

17/07/86

ECOLE NATIONALE POLYTECHNIQUE

DEPARTEMENT GENIE MECANIQUE



PROJET DE FIN D'ETUDES

S U J E T

VIBRO ISOLATION OPTIMUM
DES
SYSTEMES NON LINEAIRES

Proposé par :
M. KSIAZEK

Etudié par :
B. AIT HADDAD

Dirigé par :
M. KSIAZEK

بِسْمِ اللَّهِ الرَّحْمَنِ الرَّحِيمِ

المركز الوطني للتقنيات
BIBLIOTHEQUE — المكتبة
Ecole Nationale Polytechnique

وَمَا تَوْفِيقِي
إِلَّا بِاللَّهِ
عَلَيْهِ تَوَكَّلْتُ
وَإِلَيْهِ
أُنِيبُ

من الآية 88: سورة هود

REMERCIEMENTS

Qu'il me soit permis de remercier mon promoteur M^S M. KSIĄZEK pour m'avoir inspiré le sujet de mon travail, de m'avoir estimé capable de le mener à bien, qu'il trouve ici l'expression de ma respectueuse reconnaissance pour l'aide que j'ai trouvée auprès de lui.

Je remercie vivement tous les amis qui m'ont aidé de près ou de loin à l'élaboration de ce travail.

DEDICACES

Je dédie ce modeste travail à :

- . la mémoire de mon père
- . ma mère
- . mes frères et sœurs
- . tous mes amis

SOMMAIRE

INTRODUCTION.....	1
Chap. I: GENERALITES.....	3
1.1 Notions de statistiques.....	3
1.1.1 Densité de probabilité d'ordre n	3
1.1.2 Moyennes statistiques.....	3
1.1.3 Moyennes temporelles.....	4
1.2 Processus stationnaire.....	4
1.3 Processus ergodique.....	4
1.4 Transformations de Fourier.....	4
1.5 Relations entre densités spectrales.....	4
1.6 Relations entre valeurs moyennes des moments.....	5
1.7 Définitions des transformations.....	5
1.7.1 Transformation linéaire sans retard.....	6
1.7.2 Transformation N.L sans retard.....	6
1.7.3 Transformation N.L avec retard.....	6
1.7.4 Transformation L. avec retard.....	6
Chap. II : LINEARISATION STATISTIQUE.....	7
2.1 Principe de la linéarisation statistique.....	7
2.1.1 Critère de l'erreur quadratique minimale.....	8
2.1.2 Critère "Weaker".....	9
2.2 Exemples de linéarisation.....	9
2.2.1 Linéarisation d'une fonction symétrique.....	9

2.2.2 Linearisation d'une fonction non symétrique	12
Chap III: CONSTRUCTION ANALYTIQUE DES SVI	14
3.1 Schématisation du problème	14
3.2 Hypothèses et Critère	14
3.3 Représentation analogique et formulation mathématique	15
3.4 Relation entre dispersions et fonctions de transferts	16
3.5 Solution générale du problème fonction caractéristique $\phi(s)$	17
Chap. IV: VIBRO-ISOLATION D'UN SYSTEME DYNAMIQUE NON-LINEAIRE	19
4.1 Non linéarité symétrique du ressort	19
4.1.1 Schéma et relations	19
4.1.2 Cas où l'excitation est un bruit blanc	27
4.1.2 Cas où l'excitation est un bruit couleur	29
4.2 Non linéarité symétrique de l'amortisseur	35
4.2.1 Schéma et relations	35
4.2.2 Cas où l'excitation est un bruit blanc	38
4.2.3 Cas où l'excitation est un bruit couleur	39
APPENDIX	43
Programmes et tracés des courbes pour différents bruits	44
Interprétation des résultats	86
Chap. V: CONCLUSION	87
BIBLIOGRAPHIE	

INTRODUCTION

Le phénomène de vibrations est nuisible et rencontré pratiquement dans tous les systèmes.

L'isolation de ces vibrations constitue un domaine d'étude très poussé et varié afin d'assurer le maximum de sécurité et de confort.

L'étude des systèmes de vibro-isolation, soumis à des vibrations aléatoires et des efforts non linéaires, est délicate et présente des difficultés tant au niveau des approximations des fonctions caractéristiques qu'au niveau des calculs qui sont pratiquement impossible à résoudre sans l'apport de micro-ordinateur.

Il est parfois possible d'approximer les fonctions non linéaires par des fonctions linéaires, ce qui simplifie considérablement la difficulté du problème car on peut utiliser des méthodes d'analyse linéaire qui sont beaucoup plus simple et moins difficile à manier.

Il existe plusieurs méthodes d'analyse de vibrations aléatoires non linéaires qui sont développées sur la base de l'analyse déterministique. Parmi ces méthodes on peut citer :

- la méthode des petits paramètres de Poincaré.
- la méthode de linéarisation équivalente.

• la méthode de linéarisation statistique.

La méthode choisie dans l'étude de ce projet est la méthode de linéarisation statistique qui consiste à approximer les fonctions non linéaires.

On distingue en pratique trois systèmes de vibro-isolation:

- les systèmes passifs : caractérisés par l'action des ressorts et amortisseurs, choisis en fonction des paramètres de l'objet à vibro-isoler.
- les systèmes actifs : caractérisés par l'action des différents servo-mécanismes
- les systèmes mixtes : qui constituent une combinaison des deux systèmes déjà cités.

CHA I: GENERALITES

1.1 Notions de statistiques :

Soit un processus stochastique dont $\varphi^n(t)$ représente n réalisations.

1.1.1 Densité de probabilité d'ordre n :

$$w_n(x_1, t_1; x_2, t_2; \dots; x_n, t_n) = \frac{\partial^n F_n(x_1, t_1; \dots; x_n, t_n)}{\partial x_1 \partial x_2 \dots \partial x_n}$$

où F_n est la fonction de répartition d'ordre n .

Pour $n=1$ (1^{er} ordre)

$$F_1(x_1, t_1) = P(\varphi(t_1) \leq x_1)$$

$$w_1(x_1, t_1) = \frac{\partial F_1}{\partial x_1}$$

Exemple :

Pour un processus Gaussien (loi normale) on a :

$$w_1(x, t) = \frac{1}{\sqrt{2\pi} \sigma} e^{-\frac{(x - \mu_x)^2}{2\sigma^2}}$$

1.1.2 Moyennes statistiques :

- Valeur moyenne (Esperance mathématique)

$$\overline{\varphi(t_1)} = \langle \varphi(t_1) \rangle = \int_{-\infty}^{+\infty} x_1 w_1(x_1, t_1) dx_1$$

- Moyenne quadratique :

$$\overline{\varphi^2(t_1)} = \langle \varphi^2(t_1) \rangle = \int_{-\infty}^{+\infty} x_1^2 w_1(x_1, t_1) dx_1$$

- Dispersion (Variance) :

$$\overline{\varphi^2(t_1)} - [\overline{\varphi(t_1)}]^2 = \langle \varphi^2(t_1) \rangle - [\langle \varphi(t_1) \rangle]^2$$

1.1.3 Moyennes temporelles :

Dans ce cas, on considère une réalisation particulière $\varphi(t)$ à partir de laquelle on tire une moyenne dans le

temps qui nous permettra d'évaluer le processus.

- Valeur moyenne:

$$\overline{\varphi(t)} = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T \varphi(t) dt$$

- Moyenne quadratique:

$$\overline{\varphi^2(t)} = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T \varphi^2(t) dt$$

1.2 Processus stationnaire:

On appelle ainsi tout processus dont la densité de probabilité du 1^{er} ordre est indépendante du temps.

1.3 Processus ergodique:

Il est appelé ainsi si les moyennes statistiques sont égales aux moyennes temporelles.

