeud]
        | GROUP_NO = lgmo , [l_gr_noeud]
    / MAILLE = lma , [l_maille]
        POINT = lpoint , [l_I]
    ),
◇  AFFICHAGE =_F (
    ◇  / LIST_INST = list_r8 , [listr8]
    / INST = l_r8 , [R]
    / PAS_ARCH = npas , [I]

    ◇  UNITE = unite [I]
    ◇  LONG_R = / 12 [DEFAULT]
        / long_r [I]
    ◇  PREC_R = / 5 [DEFAULT]
        / prec_r [I]
    ◇  LONG_I = / 6 [DEFAULT]
        / long_i [I]

    ◇  NOM_COLONNE = | 'STANDARD',
                      | 'MINIMUM',
                      | 'ITER_NEWT',
                      | 'INCR_TPS',
                      | 'RESI_RELA',
                      | 'RELA_NOEU',
                      | 'RESI_MAXI',
                      | 'MAXI_NOEU',
                      | 'RESI_REFE',
                      | 'REFE_NOEU',
                      | 'RELI_ITER',
                      | 'RELI_COEF',
                      | 'PILO_PARA',
                      | 'LAGR_ECAR',
                      | 'LAGR_INCR',
                      | 'LAGR_ITER',
                      | 'MATR_ASSE',
                      | 'ITER_DEBO',
                      | 'CTCD_ITER',
                      | 'CTCD_INFO',
                      | 'CTCD_GEOM',
                      | 'CTCD_NOEU',
                      | 'CTCC_CONT',
                      | 'CTCC_FROT',
                      | 'CTCC_GEOM',

    ◇  INFO_RESIDU = 'OUI' , [DEFAULT]
                    'NON'

    ),

```

```

◇ LAGR_NON_LOCAL =_F (
    ◇ ITER_PRIM_MAXI = / 10, [DEFAULT]
                        / iterprimmax, [I]
    ◆ RESI_PRIM_ABSO = resiprimab, [R]
    ◇ ITER_DUAL_MAXI = / 50, [DEFAULT]
                        / iterdmax, [I]
    ◆ RESI_DUAL_ABSO = residabso, [R]
    ◇ R = / 1000., [DEFAULT]
          / rho , [R]
    ),

◇ SOLV_NON_LOCAL =_F ( voir le document [U4.50.01] ),

◇ INFO = / 1, [DEFAULT]
          / 2 ,

◇ TITRE = tx , [Kn]