1.4 Transformation de Fourier:

$X(s)$ représente la transformée de Fourier de $x(t)$

$$x(t) = \frac{1}{2\pi j} \int_{-j\infty}^{j\infty} X(s) e^{st} ds \Rightarrow X(s) = \int_{-j\infty}^{j\infty} x(t) e^{-st} dt$$

Transformées des dérivées: si $s = j\omega$

$$\dot{x}(t) = s X(s) = j\omega X(j\omega)$$

$$\ddot{x}(t) = s^2 X(s) = -\omega^2 X(j\omega)$$

1.5 Relations entre densités spectrales:

Soit $x(t)$ un processus aléatoire dont $X(j\omega)$ est sa transformée de Fourier, sa densité spectrale est donnée par:

$$S_x(\omega) = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} |X(j\omega)|^2 = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} X(j\omega) X(-j\omega)$$

$$S_{\dot{x}}(\omega) = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \dot{X}(j\omega) \dot{X}(-j\omega) = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} j\omega X(j\omega) (-j\omega) X(-j\omega)$$

$$= -j^2 \omega^2 \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} X(j\omega) X(-j\omega) = \omega^2 S_X(\omega)$$

$$S_{\ddot{x}}(\omega) = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \ddot{X}(j\omega) \ddot{X}(-j\omega) = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} (j\omega)^2 X(j\omega) (-j\omega)^2 X(-j\omega)$$

$$= \omega^4 S_X(\omega)$$

1.6 Relations entre valeurs moyennes:

$$\overline{x(t)} = \langle x(t) \rangle = \int_{-\infty}^{+\infty} x w(x) dx = \int_{-\infty}^{+\infty} w(x) dx \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} X(j\omega) e^{j\omega t} d\omega$$

$$\langle \dot{x}(t) \rangle = \int_{-\infty}^{+\infty} \dot{x} w(x) dx = \int_{-\infty}^{+\infty} w(x) dx \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} \dot{X}(j\omega) e^{j\omega t} d\omega$$

$$= \int_{-\infty}^{+\infty} w(x) dx \frac{j\omega}{2\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} X(j\omega) e^{j\omega t} d\omega = j\omega \int_{-\infty}^{+\infty} x w(x) dx$$

$$\langle \dot{x}(t) \rangle = j\omega \langle x(t) \rangle$$

$$\langle \ddot{x}(t) \rangle = j\omega \langle \dot{x}(t) \rangle = (j\omega)^2 \langle x(t) \rangle$$

$$\langle \ddot{x}(t) \rangle = -\omega^2 \langle x(t) \rangle$$

1.7 Définitions des transformations:

Considérons $Z(z_1, z_2, \dots, z_n)$ le signal d'entrée dans un système et $X(x_1, x_2, \dots, x_n)$ son signal de sortie.

Si dans le système réel, les valeurs du signal X ne dépendent, en chaque instant, que des valeurs de Z au même instant, alors le système correspond à un schéma de transformation appelé transformation sans retard dont l'équation s'écrit:

$$X = f(Z)$$

Si la réaction de ce système à la combinaison de plusieurs

signaux est égale à la somme des réactions de chaque signal pris individuellement et si sa réaction pour un signal d'entrée unidimensionnel est un signal unidimensionnel (principe de superposition vrai), alors on dit qu'on a affaire à un système linéaire

1.7.1 Transformation linéaire sans retard:

Son équation s'écrit sous la forme:

$$X = hZ \quad \text{où } h = \text{cste ou fonction de temps donnée.}$$

1.7.2 Transformation N.L sans retard:

L'équation s'écrit: $X = f(Z)$

où f : fonction quelconque N.L de Z .

mais généralement, la transformation N.L est donnée sous une forme implicite: $X = f(Z, X)$

1.7.3 Transformation N.L avec retard:

La forme fondamentale de cette classe d'équations est l'équation implicite différentielle:

$f\left(\frac{d}{dt}, X, Z, t\right) = 0$. Il n'existe pas une méthode d'analyse générale qui résoud ces équations différentielles.

1.7.4 Transformation L avec retard:

La forme implicite de cette transformation est:

$$X = \int_{-\infty}^{+\infty} h(t, \tau) Z(\tau) d\tau$$

$h(t, \tau)$: fonction de pondération (réponse impulsive).

CHA II: LINEARISATION-STATISTIQUE

2.1 Principe de la linearisation statistique (L.S):

Le probleme de la linearisation statistique consiste à trouver la meilleure description d'une transformation non-lineaire donnée, en termes d'une transformation lineaire. Cette solution est importante pour l'étude des systemes complexes où les mecanismes qui representent les transformations non-lineaires sont introduits comme éléments.

L'insertion d'élément non lineaire dans une transform. lineaire (les parametres ne dépendant que des caracteristiques du signal d'entrée Z) nous donne la possibilité d'étudier des systemes non-lineaires en utilisant des methodes d'analyse lineaire qui simplifient considerablement le probleme.

Le probleme de la L.S peut être formulé mathematiquement de la façon suivante:

Soit F_0 une transformation n-L donnée, et soit F une transformation lineaire. Nous devons choisir F de telle façon que le signal $Y = F(Z)$ approxime au mieux le signal de sortie $X = F_0(Z)$.

Il est evident que c'est un cas particulier du probleme de synthese générale pour la recherche des transformations qui donnent la meilleure approximation de certaines

propriétés désirées. Nous nous limiterons dans ce cas à l'étude de la linéarisation d'une transformation N.L sans retard: soit

$$X = f_0(Z)$$

En premier lieu, nous allons considérer la solution du problème de la L.S basé sur le critère de la minimisation de l'erreur quadratique qui consiste à minimiser l'écart σ_E^2 défini comme suit:

$$\sigma_E^2 = M \{ (F(Z) - X)^2 \} = \min$$

la variation de l'écart $\delta \sigma_E^2$, qui provoque une légère variation $\varepsilon G(Z)$ de l'opérateur $F(Z)$, est donnée par l'équation:

$$\delta \sigma_E^2 = 2\varepsilon \overline{G(Z)[F(Z) - X]} + \varepsilon^2 \overline{[G(Z)]^2}$$

où ε : petit paramètre, G : opérateur arbitraire

Pour que F soit optimum, il faut que:

$$\frac{\partial (\delta \sigma_E^2)}{\partial \varepsilon} = 0 \Rightarrow \overline{G(Z)[F(Z) - X]} = 0 \text{ (équation générale)}$$

Donc, si l'on considère que $Z(t)$ est un processus gaussien (normal), l'approximation optimale est une transformation linéaire sans retard qui s'écrit sous la forme suivante:

$$Y = h_0 m_z + h_1 Z^0$$

$$\text{où: } h_0 = \frac{\overline{f_0(Z)}}{m_z} \quad ; \quad h_1 = \frac{\overline{f_0(Z)Z^0}}{\overline{Z^2}} \quad ; \quad Z \sim N(m_z, \sigma_z)$$

$$Z^0: \text{ valeur centrée s'écrit: } Z^0 = Z - \bar{Z} = Z - m_z$$

En 2^{ème} lieu, la solution du pb. de la L.S basé sur le critère "weaker", devrait être utilisé pour sa commodité au

niveau des calculs, est une transformation linéaire sans retard qui s'écrit aussi sous la forme :

$$Y = h_0 m_z + h_1^* z^0$$

en tenant compte que : $X = f(Z)$

et comme hypothèses du critère : $m_y = m_x$; $\sigma_y^2 = \sigma_x^2$

Nous obtiendront les coefficients suivants :

$$h_0(m_z, \sigma_z) = \frac{m_x}{m_z} \quad ; \quad h_1^*(m_z, \sigma_z) = \frac{\sigma_x}{\sigma_z}$$

2.2 Exemples de linéarisation :

2.2.1 Linéarisation d'une fonction symétrique :

Soit à linéariser la fonction symétrique :

$$Y = f_0(Z) = Z^3 \quad Z \sim N(m_z, \sigma_z)$$

a) Critère de l'erreur quadratique minimale :

Z obéit à une loi normale dont l'écart type σ_z et le moment m_z sont considérés comme connus.

la transformation linéaire s'écrit :

$$Y = h_0 m_z + h_1 z^0 \quad \text{où} \quad h_0 = \frac{\overline{f_0(Z)}}{m_z} \quad \text{et} \quad h_1 = \frac{\overline{f_0(Z)Z^0}}{\sigma_z^2}$$

$$\overline{f_0(Z)} = M\{f_0(Z)\} = \frac{1}{\sqrt{2\pi} \sigma_z} \int_{-\infty}^{+\infty} z^3 e^{-\frac{(z-m_z)^2}{2\sigma_z^2}} dz$$

posons : $a = 1/\sqrt{2\pi} \sigma_z$; $t = z - m_z$; $dt = dz$

$$\overline{f_0(Z)} = a \int_{-\infty}^{+\infty} (t+m_z)^3 \text{Exp}(-t^2/2\sigma_z^2) dt = a \left[\int_{-\infty}^{+\infty} t^3 e^{-t^2/2\sigma_z^2} dt + 3m_z \int_{-\infty}^{+\infty} t^2 e^{-t^2/2\sigma_z^2} dt + 3m_z^2 \int_{-\infty}^{+\infty} t e^{-t^2/2\sigma_z^2} dt + m_z^3 \int_{-\infty}^{+\infty} e^{-t^2/2\sigma_z^2} dt \right]$$

$$\int_{-\infty}^{+\infty} t^3 e^{-t^2/2\sigma_3^2} dt = \int_{-\infty}^{+\infty} t^2 e^{-t^2/2\sigma_3^2} d\left(\frac{t^2}{2}\right) = 2\sigma_3^4 \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{t^2}{2\sigma_3^2} e^{-t^2/2\sigma_3^2} d\left(\frac{t^2}{2\sigma_3^2}\right)$$

$$= \int_{-\infty}^{+\infty} 2\sigma_3^4 x e^{-x} dx = 2\sigma_3^4 \left[\int_0^{\infty} x e^{-x} dx + \int_0^{\infty} x e^{-x} dx \right] = 0$$

d'après la formule de récurrence on a :

$$\int_{-\infty}^{+\infty} t^2 e^{-t^2/2\sigma_3^2} dt = \sqrt{2\pi} \sigma_3 (2 \times 1 - 1)!! \sigma_3^2 = \sqrt{2\pi} \sigma_3^3$$

$$\int_{-\infty}^{+\infty} t e^{-t^2/2\sigma_3^2} dt = 0$$

$$\int_{-\infty}^{+\infty} e^{-t^2/2\sigma_3^2} dt = \sqrt{2\pi} \sigma_3$$

$$\Rightarrow \overline{f_0(z)} = m_3 (3\sigma_3^2 + m_3^2)$$

$$\text{Donc : } h_0 = \frac{\overline{f_0(z)}}{m_3} = 3\sigma_3^2 + m_3^2$$

$$\overline{f_0(z)z^0} = \overline{f_0(z)(z-m_3)} = \overline{z^3(z-m_3)} = \overline{z^4 - m_3 z^3}$$

$$\overline{z^4} = a \int_{-\infty}^{+\infty} z^4 e^{-\frac{(z-m_3)^2}{2\sigma_3^2}} dz = a \int_{-\infty}^{+\infty} (t+m_3)^4 e^{-t^2/2\sigma_3^2} dt$$

$$= a \left[\int_{-\infty}^{+\infty} t^4 e^{-t^2/2\sigma_3^2} dt + 4m_3 \int_{-\infty}^{+\infty} t^3 e^{-t^2/2\sigma_3^2} dt + 6m_3^2 \int_{-\infty}^{+\infty} t^2 e^{-t^2/2\sigma_3^2} dt + 4m_3^3 \int_{-\infty}^{+\infty} t e^{-t^2/2\sigma_3^2} dt + m_3^4 \int_{-\infty}^{+\infty} e^{-t^2/2\sigma_3^2} dt \right]$$

la formule de récurrence nous donne :

$$\int_{-\infty}^{+\infty} t^4 e^{-t^2/2\sigma_3^2} dt = \sqrt{2\pi} \sigma_3 (4-1)!! \sigma_3^4 = 3\sqrt{2\pi} \sigma_3^5$$

on aura après tout calcul fait

$$\overline{z^4} = 3\sigma_3^4 + 6m_3^2 \sigma_3^2 + m_3^4$$

$$\text{d'où } \overline{f_0(z)z^0} = \overline{z^4 - m_3 z^3} = 3\sigma_3^4 + 6m_3^2 \sigma_3^2 + m_3^4 - m_3^2 (3\sigma_3^2 + m_3^2)$$

$$\Rightarrow \overline{f_0(z)z^0} = 3\sigma_3^2 (\sigma_3^2 + m_3^2)$$

$$\text{Donc } h_1 = \frac{\overline{f_0(z)z^0}}{\sigma_3^2} = 3(\sigma_3^2 + m_3^2)$$

L'approximation linéaire de $Y = Z^3$ sera :

$$Y = h_0 m_z + h_1 Z^0 = (3\sigma_z^2 + m_z^2) m_z + 3(\sigma_z^2 + m_z^2) Z^0$$

b) Critère "weaker" :

De la même façon que précédemment on a :

$$Y = h_0 m_z + h_1^* Z^0 \quad \text{ou} \quad h_0 = \frac{m_y}{m_z} = 3\sigma_z^2 + m_z^2$$

$$h_1^* = \frac{\sigma_y}{\sigma_z}$$

Calcul de σ_x :

$$\sigma_x^2 = \int_{-\infty}^{+\infty} (x - m_x)^2 w_1(x) dx \quad w_1(x) : \text{fonction de densité}$$

Recherche de $w_1(x)$:

$$Z \sim N(m_z, \sigma_z) \Rightarrow w_{1,z}(z) = \frac{1}{\sqrt{2\pi} \sigma_z} e^{-\frac{(z - m_z)^2}{2\sigma_z^2}}$$

$$x = f(z) = Z^3 \Rightarrow z = \sqrt[3]{x} = \varphi(x) \Rightarrow \frac{d\varphi}{dx} = \frac{1}{3x^{2/3}}$$

La densité de probabilité $w_1(x)$ nous est donnée par la formule suivante :

$$w_1(x) = w_{1,z}[\varphi(x)] \left| \frac{d\varphi}{dx} \right| = \frac{1}{3\sqrt{2\pi} \sigma_z} \frac{1}{x^{2/3}} e^{-\frac{(x^{1/3} - m_z)^2}{2\sigma_z^2}}$$

$$\Rightarrow \sigma_x^2 = \frac{1}{3\sqrt{2\pi} \sigma_z} \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{(x - m_x)^2}{x^{2/3}} e^{-\frac{(x^{1/3} - m_z)^2}{2\sigma_z^2}} dx$$

$$\sigma_x^2 = a \left[\int_{-\infty}^{+\infty} x^{4/3} e^{-\frac{(x^{1/3} - m_z)^2}{2\sigma_z^2}} dx - 2m_x \int_{-\infty}^{+\infty} x^{1/3} e^{-\frac{(x^{1/3} - m_z)^2}{2\sigma_z^2}} dx + m_x^2 \int_{-\infty}^{+\infty} x^{-2/3} e^{-\frac{(x^{1/3} - m_z)^2}{2\sigma_z^2}} dx \right]$$

En développant les calculs, on trouve :

$$\sigma_x^2 = 3\sigma_z^2 (5\sigma_z^4 + 12m_z^2 \sigma_z^2 + 3m_z^4)$$

on obtiendra finalement les coefficients :

$$\begin{cases} h_0(m_3, \sigma_3) = 3\sigma_3^2 + m_3^2 \\ h_1^*(m_3, \sigma_3) = \frac{\sigma_3}{\sigma_3} = \sqrt{3(5\sigma_3^4 + 12m_3^2\sigma_3^2 + 3m_3^4)} \end{cases}$$

et l'approximation optimale de Z^3 sera:

$$Y = h_0 m_3 + h_1^* Z^0$$

2.2.2 linearisation d'une fonction non symétrique:

Soit à lineariser la fonction non symétrique suivante:

$$Y = f(Z) = \begin{cases} \text{tg } \alpha_1 z = a_1 z & z \geq 0 \\ \text{tg } \alpha_2 z = a_2 z & z < 0 \end{cases} \quad Z \sim N(m_3, \sigma_3)$$