)

```

3 Opérandes

3.1 Opérandes MODELE / CHAM_MATER / CARA_ELEM / MODE_STAT

- ◆ `MODELE = mo`
 Nom du modèle dont les éléments font l'objet du calcul mécanique.
- ◆ `CHAM_MATER = chmat`
 Nom du champ de matériau affecté sur le modèle `mo`.
- ◇ `CARA_ELEM = carac`
 Nom des caractéristiques des éléments de coque, poutre, barre, câble, et éléments discrets affectés sur le modèle `mo`, si nécessaire.
- ◇ `MODE_STAT = modestat`
 Nom du mode statique nécessaire dans le cas d'un calcul sismique avec excitations multi-appuis [R4.05.01].

3.2 Mot clé EXCIT

- ◆ `EXCIT =_F`
 Ce mot clé facteur permet de décrire à chaque occurrence une charge (solicitations et conditions aux limites), et éventuellement un coefficient multiplicateur et/ou un type de charge.

3.2.1 Opérandes CHARGE / FONC_MULT

- ◆ `CHARGE = chi`
 ch_i est le chargement mécanique (comportant éventuellement l'évolution d'un champ de température) précisé à la $i^{\text{ème}}$ occurrence de `EXCIT`.

Une seule charge peut comporter l'évolution d'un champ de température, qui aura précédemment été défini grâce au mot-clé `TEMP_CALCULEE` de la commande `AFFE_CHAR_MECA`.

- ◇ `FONC_MULT = fi`
 f_i est la fonction du temps multiplicatrice du chargement précisé à la $i^{\text{ème}}$ occurrence de `EXCIT`.

Le chargement et les conditions aux limites pour n occurrences du mot clé facteur `EXCIT` sont :

$$ch = \sum_{i=1}^n f_i ch_i$$

Pour les conditions de DIRICHLET, bien entendu, seule la valeur imposée est multipliée par f_i .

Par défaut : $f_i = 1$.

Le champ de température n'est pas multiplié par f_i .

3.2.2 Opérande TYPE_CHARGE

◇ TYPE_CHARGE = tchi

Par défaut, tchi vaut 'FIXE_CSTE' : cela correspond à un chargement appliqué sur la géométrie initiale et non piloté. Il peut cependant être une fonction, et en particulier dépendre du temps.

Si tchi vaut 'FIXE_PILO', le chargement est toujours fixe (indépendant de la géométrie) mais sera piloté grâce au mot clé PILOTAGE [§3.11].

Les charges pilotables doivent être issues d'AFFE_CHAR_MECA ou d'AFFE_CHAR_MECA_F et ne pas être affectées du mot clé FONC_MULT. On ne peut pas piloter les chargements de pesanteur, la force centrifuge, les forces de Laplace, les chargements thermiques ou de déformations initiales ou anélastiques, et les conditions de liaison.

Si tchi vaut 'SUIV', le chargement est dit "suiveur", c'est-à-dire qu'il dépend de la valeur des inconnues : par exemple, la pression, étant un chargement s'appliquant dans la direction normale à une structure, dépend de la géométrie actualisée de celle-ci, et donc des déplacements. Un chargement suiveur est réévalué à chaque itération de l'algorithme de résolution. Un chargement fixe n'est réévalué qu'à chaque nouvel instant, et seulement si ch_i dépend du temps (défini dans AFFE_CHAR_MECA_F et paramétré par l'instant).

Actuellement les chargements qui peuvent être qualifiés de 'SUIV' sont le chargement de pesanteur pour l'élément de CABLE_POULIE, la pression pour les modélisations 3D, 3D_SI, D_PLAN, D_PLAN_SI, AXIS, AXIS_SI, C_PLAN, C_PLAN_SI et pour toutes les modélisations THM (3D_HHM, 3D_HM, 3D_JOINT_CT, 3D_THH, 3D_THHM, 3D_THM, AXIS_HHM, AXIS_HM, AXIS_THH, AXIS_THHM, AXIS_THM, D_PLAN_HHM, D_PLAN_HM, D_PLAN_THH, D_PLAN_THHM, D_PLAN_THM) et la force centrifuge en grands déplacements (mot clé ROTATION dans AFFE_CHAR_MECA).

Si tchi vaut 'DIDI' alors les conditions de DIRICHLET (déplacements imposés, conditions linéaires) s'appliqueront sur l'incrément de déplacement à partir de l'instant donné sous ETAT_INIT/NUME_DIDI (par défaut l'instant de reprise du calcul) et non sur le déplacement total. Par exemple pour un déplacement imposé (mot clé DDL_IMPO de AFFE_CHAR_MECA) la condition sera de la forme : $u - u_0 = d$ où u_0 est le déplacement défini par NUME_DIDI et non : $u = d$.

3.2.3 Opérandes MULT_APPUI /ACCE /VITE /DEPL /DIRECTION /NOEUD /GROUP_NO

Dans le cas d'une excitation multi-appuis (MULT_APPUI = 'OUI'), les autres opérandes ont exactement la même signification que dans le mot clé facteur EXCIT de l'opérateur DYNATRAN_MODAL [U4.53.21]. Dans ce cas, les champs 'DEPL', 'VITE', 'ACCE' correspondent respectivement aux déplacements, vitesses et accélérations du mouvement relatif par rapport au mouvement d'entraînement multi-appuis. Les nouveaux champs 'DEPL_ABSOLU', 'VITE_ABSOLU', 'ACCE_ABSOLU' sont alors créés et correspondent respectivement aux déplacements, vitesses et accélérations du mouvement absolu, somme du mouvement d'entraînement multi-appuis et du mouvement relatif par rapport à ce mouvement d'entraînement multi-appuis.

3.3 Mot clé SOUS_STRUC

◇ SOUS_STRUC

Ce mot clé facteur permet de préciser quels sont les chargements à utiliser pour les sous-structures statiques qui font alors obligatoirement partie du modèle. En son absence, les chargements sur les sous structures sont nuls.

Ces chargements s'ajoutent aux chargements "éléments finis" qui peuvent être appliqués sur le reste du modèle.

3.3.1 Opérande **CAS_CHARGE**

- ♦ `CAS_CHARGE = nocas`

`nocas` est le nom du cas de charge à utiliser. Voir opérateur `MACR_ELEM_STAT` [U4.62.01].

3.3.2 Opérandes **TOUT** / **MAILLE**

- ♦ `/ TOUT = 'OUI'`

Ce mot clé permet d'affecter le chargement `nocas` à toutes les sous structures du modèle.

- `/ MAILLE = l_mail`

Ce mot clé facteur permet de n'affecter le chargement `nocas` qu'à certaines sous-structures.

3.4 Mot clé **COMP_INCR**

- ♦ `| COMP_INCR = _F`

Ce mot clé facteur regroupe les relations de comportement reliant des taux de déformations à des taux de contraintes (comportement incrémental). On peut avoir dans le même calcul certaines parties de la structure obéissant à divers comportements incrémentaux (`COMP_INCR`) et d'autres parties obéissant à divers comportements élastiques (`COMP_ELAS`). Toutes les relations de comportement incrémentales supportées par `STAT_NON_LINE` sont disponibles également dans `DYNA_NON_LINE`, à condition que le calcul de la matrice de masse des éléments concernés soit prévu. On se reportera donc au document [U4.51.11] pour une description des relations de comportement disponibles (opérande `RELATION`) ainsi que des autres opérandes du mot clé `COMP_INCR`.

3.5 Mot clé **COMP_ELAS**

- `| COMP_ELAS = _F`

Ce mot clé facteur regroupe les relations de comportement reliant les déformations (prises par rapport à l'état de référence initial) et les contraintes (comportement élastique). Toutes les relations de comportement incrémentales supportées par `STAT_NON_LINE` sont disponibles également dans `DYNA_NON_LINE`, à condition que le calcul de la matrice de masse des éléments concernés soit prévu. On se reportera donc au document [U4.51.11] pour une description des relations de comportement disponibles (opérande `RELATION`) ainsi que des autres opérandes du mot clé `COMP_ELAS`.

3.6 Mot clé **ETAT_INIT**

- ◇ `ETAT_INIT = _F`

Sous ce mot clé sont définies les conditions initiales du problème. Si les mots clés `EVOL_NOLI`, `DEPL`, et `VITE` sont absents, on suppose que l'état initial est à déplacements, vitesses et contraintes nuls, et on calcule les accélérations correspondant au chargement à l'instant `instini` défini par l'opérande `INST`. Les autres opérandes du mot clé `ETAT_INIT` ont la même signification que dans le document [U4.51.03].

3.7 Mot clé **INCREMENT**

- ♦ `INCREMENT = _F`

Définit la liste des instants de calcul. Les opérandes du mot clé `INCREMENT` ont la même signification que dans le document [U4.51.03].

3.8 Mot clé **NEWTON**

- ◇ `NEWTON = _F`

Précise les caractéristiques de la méthode de résolution du problème incrémental non linéaire (méthode de `NEWTON-RAPHSON`). Les opérandes du mot clé `NEWTON` ont la même signification que dans le document [U4.51.03].

3.9 Mot clé RECH_LINEAIRE

◇ RECH_LINEAIRE = _F

La recherche linéaire peut permettre d'améliorer la convergence de la méthode de Newton (Cf. [R5.03.01] pour plus de détails).

3.9.1 Opérande RESI_LINE_RELA / ITER_LINE_MAXI

◇ RESI_LINE_RELA = / 1.E-1 [DEFAULT]
 / reslin
◇ ITER_LINE_MAXI = / 3 [DEFAULT]
 / itelin

Ce sont les paramètres de la recherche linéaire. On donne le nombre d'itérations maximum itelin à effectuer et la précision reslin à atteindre pour réaliser la convergence de la recherche linéaire.

Il n'est pas nécessaire de spécifier une précision ni un nombre d'itérations très élevés, la pratique montrant que 2 ou 3 itérations de recherche linéaire sont suffisantes. On peut donc se contenter de demander 3 itérations avec la précision par défaut.

3.9.2 Opérande PAS_MINI_CRIT / ITER_LINE_CRIT

◇ PAS_MINI_CRIT = / 0. [DEFAULT]
 / pmicri [R]
◇ ITER_LINE_CRIT = / 20 [DEFAULT]
 / itelic [I]

Lors de pas de temps où la convergence est délicate, on peut vouloir augmenter le nombre maximum d'itérations de recherche linéaire. C'est ce que permettent les mots-clés PAS_MINI_CRIT et ITER_LINE_CRIT. Quand le pas de temps (directement fixé par l'utilisateur ou conséquence de découpages de pas de temps) devient inférieur à la valeur pmicri, le nombre d'itérations de recherche de recherche linéaire passe de itelin (renseigné par ITER_LINE_MAXI) à itelic (renseigné par ITER_LINE_MAXI).

3.9.3 Opérands RHO_MIN / RHO_MAX / RHO_EXCL

◇ RHO_MIN = / 1.E-2 [DEFAULT]
 / rmin [R]
◇ RHO_MAX = / 1.E+1 [DEFAULT]
 / rmax [R]
◇ RHO_EXCL = / 9.E-3 [DEFAULT]
 / rexc [R]

Ces mots-clés fixent l'intervalle I de la recherche linéaire, sous la forme :
 $I = [r_{\min}, r_{\max}] - [-rexc, rexc]$

3.10 Opérande **PARM_THETA**

◇ **PARM_THETA** = / 1. [DEFAULT]
 / theta

Pour les modélisations THM, l'argument *theta* est le paramètre de la thêta-méthode utilisée pour résoudre les équations évolutives de thermique et d'hydraulique (Cf. [R5.03.60] pour plus de détails). Sa valeur doit être comprise entre 0 (méthode explicite) et 1 (méthode totalement implicite).

Pour les lois de comportements ROUSS_VISC, ASSE_COMBU, ZIRC_CYRA2 et ZIRC_EPRI, l'argument *theta* sert à l'intégration de la loi de comportement (pour le modèle ASSE_COMBU, il sert à intégrer la loi de Lemaitre en 1D). Il peut prendre les valeurs 0.5 ou 1.