Critère de l'erreur quadratique minimale:

$$\overline{f_0(z)} = \frac{a_1}{\sqrt{2\pi}\sigma_3} \int_{-\infty}^0 z e^{-\frac{(z-m_3)^2}{2\sigma_3^2}} dz + \frac{a_2}{\sqrt{2\pi}\sigma_3} \int_0^{+\infty} z e^{-\frac{(z-m_3)^2}{2\sigma_3^2}} dz$$

$$I_1 = \int_{-\infty}^0 z e^{-\frac{(z-m_3)^2}{2\sigma_3^2}} dz = \int_{-\infty}^{-m_3} (x+m_3) e^{-\frac{x^2}{2\sigma_3^2}} dx$$

$$= \int_{-\infty}^{-m_3} x e^{-\frac{x^2}{2\sigma_3^2}} dx + m_3 \int_{-\infty}^{-m_3} e^{-\frac{x^2}{2\sigma_3^2}} dx = \sigma_3^2 \int_{-\infty}^{-\frac{m_3}{\sigma_3}} e^{-\frac{x^2}{2\sigma_3^2}} d\left(\frac{x^2}{2\sigma_3^2}\right) + m_3 \int_{-\infty}^{-\frac{m_3}{\sigma_3}} dx e^{-\frac{x^2}{2\sigma_3^2}}$$

$$= -\sigma_3^2 \int_{\frac{m_3^2}{2\sigma_3^2}}^{\infty} e^{-t} dt + m_3 \sigma_3 \left[\int_0^{\infty} e^{-t^2/2} dt + \int_{\frac{m_3}{\sigma_3}}^0 e^{-t^2/2} dt \right]$$

En continuant ainsi les calculs, on trouve:

$$I_1 = -\sigma_3^2 e^{-\frac{m_3^2}{2\sigma_3^2}} + m_3 \sigma_3 \frac{\sqrt{2\pi}}{2} \left[1 - 2\Phi\left(\frac{m_3}{\sigma_3}\right) \right]$$

avec $\Phi\left(\frac{m_3}{\sigma_3}\right) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_0^{\frac{m_3}{\sigma_3}} e^{-t^2/2} dt$

$$I_2 = \int_0^{\infty} z e^{-\frac{(z-m_3)^2}{2\sigma_3^2}} dz = \sigma_3^2 e^{-\frac{m_3^2}{2\sigma_3^2}} + m_3 \sigma_3 \frac{\sqrt{2\pi}}{2} \left[1 + 2\Phi\left(\frac{m_3}{\sigma_3}\right) \right]$$

$$\overline{f_0(z)} = \frac{a_1}{\sqrt{2\pi}\sigma_3} I_1 + \frac{a_2}{\sqrt{2\pi}\sigma_3} I_2$$

$$\overline{f_0(z)} = \frac{1}{2} (a_2 + a_1) m_3 + (a_2 - a_1) \left[\frac{\sigma_3}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{m_3^2}{2\sigma_3^2}} + m_3 \Phi\left(\frac{m_3}{\sigma_3}\right) \right]$$

De cette expression, on tire:

$$h_0 = \frac{f_0(z)}{m_3} = \frac{1}{2} (a_1 + a_2) + (a_2 - a_1) \left[\frac{\sqrt{z}}{\sqrt{2\pi} m_3} e^{-\frac{m_3^2}{2\sigma_3^2}} + \phi\left(\frac{m_3}{\sigma_3}\right) \right]$$

$$\overline{f_0(z)z^0} = \frac{a_1}{\sqrt{2\pi} \sigma_3} \int_{-\infty}^0 z(z-m_3) e^{-\frac{(z-m_3)^2}{2\sigma_3^2}} dz + \frac{a_2}{\sqrt{2\pi} \sigma_3} \int_0^{\infty} z(z-m_3) e^{-\frac{(z-m_3)^2}{2\sigma_3^2}} dz$$

$$I_1 = \int_{-\infty}^0 z(z-m_3) e^{-\frac{(z-m_3)^2}{2\sigma_3^2}} dz = \frac{\sqrt{2\pi}}{2} \sigma_3^3 \left[1 - 2\phi\left(\frac{m_3}{\sigma_3}\right) \right]$$

$$I_2 = \int_0^{\infty} z(z-m_3) e^{-\frac{(z-m_3)^2}{2\sigma_3^2}} dz = \frac{\sqrt{2\pi}}{2} \sigma_3^3 \left[1 + 2\phi\left(\frac{m_3}{\sigma_3}\right) \right]$$

$$\overline{f_0(z)z^0} = \frac{a_1}{\sqrt{2\pi} \sigma_3} I_1 + \frac{a_2}{\sqrt{2\pi} \sigma_3} I_2$$

$$\overline{f_0(z)z^0} = \frac{1}{2} (a_1 + a_2) \sigma_3^2 + (a_2 - a_1) \sigma_3^2 \phi\left(\frac{m_3}{\sigma_3}\right)$$

De cette expression, on tire:

$$h_1(m_3, \sigma_3) = \frac{1}{2} (a_1 + a_2) + (a_2 - a_1) \phi\left(\frac{m_3}{\sigma_3}\right)$$

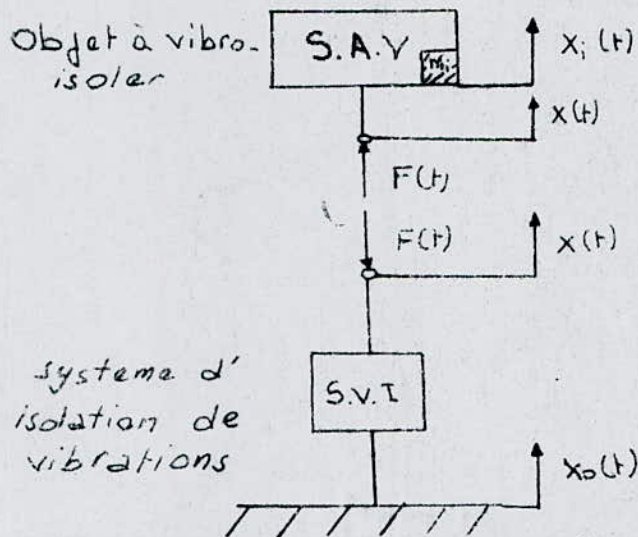
La solution linéaire optimum de la fonction non linéaire et non symétrique peut être approximée par :

$$Y = h_0 m_3 + h_1 z^0$$

$$\Rightarrow Y = \frac{\sigma_3}{\sqrt{2\pi}} (a_2 - a_1) e^{-\frac{m_3^2}{2\sigma_3^2}} + h_1 z$$

CHA. III : CONSTRUCTION ANALYTIQUE DES S.V.I

3.1 Schematisation du problème pour un objet donné:



3.2 Hypotheses et Critère:

La construction analytique d'un tel système dépend des hypothèses que l'on se fixe ainsi que du choix du critère. On considère les hypothèses suivantes:

Le système de vibro-isolation est non linéaire et à structure inconnue.

Les vibrations sont unidimensionnelles (vib. verticales)

L'excitation $x_0(t)$ est indépendante des systèmes considérés. C'est un processus gaussien (normal), stationnaire (propriétés statistiques sont indépendantes du changement de l'origine des temps) et ergodique (moyennes temporelles = moyennes statistiques). Sa densité

Spectrale $S_{\ddot{x}_0}$ est supposé, comme étant connue.

Choix du critère:

Nous savons que l'être humain ne supporte pas les grandes et brusques changements de l'accélération d'où la nécessité de la minimiser afin d'obtenir un système souple mais en même temps pour éviter d'importants déplacements relatifs, il faudrait avoir un système rigide. Deux critères contradictoires dont il faut trouver la solution optimum qui consiste à minimiser la fonctionnelle C définie comme suit:

$$C = \int_0^{\infty} [\delta(t)]^2 dt + \sum_1^n \lambda_i \int_0^{\infty} [\ddot{x}_i(t)]^2 dt$$

λ_i : multiplicateurs de Lagrange

$\ddot{x}_i(t)$: accélération de la $i^{\text{ème}}$ masse.