3.11 Mot clé **PILOTAGE**

◇ **PILOTAGE** =_F

Lorsque l'intensité η d'une partie du chargement n'est pas connue a priori (chargement dit de référence défini dans *AFFE_CHAR_MECA* ou *AFFE_CHAR_MECA_F* avec charge de type *FIXE_PILLO*), le mot clé **PILOTAGE** permet de piloter ce chargement par l'intermédiaire d'un nœud (ou groupe de nœud) sur lequel on peut imposer différents modes de pilotage (mot clé *TYPE*). Les opérandes du mot clé **PILOTAGE** ont la même signification que dans le document [U4.51.03]. Toutefois, cette option active également avec *DYNA_NON_LINE* y est à utiliser avec réserve du fait que le temps a une signification physique et non virtuelle : il ne sert pas essentiellement à indiquer les incréments de charge comme avec *STAT_NON_LINE*.

Attention :

| Avec *FIXE_PILLO*, on ne peut pas utiliser pour le chargement de référence le mot clé *FONCT_MULT*.

Attention :

| Lorsque le chargement de référence est défini par *AFFE_CHAR_MECA_F*, ce chargement peut être fonction des variables d'espace mais pas du temps.

3.12 Mot clé **SOLVEUR**

La syntaxe de ce mot clé commun à plusieurs commandes est décrite dans le document [U4.50.01].

3.13 Mot clé **CONVERGENCE**

◇ **CONVERGENCE** =_F

Ce mot clé décrit les paramètres permettant d'apprécier la convergence de la méthode de NEWTON utilisée pour résoudre le problème mécanique non linéaire. Les opérandes du mot clé **CONVERGENCE** ont la même signification que dans le document [U4.51.03].

3.14 Mot clé **ARCHIVAGE**

◇ **ARCHIVAGE** =_F

Permet d'archiver des ou certains résultats à tous ou certains instants du calcul.

En l'absence de ce mot clé tous les pas de temps sont archivés, y compris les instants de calculs nouvellement créés par redécoupage automatique du pas de temps. Les opérandes du mot clé **ARCHIVAGE** ont la même signification que dans le document [U4.51.03].

3.15 Mot clé AMOR_MODAL

Ce mot clé permet de prendre en compte un amortissement équivalent à de l'amortissement modal décomposé sur une base de modes pré-calculée sous forme de concept de type `mode_meca`. Cet amortissement est globalement pris en compte dans l'équation d'équilibre dynamique comme une force correctrice au second membre $-c\dot{x}$.

3.15.1 Opérandes MODE_MECA / AMOR_REDUIT / NB_MODE

- ◆ `MODE_MECA` = `mode`
- ◇ `AMOR_REDUIT` = `l_amor`
- ◇ `NB_MODE` = `nbmode`

Le concept `mode` de type `mode_meca` (entré par l'opérande `MODE_MECA`) représente la base de modes pré-calculée sur laquelle on décompose l'amortissement modal. Cette base doit impérativement avoir le même profil de numérotation que celui du système dynamique défini par les paramètres du mot clé `SOLVEUR` [§3.12]. Il est possible de tronquer la base modale à un nombre de modes défini par `NB_MODE`. A défaut, on prend tous les modes de la base modale.

Les amortissements modaux sous forme réduite sont donnés sous forme d'une liste de réels dont le nombre de termes est inférieur ou égal au nombre de modes pris en compte. Si le nombre de termes de la liste est strictement inférieur, on étend cette liste avec la valeur de son dernier terme jusqu'à ce que sa taille atteigne le nombre de modes calculés.

3.15.2 Opérande REAC_VITE

Si sa valeur est 'OUI', on modifie la force correctrice d'amortissement modal à chaque itération interne de `NEWTON` définie dans le mot clé `NEWTON` [§3.8].

Si sa valeur est 'NON', on ne remet à jour ce terme qu'au début de chaque pas de temps.

3.16 Mot clé OBSERVATION

Ce mot clé permet de post-traiter certains champs aux nœuds ou aux éléments sur des parties de modèle à des instants d'une liste (dite d'observation) généralement plus raffinée que la liste des instants archivés définie dans le mot clé `ARCHIVAGE` [§3.14] (où on stocke tous les champs sur tout le modèle). Il sert essentiellement à des économies de stockage.

Ce mot clé est répétable et permet la création d'une table d'observation de même nom que le concept résultat de `DYNA_NON_LINE`.

3.16.1 Opérandes LIST_ARCH / LIST_INST / INST / PAS_OBSE

Ces opérandes permettent de définir aux choix une liste d'instants d'observation. Ils ont la même signification que les opérandes de même nom servant à définir une liste d'archivage. `PAS_OBSE` jouant le même rôle que `PAS` dans `ARCHIVAGE` [§3.14].

3.16.2 Opérandes NOM_CHAM / NOM_CMP

Ces opérandes permettent de définir les champs à post-traiter ainsi que leurs composantes données par leur nom (par `NOM_CMP`).

3.16.3 Opérandes NOEUD / GROUP_NO

Ces opérandes permettent de définir les nœuds de post-traitement pour des champs aux nœuds ('DEPL', 'VITE', 'ACCE', 'DEPL_ABSOLU', 'VITE_ABSOLU', 'ACCE_ABSOLU').

3.16.4 Opérandes MAILLE / POINT

Ces opérandes qui vont de pair permettent de définir les mailles de post-traitement et leurs points d'extraction pour des champs aux éléments ('SIEF_ELGA' ou 'VARI_ELGA').

3.17 Description du schéma d'intégration en temps

On peut utiliser une méthode de NEWMARK, de HILBER-HUGHES-TAYLOR (HHT) ou bien une TETA_METHODE.

3.17.1 Mot clé NEWMARK

```
♦ / NEWMARK=_F(  
  ◊ ALPHA = / 0.25 [DEFAULT]  
             / alph  
  ◊ DELTA = / 0.5 [DEFAULT]  
            / delt  
            )
```

La méthode d'intégration en temps est celle de NEWMARK, avec les valeurs données des paramètres `alph` et `delt`.

Quand on ne précise ni `alph`, ni `delt`, on a la méthode dite "règle du trapèze" (`alph` = 0.25 ; `delt` = 0.5) qui, en linéaire, est inconditionnellement stable et n'apporte aucune dissipation parasite (i.e. amortissement numérique), mais qui, en non linéaire, peut être instable [bib1].

3.17.2 Mot clé HHT

```
/ HHT=_F(  
  ◊ ALPHA = / -0.3 [DEFAULT]  
            / alph [R]  
            )
```

La méthode d'intégration en temps (schéma d'intégration implicite) est celle de HILBER-HUGHES-TAYLOR (HHT) [bib1], avec la valeur négative de `alph` donnée. Plus `|alph|` est grand, plus l'amortissement numérique apporté par le calcul est important. Mais cette dissipation est parfois nécessaire, en non linéaire, pour assurer la stabilité (à moins d'affecter un amortissement par matériau à la structure).

3.17.3 Mot clé TETA_METHODE