$\delta(t) = x(t) - x_0(t)$: déplacement relatif.

Supposons que les moyennes de $\delta(t)$ et $\ddot{x}_i(t)$ sont nulles on aura alors par définition:

$$\langle \delta^2(t) \rangle = \overline{\sigma_{x-x_0}^2}$$

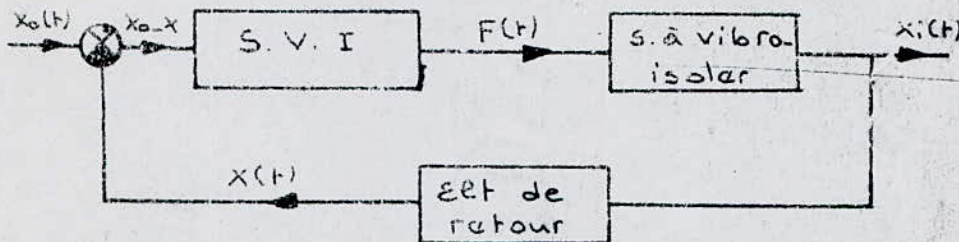
$$\langle \ddot{x}_i^2(t) \rangle = \overline{\sigma_{\ddot{x}_i}^2}$$

moyennes quadratiques = dispersions.

3.3 Représentation analogique et formulation mathématique du système:

L'analogie mécanique-électrique nous permet d'identifier le système mécanique considéré à un réseau

aléatoire qui tient compte des paramètres discrets et des hypothèses déjà citées. Le réseau peut être représenté par ce schéma bloc :



Puisqu'on considère que le processus est stationnaire, donc on peut passer aux transformées de Laplace on aura :

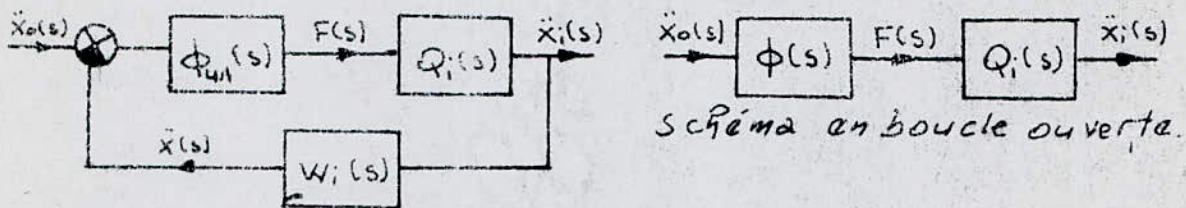


schéma en boucle ouverte.

$$\text{avec : } \phi(s) = \frac{1}{1 + \phi_{4H}(s) Q_i(s) W_i(s)} = \frac{\bar{F}(s)}{\bar{X}_0(s)}$$

posons :

$$L_i(s) = \frac{\bar{X}_i(s)}{\bar{X}(s)} \quad L(s) = \frac{\bar{F}(s)}{\bar{X}(s)}$$

$$\text{on aura : } Q_i(s) = \frac{\bar{X}_i(s)}{\bar{F}(s)} = \frac{L_i(s)}{L(s)} \quad ; \quad W_i(s) = \frac{\bar{X}_i(s)}{\bar{X}(s)} = \frac{1}{L_i(s)}$$

3.4 Relation entre dispersion et fonction de transfert :

$$\sigma_{x-x_0}^2 = \frac{1}{2\pi j} \int_{-j\infty}^{j\infty} \left| H_{\frac{x-x_0}{x_0}} \right|^2 S_{\ddot{x}_0} ds$$

$$\sigma_{\ddot{x}_i}^2 = \frac{1}{2\pi j} \int_{-j\infty}^{j\infty} \left| H_{\frac{x_i}{x_0}} \right|^2 S_{\ddot{x}_0} ds$$

$$H \frac{\bar{x} - \bar{x}_0}{\bar{x}_0} = \frac{\bar{x} - \bar{x}_0}{\bar{x}_0} = \frac{\bar{x} - \bar{x}_0}{s^2 \bar{x}_0} = \frac{s^2 \phi(s)}{L(s)} - 1 = \frac{\varphi(s) G(s) - 1}{s^2}$$

$$H \frac{\bar{x}_i}{\bar{x}_0} = \frac{\bar{x}_i(s)}{\bar{x}_0(s)} = \frac{s^2 L_i(s) \phi(s)}{L(s)} = G(s) L_i(s) \phi(s)$$

en remarquant que: $G(s) = \frac{s^2}{L(s)} |H(s)|^2 = H(s) H(-s)$

3.5 Solution Générale du problème:

- fonction caractéristique $\phi(s)$:

la fonctionnelle C s'écrit sous la forme:

$$C = \sqrt{x-x_0} + \sum_1^n \lambda_i \sqrt{\bar{x}_i} = \frac{1}{2\pi j} \int_{-j\infty}^{j\infty} [\phi(s) G(s) - 1] [\phi(-s) G(-s) - 1] S_0 \varphi(s) \varphi(-s) ds$$

$$+ \frac{1}{2\pi j} \int_{-j\infty}^{j\infty} \sum_1^n \lambda_i s^4 [G(s) L_i(s) \phi(s)] [G(-s) L_i(-s) \phi(-s)] S_0 \varphi(s) \varphi(-s) ds$$

en tenant compte que $S \bar{x}_0(s) = s^4 S_0 \varphi(s) \varphi(-s)$

on définit la fonction: $\Phi_w(s) = \phi(s) + \varepsilon \eta(s)$

dont la fonctionnelle C^* est minimale

ε : paramètre constant

$\eta(s)$: fonction de balance arbitraire.

$$\text{L'erreur } \delta C = C^* - C = \frac{1}{2\pi j} \int_{-j\infty}^{j\infty} [\Phi_w(s) G(s) - 1] [\Phi_w(-s) G(-s) - 1] S_0 \varphi(s) \varphi(-s) ds$$

$$- \frac{1}{2\pi j} \int_{-j\infty}^{j\infty} [\phi(s) G(s) - 1] [\phi(-s) G(-s) - 1] S_0 \varphi(s) \varphi(-s) ds +$$

$$+ \frac{1}{2\pi j} \int_{-j\infty}^{j\infty} \sum_1^n \lambda_i s^4 [G(s) L_i(s) \Phi_w(s)] [G(-s) L_i(-s) \Phi_w(-s)] S_0 \varphi(s) \varphi(-s) ds -$$

$$- \frac{1}{2\pi j} \int_{-j\infty}^{j\infty} \sum_1^n \lambda_i s^4 [G(s) L_i(s) \phi(s)] [G(-s) L_i(-s) \phi(-s)] S_0 \varphi(s) \varphi(-s) ds$$

Pour trouver la fonction optimale, on doit minimiser l'erreur pour $\varepsilon = 0$, ce qui revient à identifier $\phi(s)$ à $\Phi_w(s)$ donc

$$I = \left. \frac{d(\delta c)}{d\varepsilon} \right|_{\varepsilon=0} = 0 \Rightarrow \phi(s) = \dot{\phi}_w(s)$$

Le calcul de I nous donne finalement la relation:

$$2 \int_{-\infty}^{+\infty} \left[D(s) \varphi(s) \phi(s) - \left\{ \frac{G(-s) \varphi(s)}{D(-s)} \right\}_+ \right] D(-s) \varphi(-s) \eta(-s) ds = 0$$

avec:

$$D(-s) D(s) = \left[1 + \sum_1^n \lambda_i s^4 L_i(s) L_i(-s) \right] G(s) G(-s)$$

en posant:

$$R(s) R(-s) = 1 + \sum_1^n \lambda_i s^4 L_i(s) L_i(-s)$$

on aura:

$$D(s) D(-s) = R(s) R(-s) G(s) G(-s) \Rightarrow D(s) = R(s) G(s)$$

De l'expression finale de I on tire la fonction caractéristique

optimale:

$$\phi(s) = \frac{1}{D(s) \varphi(s)} \left\{ \frac{G(-s) \varphi(s)}{D(-s)} \right\}_+$$

et qui s'écrira:

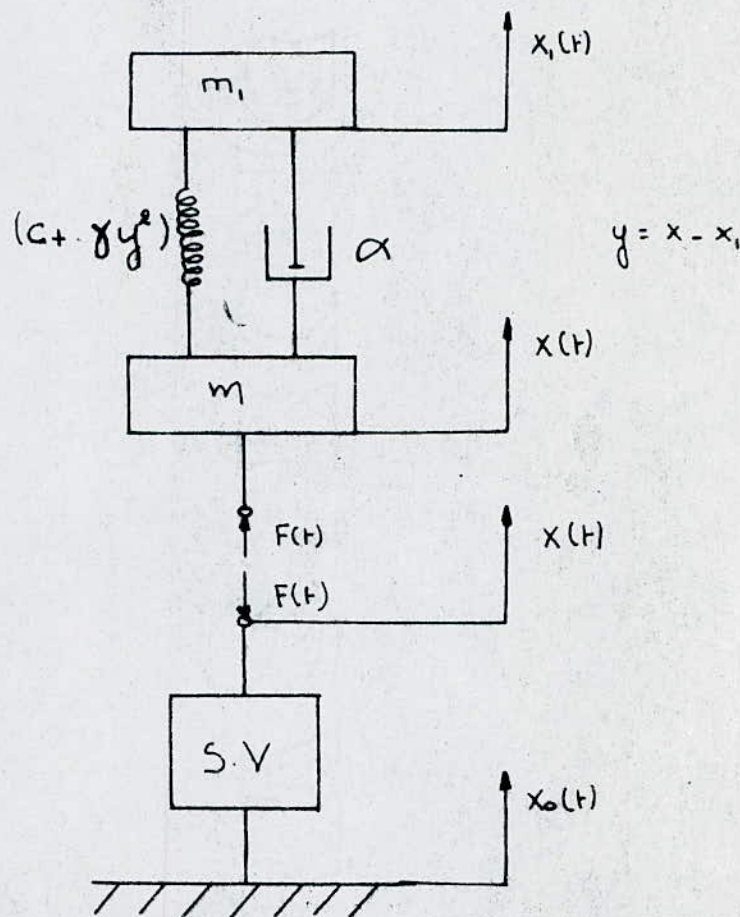
$$\phi(s) = \frac{1}{R(s) G(s) \varphi(s)} \left\{ \frac{\varphi(s)}{R(-s)} \right\}_+$$

CHA : IV VIBRO-ISOLATION D'UN SYSTEME DYNAMIQUE N-L

Nous allons considérer deux non-linéarités symétriques respectivement du ressort et de l'amortisseur et tirer les dispersions de l'écart et de l'accélération.

4.1 Non-linéarité symétrique du ressort :

4.1.1 Schema et relations :



Les equations dynamiques s'ecrivent

$$\begin{cases} m_1 \ddot{x}_1 = -C(x_1 - x) - \alpha(\dot{x}_1 - \dot{x}) - \gamma(x_1 - x)^3 \\ m \ddot{x} = +C(x_1 - x) + \alpha(\dot{x}_1 - \dot{x}) + \gamma(x_1 - x)^3 + F(t) \end{cases}$$

posons: $y = x_1 - x$

$$\begin{cases} m_1 \ddot{x}_1 = C y + \alpha \dot{y} + \gamma y^3 \\ m \ddot{x} = -C y - \alpha \dot{y} - \gamma y^3 + F(t) \end{cases}$$

$$\begin{aligned} m \ddot{x} &= m(\ddot{y} + \ddot{x}_1) = m \ddot{y} + m \ddot{x}_1 \\ &= m \ddot{y} + \frac{m}{m_1} (C \bar{y} + \alpha \dot{y} + \gamma y^3) = -C y - \alpha \dot{y} - \gamma y^3 + F(t) \end{aligned}$$

$$\Rightarrow F(t) = m \ddot{y} + \frac{m}{m_1} (C \bar{y} + \alpha \dot{y} + \gamma y^3) + C y + \alpha \dot{y} + \gamma y^3$$

$$\Rightarrow F(t) = m \ddot{y} + \left(1 + \frac{m}{m_1}\right) C y + \left(1 + \frac{m}{m_1}\right) \alpha \dot{y} + \left(1 + \frac{m}{m_1}\right) \gamma y^3$$

$$F(t) = m \ddot{y} + C y + \alpha \dot{y} + \gamma y^3$$

D'apres la linearisation on a:

$$y^3 = h_0 M y + h_1 y^2$$

On aura alors:

$$\Rightarrow F(t) = m \ddot{y} + C y + \alpha \dot{y} + \gamma h_0 M y + \gamma h_1 y^2$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow F^0 + M_F &= m \ddot{y}^0 + m M \ddot{y} + C y^0 + C M y + \alpha \dot{y}^0 + \alpha M \dot{y} \\ &\quad + \gamma h_1 y^2 + \gamma h_0 M y \end{aligned}$$

Par identification on a :

$$\Rightarrow \begin{cases} F^0 = m \ddot{y}^0 + \alpha \dot{y}^0 + (C + \gamma h_1) y^0 \\ M_F = m M \ddot{y} + \alpha M \dot{y} + (C + \gamma h_0) M y \end{cases}$$

En utilisant les transformations de Laplace on a :

$$\Rightarrow \begin{cases} \bar{F}^0(s) = m s^2 \bar{y}^0 + \alpha s \bar{y}^0 + (C + \gamma h_1) \bar{y}^0 \\ M_F = -m \omega^2 M y + j \omega \alpha M y + (C + \gamma h_0) M y \end{cases}$$

$$\begin{cases} \frac{\bar{y}^0}{\bar{F}^0} = \frac{1}{m s^2 + \alpha s + (C + \gamma h_1)} \\ \frac{M y}{M_F} = \frac{1}{-m \omega^2 + j \alpha \omega + (C + \gamma h_0)} = \frac{(C + \gamma h_0) - m \omega^2}{[(C + \gamma h_0) - m \omega^2]^2 + \alpha^2 \omega^2} - j \frac{\alpha \omega}{[(C + \gamma h_0) - m \omega^2]^2 + \alpha^2 \omega^2} \end{cases}$$

la symétrie de distribution des forces nous permet d'écrire que $M_F = 0$.

Dans le cas contraire : Si $M_F \neq 0$ alors le système isolé ne sera pas en équilibre et aura tendance à monter vers le haut.

$$M_F = 0 \Rightarrow M_y = 0 \Rightarrow M_{x_i} = M_x$$

Puisque on est dans le cas d'un système en équilibre stable et stationnaires alors :

$$M_{x_1} = M_x = 0$$

Conséquences :

$$\left. \begin{aligned} y &= y^0 + My \\ &= x^0 + Mx - x_1^0 - Mx_1 \end{aligned} \right\} \Rightarrow y = y^0 = x^0 - x_1^0$$

$$h_0 = 3Gy^2 + My^2 = 3Gy^2$$

$$h_1 = 3Gy^2 + 3My^2 = 3Gy^2$$

$$y^3 = h_0 My + h_1 y^0$$

$$\Rightarrow y^3 = 3Gy^2 y$$

Les équations dynamiques s'écrivent :

$$\begin{cases} m_1 \ddot{x}_1 = -C(x_1 - x) - \alpha(\dot{x}_1 - \dot{x}) - 3\gamma G y^2 (x_1 - x) \\ m \ddot{x} = C(x_1 - x) + \alpha(\dot{x}_1 - \dot{x}) + 3\gamma G y^2 (x_1 - x) + F(t) \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} m_1 \ddot{x}_1 + \alpha \dot{x}_1 + (C + 3\gamma G y^2) x_1 = \alpha \dot{x} + (C + 3\gamma G y^2) x \\ m \ddot{x} + \alpha \dot{x} + (C + 3\gamma G y^2) x = \alpha \dot{x}_1 + (C + 3\gamma G y^2) x_1 + F(t) \end{cases}$$

En passant aux transformées de Laplace on aura :

$$\frac{\bar{X}_1}{\bar{X}} = \frac{s\alpha + (c + 3\gamma\sqrt{\frac{z}{y}})}{m_1 s^2 + \alpha s + (c + 3\gamma\sqrt{\frac{z}{y}})}$$

$$\bar{F}(s) = \left(m_1 s^2 + \alpha s + c + 3\gamma\sqrt{\frac{z}{y}} - \frac{(s\alpha + c + 3\gamma\sqrt{\frac{z}{y}})^2}{m_1 s^2 + \alpha s + c + 3\gamma\sqrt{\frac{z}{y}}} \right) \cdot \bar{X}$$

$$\frac{\bar{F}(s)}{\bar{X}} = \frac{m m_1 s^4 + (m + m_1)\alpha s^3 + (m + m_1)(c + 3\gamma\sqrt{\frac{z}{y}})s^2}{m_1 s^2 + \alpha s + (c + 3\gamma\sqrt{\frac{z}{y}})}$$

$$\phi(s) = \frac{1}{R(s) \psi(s) G(s)} \left\{ \frac{\varphi(s)}{R(-s)} \right\}_+$$

Calcul de $R(s)$

$$R(s)R(-s) = 1 + \lambda s^4 L_1(s) L_1(-s)$$

$$L_1(s) = \frac{\bar{X}_1}{\bar{X}} = \frac{\alpha s + 3\gamma\sqrt{\frac{z}{y}} + c}{m_1 s^2 + \alpha s + (c + 3\gamma\sqrt{\frac{z}{y}})}$$

$$\Rightarrow R(s)R(-s) = 1 + \lambda s^4 \left(\frac{\alpha s + c + 3\gamma\sqrt{\frac{z}{y}}}{m_1 s^2 + \alpha s + c + 3\gamma\sqrt{\frac{z}{y}}} \right) \left(\frac{-\alpha s + c + 3\gamma\sqrt{\frac{z}{y}}}{m_1 s^2 - \alpha s + c + 3\gamma\sqrt{\frac{z}{y}}} \right)$$

$$\Rightarrow R(s)R(-s) = \frac{\lambda \alpha^2 s^6 + [m_1^2 + \lambda(c + 3\gamma\sqrt{\frac{z}{y}})^2] s^4 + [2m_1(c + 3\gamma\sqrt{\frac{z}{y}}) - \alpha^2] s^2}{[m_1 s^2 + \alpha s + (c + 3\gamma\sqrt{\frac{z}{y}})][m_1 s^2 - \alpha s + (c + 3\gamma\sqrt{\frac{z}{y}})]} +$$

$$+ \frac{(c + 3\gamma\sqrt{\frac{z}{y}})^2}{[m_1 s^2 + \alpha s + (c + 3\gamma\sqrt{\frac{z}{y}})][m_1 s^2 - \alpha s + (c + 3\gamma\sqrt{\frac{z}{y}})]}$$

Cette relation peut être écrite sous la forme suivante:

$$R(s)R(-s) = \left(\frac{As^3 + Bs^2 + Ds + E}{m_1 s^2 + \alpha s + C + 3\gamma \sqrt{y}} \right) \times \left(\frac{-As^3 + Bs^2 - Ds + E}{m_1 s^2 - \alpha s + C + 3\gamma \sqrt{y}} \right)$$

Les coefficients A, B, D, E sont déterminés à partir du système d'équation suivant:

$$\begin{cases} A = \alpha \sqrt{A} \\ E = C + 3\gamma \sqrt{y} \\ B^2 - 2\alpha \sqrt{A} D = m_1^2 + \alpha (C + 3\gamma \sqrt{y})^2 \\ 2B(C + 3\gamma \sqrt{y}) - D^2 = 2m_1 (C + 3\gamma \sqrt{y}) - \alpha^2 \end{cases}$$

En résolvant ce système on aura:

$$R(s) = \frac{As^3 + Bs^2 + Ds + E}{m_1 s^2 + \alpha s + (C + 3\gamma \sqrt{y})}$$

Calcul de $G(s)$:

$$G(s) = \frac{\Delta^2}{L(s)}; \quad L(s) = \frac{\bar{F}(s)}{X} = \frac{[m m_1 s^2 + (m + m_1) \alpha s + (m + m_1) (C + 3\gamma \sqrt{y})] s^2}{m_1 s^2 + \alpha s + (C + 3\gamma \sqrt{y})}$$

En remplaçant ces termes dans $\phi(s)$ on aura:

$$\phi(s) = \frac{m m_1 s^2 + (m + m_1) s \alpha + (m + m_1) (C + 3\gamma \sqrt{y})}{[As^3 + Bs^2 + Ds + E] \varphi(s)} \left\{ \frac{\varphi(s)}{R(-s)} \right\}_+ \quad (1)$$

Determination des dispersions:

$$\left\{ \begin{array}{l} \sigma_{\ddot{x}_1}^2 = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} \left| H \frac{\ddot{x}_1}{\ddot{x}_0} \right|^2 S_{\ddot{x}_0}(\omega) d\omega \\ \sigma_{x-x_0}^2 = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} \left| H \frac{x-x_0}{\ddot{x}_0} \right|^2 S_{\ddot{x}_0}(\omega) d\omega \\ \sigma_{x-x_1}^2 = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} \left| H \frac{x-x_1}{\ddot{x}_0} \right|^2 S_{\ddot{x}_0}(\omega) d\omega \end{array} \right.$$

Calcul de $H \frac{x-x_1}{\ddot{x}_0}$ et $H \frac{\ddot{x}_1}{\ddot{x}_0}$

$$H \frac{x-x_1}{\ddot{x}_0} = \frac{\bar{x}-x_1}{\ddot{x}_0} = \frac{1}{s^2} \left[\frac{\bar{x}}{x_0} - \frac{\bar{x}_1}{x_0} \right] = \frac{1}{s^2} \left[\frac{\bar{x}}{x_0} - \frac{\bar{x}_1}{\bar{x}} \cdot \frac{\bar{x}}{x_0} \right]$$

$$H \frac{x-x_1}{\ddot{x}_0} = \frac{1}{s^2} H \frac{x}{x_0} \left(1 - H \frac{x_1}{x} \right)$$

Remarquons que:

$$\phi(s) = \frac{\bar{F}(s)}{\bar{x}_0(s)} = \frac{\bar{F}}{s^2 \bar{x}_0} = \frac{\bar{x} L(s)}{s^2 \bar{x}_0} = \frac{\bar{x}}{\bar{x}_0} \times \frac{L(s)}{s^2}$$

Où a:

$$H \frac{x}{x_0} = \frac{\bar{x}(s)}{\bar{x}_0(s)} = \frac{s^2}{L(s)} \phi(s) =$$

$$= \frac{(m_1 s^2 + \alpha s + c + 3\gamma \sigma^2) \phi(s)}{m m_1 s^2 + (m + m_1) \alpha s + (m + m_1)(c + 3\gamma \sigma^2)}$$

En remplaçant $\phi(s)$ par (1) on aura.

$$H_{\frac{x}{x_0}} = \frac{m_1 s^2 + \alpha s + (C + 3r\sqrt{2}y)}{(As^3 + Bs^2 + Ds + E)} \times \frac{1}{\varphi(s)} \times \left\{ \frac{\varphi(s)}{R(-s)} \right\}_+ \quad (2)$$

$$H_{\frac{x_1}{x}} = \frac{\bar{X}_1}{x} = \frac{\alpha s + (C + 3r\sqrt{2}y)}{m_1 s^2 + \alpha s + (C + 3r\sqrt{2}y)} \quad (3)$$