```
♦ / TETA_METHODE =_F(  
  ◊ TETA = / teta [R]  
            )
```

Le schéma d'intégration en temps est un theta-schéma implicite d'ordre 1, en vitesse. Il ne peut être utilisé qu'avec des charges de contact. Et dans ce cas, il doit aussi faire appel à la méthode CONTINUE (`AFFE_CHAR_MECA / CONTACT / METHODE = 'CONTINUE'`) et la formulation en vitesse (`FORMULATION = 'VITE'`).

`teta` doit être compris entre 0,5 et 1 : 0,5 correspond à un minimum de dissipation numérique, 1 correspond à un maximum de dissipation numérique. `teta` = 1 permet de retrouver le schéma d'Euler.

3.18 Mot clé AFFICHAGE

Ce mot-clé facteur permet de personnaliser l'affichage du tableau de convergence dans STAT_NON_LINE ou DYNANONLINE.

◇ **AFFICHAGE :**

Si ce mot-clé n'est pas renseigné, le tableau est affiché en mode « STANDARD » et avec INFO_RESIDU='NON'.

Chaque occurrence d'AFFICHAGE concerne l'affichage d'une colonne et son format. L'ordre des colonnes donné par la succession des NOM_COLONNE est respecté.

3.18.1 Opérande UNITE

◇ **UNITE = unit**

Le tableau de convergence sera dupliqué dans le fichier d'unité unit.

Remarque :

| *L'unité peut être répétée à chaque occurrence du mot-clé facteur mais seul la première est prise en compte (avec affichage d'une alarme).*

3.18.2 Opérande NOM_COLONNE

◇ NOM_COLONNE =	' STANDARD ' , ' MINIMUM ' , ' ITER_NEWT ' , ' INCR_TPS ' , ' RESI_RELA ' , ' RELA_NOEU ' , ' RESI_MAXI ' , ' MAXI_NOEU ' , ' RESI_REFE ' , ' REFE_NOEU ' , ' RELI_ITER ' , ' RELI_COEF ' , ' PILO_PARA ' , ' LAGR_ECAR ' , ' LAGR_INCR ' , ' LAGR_ITER ' , ' MATR_ASSE ' , ' ITER_DEBO ' , ' CTCD_ITER ' , ' CTCD_INFO ' , ' CTCD_GEOM ' , ' CTCD_NOEU ' , ' CTCC_CONT ' , ' CTCC_FROT ' , ' CTCC_GEOM ' ,
--------------------	---

Type de la colonne à afficher (chaque valeur correspond à une colonne affichée):

ITER_NEWT : numéro de l'itération de Newton en cours. La colonne est marquée par un « X » tant qu'il n'y a pas eu convergence sur tous les critères.

INCR_TPS : instant de calcul courant.

RESI_RELA et RELA_NOEU : valeur de RESI_GLOB_RELA et affichage du nœud où il est maximum. La colonne est marquée par un X tant que le résidu est plus grand que celui spécifié par l'utilisateur (opérande RESI_GLOB_RELA).

RESI_MAXI et MAXI_NOEU : valeur de RESI_GLOB_MAXI et affichage du nœud où il est maximum. La colonne est marquée par un X tant que le résidu est plus grand que celui spécifié par l'utilisateur (opérande RESI_GLOB_MAXI).

RESI_REFE et REFE_NOEU : valeur de RESI_REFE_RELA et affichage du nœud où il est maximum. La colonne est marquée par un X tant que le résidu est plus grand que celui spécifié par l'utilisateur (opérande RESI_REFE_RELA).

Titre : Opérateur DYNA_NON_LINE
Auteur(s) : **N. GREFFET**

Date : 08/06/07
Clé : U4.53.01-H Page : 19/22

RELI_ITER et RELI_COEF : nombre d'itération et coefficient de recherche linéaire.
PILO_PARA : valeur du paramètre de pilotage.
LAGR_ECAR, LAGR_INCR et LAGR_ITER: paramètres du lagrangien augmenté (voir LAGR_NON_LOCAL)
MATR_ASSE : option d'assemblage pour la matrice (élastique, tangente, sécante)
ITER_DEBO : indique une itération de De Borst pour les contraintes planes ou les comportements unidimensionnels (voir COMP_INCR)
CTCD_ITER : nombre d'itérations internes de contact/frottement, méthodes discrètes. La colonne est marquée par un X tant que le contact n'a pas convergé sur la géométrie.
CTCD_INFO : informations sur l'état de contact pour les méthodes discrètes :

- ALGO : résolution du problème de contact (itérations internes)
- ALGO/REAC_GEOM : résolution du problème de contact (itérations internes) et mise à jour de la géométrie pour réactualisation
- INIT_GEOM/ALGO : initialisation de la géométrie pour le contact et résolution du problème de contact
- ATT_PT_FIXE : attente point fixe pour le contact méthodes discrètes

CTCD_GEOM : valeur du déplacement maximum pour la réactualisation géométrique du contact, méthodes discrètes.
CTCD_NOEU : nœud où la valeur du déplacement est maximale lors de la réactualisation géométrique du contact, méthodes discrètes.
CTCC_GEOM : numéro de l'itération de contact méthode continue lors de la boucle sur la géométrie. La colonne est marquée par un X tant qu'on n'a pas convergé.
CTCC_FROT : numéro de l'itération de contact méthode continue lors de la boucle sur le seuil de frottement. La colonne est marquée par un X tant qu'on n'a pas convergé.
CTCC_CONT : numéro de l'itération de contact méthode continue lors de la boucle sur l'état de contact (contraintes actives). La colonne est marquée par un X tant que l'on n'a pas convergé.

Types composites (affiche plusieurs colonnes) :

STANDARD : affichage standard (par défaut) du tableau de convergence. Contient :
Le numéro de l'itération de Newton (ITE_NEWT)
Toutes les colonnes nécessaires selon les fonctionnalités activés (recherche linéaire, contact, pilotage,...)

- La valeur des résidus (RESI_MAXI et RESI_RELA)

MINIMUM : affichage minimum du tableau de convergence. Contient :

- Le numéro de l'itération de Newton (ITER_NEWT)
- La valeur des résidus (RESI_MAXI et RESI_RELA)

Remarques :

- On ne peut demander plus de seize colonnes (16 colonnes de 16 caractères, soit une largeur totale de 256).
- Les colonnes sont cumulables : on peut demander l'affichage MINIMUM et ajouter une colonne quelconque.
- On peut avoir plusieurs fois la même colonne.
- Tant que « X » est affiché dans la colonne ITER_NEWT, le calcul n'a pas convergé. Ceci dépend bien sûr de la valeur des résidus mais aussi de la convergence du contact ou de De Borst.
- Pour la méthode de contact continue, les itérations de Newton constitue une boucle interne aux trois autres boucles (CTCC_GEOM, CTCC_FROT et CTCC_CONT). ITER_NEWT n'est donc pas en première position en mode « STANDARD » et c'est le marquage des colonnes CTCC_* qui joue le rôle de juge de paix final sur la convergence.

3.18.3 Opérande INFO_RESIDU

```
◇ INFO_RESIDU =          'NON',      [DEFAULT]
                   'OUI'
```

Cet opérande permet d'ajouter une colonne pour chaque résidu évalué (RESI_RELA, RESI_MAXI et RESI_REFE). Cette colonne indiquera le nœud où le résidu est maximum, ce qui peut aider l'utilisateur lorsqu'il y a des difficultés de convergence. Par exemple, pour voir si le matériau a été mal défini avec une valeur incorrecte sur un élément.

Cette option est strictement équivalente à l'ajout des colonnes RELA_NOEU, RELA_MAXI ou RELA_REFE quand on décrit complètement l'affichage du tableau de convergence mais permet d'afficher l'information sur les nœuds lorsque l'on est en mode « STANDARD » ou « MINIMUM », sans avoir besoin de décrire toutes les autres colonnes.

3.18.4 Opérandes LONG_R, PREC_R et LONG_I

```
◇ LONG_R   =          / 12          [DEFAULT]
                   / long_r        [ I ]
◇ PREC_R   =          / 5          [DEFAULT]
                   / prec_r        [ I ]
◇ LONG_I   =          / 6          [DEFAULT]
                   / long_i        [ I ]
```

Ces opérandes permettent de modifier l'affichage des informations dans le tableau de convergence. Toutes les colonnes ont une largeur fixe de 16 caractères. Quand l'information est un réel, on peut demander un affichage personnalisé : la longueur `long_r` du réel affiché (maximum 16) et le nombre de chiffres significatifs.

Quand c'est un entier, on peut régler la longueur par `long_i`. Pour une chaîne de caractères, le format est toujours de 16 caractères.

3.19 Opérande SOLV_NON_LOCAL

La syntaxe de ce mot clé est identique au mot clé SOLVEUR décrit dans le document [U4.50.01]. A utiliser pour un modèle non local.

3.20 Opérande LAGR_NON_LOCAL

L'intégration de lois de comportement non locales impose la résolution d'un problème global (sur toute la structure) : la minimisation d'une fonctionnelle énergie (l'expression du lagrangien augmenté) par rapport à une variable nodale scalaire.

La résolution de ce problème s'effectue au moyen d'un algorithme newton primal et BFGS dual combiné, qui consiste en deux phases :

- Résolution du problème primal :
 - Minimisation par rapport à la variable interne non locale et son gradient (`cham_elem`)
 - Minimisation par rapport à la variable interne aux nœuds (`cham_no`)
 - Test de convergence primal : la plus grande composante du résidu assemblé
- Résolution du problème dual : (Maximisation par rapport aux multiplicateurs de Lagrange)
 - Calcul d'une direction de descente BFGS
 - Recherche linéaire par méthode de Wolfe
 - Test de convergence dual : la plus grande composante du gradient
 - Réactualisation des multiplicateurs de Lagrange

```
◇ ITER_PRIM_MAXI = iterprimmax (10 par défaut)
```

Nombre d'itérations maximales pour la résolution du problème primal.

```
◆ RESI_PRIM_ABSO = resiprimab
```

Précision pour le test de convergence pour le problème primal.

```
◇ ITER_DUAL_MAXI = iterdmax (50 par défaut)
```

Nombre d'itérations maximales pour la résolution du problème dual.

- ◆ `RESI_DUAL_ABSO = residabso`
Précision pour le test de convergence pour le problème dual.
- ◇ `R = rho` (1000 par défaut)
Coefficient de pénalisation du lagrangien augmenté.

Remarque :

comme la précision du problème dual dépend fortement de celle du problème primal, on conseille de choisir une meilleure précision pour le problème primal, par exemple 100 ou 1000 fois plus que pour le problème dual.

3.21 Opérandes SENSIBILITE

- ◇ SENSIBILITE = liste de paramètres sensibles [l_para_sensi]
Active le calcul de la dérivée des champs de déplacement, vitesse et accélération par rapport à un paramètre sensible du problème.
Le document [U4.50.01] précise le fonctionnement du mot clé.

3.22 Opérande INFO

- ◇ INFO = inf
- Permet d'effectuer dans le fichier message diverses impressions intermédiaires en présence de contact unilatéral traité par la méthode des contraintes actives.
- | | | |
|-----|-----|--|
| inf | = 1 | impression de la liste des nœuds en contact après convergence à chaque itération de Newton. |
| | = 2 | idem 1 plus impression des associations/dissociations de nœuds entre itérations de la méthode des contraintes actives. |

D'autres impressions sont faites systématiquement lors du calcul non linéaire, indépendamment de la valeur affectée au mot-clé `INFO` : ce sont les impressions des résidus et des incréments relatifs de déplacement au cours des itérations de Newton.

3.23 Opérande TITRE

- ◇ TITRE = tx
tx est le titre du calcul. Il sera imprimé en tête des résultats. Voir [U4.03.01].

4 Exemple : mouvement d'un pendule de grande amplitude

```

# TITRE Pendule simple en grande oscillation
#
# PENDULE CONSTITUE D'UN ELEMENT DE CABLE (test SDNL100A).
#
DEBUT ();
#
ma = LIRE_MALLAGE ();
mo = AFFE_MODELE (MAILLAGE= ma,
                  AFPE=_F ( GROUP_MA= 'CABLE', PHENOMENE= 'MECANIQUE',
                           MODELISATION= 'CABLE' ) );
mat = DEFI_MATERIAU (CABLE=_F(E= 1.E8, EC_SUR_E= 1.E0, RHO= 1.) );
chmat =AFFE_MATERIAU (MAILLAGE= ma,
                     AFPE=_F(TOUT= 'OUI', MATER= mat) );
cha1 = AFFE_CHAR_MECA (MODELE= mo,
                      DDL_IMPO=(
                        _F(NOEUD= 'N1',DX=0., DY= 0., DZ= 0.),
                        _F(NOEUD= 'N2',DY=0.,          ) ) );
cha2 = AFFE_CHAR_MECA (MODELE= mo,
                      PESANTEUR= (9.81, 0., 0., -1.) );
cara = AFFE_CARA_ELEM (MODELE= mo,
                      CABLE=_F (TOUT= 'OUI', SECTION= 1.) );
l_archi = DEFI_LIST_REEL (DEBUT= 0.,
                        INTERVALLE=(
                          _F(JUSQU_A= 0.4186, NOMBRE =1),
                          _F(JUSQU_A= 0.8372, NOMBRE =2),
                          _F(JUSQU_A= 1.6744, NOMBRE =5))
                        );
l_inst1 = DEFI_LIST_REEL ( DEBUT= 0.,
                        INTERVALLE=_F(JUSQU_A= 1.6744, NOMBRE=40)
                        );
resu = DYNA_NON_LINE (MODELE= mo, CHAM_MATER= chmat, CARA_ELEM= cara,
                      EXCIT=(
                        _F(CHARGE= cha1),
                        _F(CHARGE= cha2)),
                      INCREMENT=_F (LIST_INST= l_inst1),
                      ARCHIVAGE=_F (LIST_INST= l_archi),
                      NEWMARK=_F ( ),
                      COMP_ELAS=_F(RELATION= 'CABLE', DEFORMATION= 'GREEN'),
                      CONVERGENCE=_F(RESI_GLOB_RELA= 1.e-
2,ITER_GLOB_MAXI=100)
                      );

```

- la charge cha1 impose au noeud 1 de rester fixe et au noeud 2 de se déplacer dans le plan vertical XZ,
- la charge cha2 est la pesanteur,
- la commande DYNA_NON_LINE spécifie que :
 - la méthode d'intégration du temps sera celle de 'NEWMARK', "règle du trapèze", car il n'y a aucun argument sous 'NEWMARK',
 - l'état initial, à l'instant 0, est à déplacement nul, c'est-à-dire que les déplacements seront évalués à partir de la position initiale, et à vitesse nulle,
 - le calcul itératif se poursuivra tant que le résidu relatif sera $> 10^{-2}$, mais le nombre des itérations sera limité à 100,
 - enfin la matrice tangente du système linéaire à résoudre sera réévaluée à chaque itération (par défaut puisque le mot clé NEWTON est absent).

5 Bibliographie

- [1] M. AUFAURE : Méthodes directes d'analyse dynamique des structures en non-linéaire. Note HI-70/93/124.