D'où l'on tire la relation :

$$H_{\frac{x-x_1}{x_0}} = \frac{m_1 s^2 + \alpha s + (C + 3r\sqrt{2}y)}{s^2 (As^3 + Bs^2 + Ds + E)} \times \frac{1}{\varphi(s)} \left\{ \frac{\varphi(s)}{R(-s)} \right\}_+ \left[1 - \frac{\alpha s + (C + 3r\sqrt{2}y)}{m_1 s^2 + \alpha s + (C + 3r\sqrt{2}y)} \right]$$

$$\Rightarrow H_{\frac{x-x_1}{x_0}} = \frac{m_1 s^2 + \alpha s + (C + 3r\sqrt{2}y)}{s^2 (As^3 + Bs^2 + Ds + E)} \times \frac{1}{\varphi(s)} \left\{ \frac{\varphi(s)}{R(-s)} \right\}_+ \frac{m_1 s^2}{(m_1 s^2 + \alpha s + C + 3r\sqrt{2}y)}$$

En définitive on a :

$$\Rightarrow H_{\frac{x-x_1}{x_0}} = \frac{m_1}{(As^3 + Bs^2 + Ds + E)} \times \frac{1}{\varphi(s)} \times \left\{ \frac{\varphi(s)}{R(-s)} \right\}_+$$

De la même façon on tire :

$$H_{\frac{x_1}{x_0}} = \frac{\bar{X}_1}{s^2 x_0} = \frac{1}{s^2} H_{\frac{x_1}{x}} ; \quad H_{\frac{x-x_0}{x_0}} = \frac{\bar{x} - \bar{x}_0}{s^2 \bar{x}_0} = \frac{1}{s^2} \left[H_{\frac{x}{x_0}} - 1 \right]$$

$$\Rightarrow H_{\frac{x_1}{x_0}} = H_{\frac{x_1}{x}} \times H_{\frac{x}{x_0}} = \frac{(\alpha s + E) \frac{1}{\varphi(s)}}{(As^3 + Bs^2 + Ds + E)} \left\{ \frac{\varphi(s)}{R(-s)} \right\}_+$$

$$\Rightarrow H_{\frac{x-x_0}{x_0}} = \frac{1}{s^2} \left[\frac{m_1 s^2 + \alpha s + E}{As^3 + Bs^2 + Ds + E} \times \frac{1}{\varphi(s)} \left\{ \frac{\varphi(s)}{R(-s)} \right\}_+ - 1 \right]$$

4.1.2 Cas où l'excitation est un bruit blanc:

sa densité spectrale s'écrit:

$$S_{\ddot{x}_0}(s) = N^2 = S^4 S_0 \varphi(s) \varphi(-s)$$

On aura par identification

$$\begin{cases} S_0 = N^2 \\ \varphi(s) = \frac{1}{s^2} \end{cases} \quad E = c + 3Y\sigma_y^2$$

$$\frac{\varphi(s)}{R(-s)} = \frac{m_1 s^2 - \alpha s + E}{s^2 (-As^3 + Bs^2 - Ds + E)} = \underbrace{\frac{F}{s^2} + \frac{G}{s}}_{\left\{ \frac{\varphi(s)}{R(-s)} \right\}_+} + \underbrace{\frac{Hs^2 + Js + I}{-As^3 + Bs^2 - Ds + E}}_{\left\{ \frac{\varphi(s)}{R(-s)} \right\}_-}$$

$\left\{ \frac{\varphi(s)}{R(-s)} \right\}_-$ possède des pôles dans le $\frac{1}{2}$ plan de droite

$$F = \lim_{s \rightarrow \infty} \left[\frac{m_1 s^2 - \alpha s + E}{-As^3 + Bs^2 - Ds + E} \right] = \frac{E}{E} = 1$$

$$G = \frac{d}{ds} \left[\frac{m_1 s^2 - \alpha s + E}{-As^3 + Bs^2 - Ds + E} \right]_{s=0} = \left[\frac{-\alpha E + ED}{E^2} \right] = \frac{(D - \alpha)}{E}$$

$$\left\{ \frac{\varphi(s)}{R(-s)} \right\}_+ = \frac{1}{s^2} + \frac{(D - \alpha)}{Es} = \frac{(D - \alpha)s + E}{Es^2}$$

D'après la relation (1) on aura

D'après la relation (1) on aura

$$\phi(s) = \frac{m m_1 (D - \alpha) s^3 + [m m_1 (C + 3 \gamma \sqrt{y}) + (m + m_1) (D - \alpha) \alpha] s^2}{(A s^3 + B s^2 + D s + E) E} +$$

$$+ \frac{[(m + m_1) (D - \alpha) (C + 3 \gamma \sqrt{y})] + (m + m_1) \alpha s + (m + m_1) (C + 3 \gamma \sqrt{y}) E}{(A s^3 + B s^2 + D s + E) E}$$

Calcul des dispersions :

$$H \frac{\ddot{x}_1}{\ddot{x}_0} = H \frac{x_1}{x_0} = H \frac{x_1}{x} \quad H \frac{x}{x_0} = \frac{(\alpha s + E) \psi(s)}{(A s^3 + B s^2 + D s + E)} \left\{ \frac{\psi(s)}{R(s)} \right\}_+$$

$$H \frac{\ddot{x}_1}{\ddot{x}_0} = \frac{\alpha (D - \alpha) s^2 + E D s + E^2}{A E s^3 + B E s^2 + D E s + E^2}$$

$$G_{\ddot{x}_1}^2 = \frac{N^2}{2\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} \left| H \frac{\ddot{x}_1}{\ddot{x}_0} \right|^2 d\omega$$

D'après les tables d'intégrales on tire

$$G_{\ddot{x}_1}^2 = N^2 \frac{D \alpha^2 (D - \alpha)^2 - 2 A E^2 \alpha (D - \alpha) + A E^2 (D^2 + B E)}{2 A E^2 (B D - A E)}$$

$$H \frac{x - x_0}{\ddot{x}_0} = \frac{1}{s^2} \left[H \frac{x}{x_0} - 1 \right] = \frac{[m_1 (D - \alpha) - A E] s^3 + [\alpha (D - \alpha) + m_1 E - B E] s^2}{s^2 [A s^3 + B s^2 + D s + E] E}$$

$$+ \frac{[\alpha E + E (D - \alpha) - D E] s}{s^2 [A s^3 + B s^2 + D s + E] E}$$

$$\Rightarrow H \frac{x - x_0}{\ddot{x}_0} = \frac{[m_1 (D - \alpha) - A E] s + [\alpha (D - \alpha) + m_1 E - B E]}{A E s^3 + B E s^2 + D E s + E^2}$$

D'après les tables d'intégrales on tire

$$\sqrt{x-x_0} = \frac{N^2}{2\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} \left| H \frac{x-x_0}{\ddot{x}_0} \right|^2 d\omega$$

$$\Rightarrow \sqrt{x-x_0} = \frac{N^2 AE [m_1 (D-\alpha)^2 - AE]^2 + AB [m_1 E + \alpha (D-\alpha) - BE]^2}{2 AE^3 (BD - AE)}$$

$$H \frac{x-x_1}{\ddot{x}_0} = \frac{m_1 \frac{1}{\psi(s)}}{AS^3 + BS^2 + DS + E} \left\{ \frac{\psi(s)}{R(-s)} \right\}_+$$

$$\Rightarrow H \frac{x-x_1}{\ddot{x}_0} = \frac{m_1 (D-\alpha)s + m_1 E}{(AS^3 + BS^2 + DS + E)E}$$

$$\sqrt{x-x_1} = \frac{N^2}{2\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} \left| H \frac{x-x_1}{\ddot{x}_0} \right|^2 d\omega$$

D'après les tables d'intégrales :

$$E = c + 3\pi \sqrt{2} y, \quad \sqrt{2} y = \sqrt{x-x_1}$$

$$\sqrt{x-x_1} = \frac{N^2 m_1^2 (D-\alpha)^2 + B m_1^2 E}{2 E^2 (BD - AE)}$$

4.13 Cas où l'excitation est :

$$S \ddot{x}_0 = 2\alpha_2 N^2 \frac{\omega^2 - s^2}{(\omega^2 + s^2)^2 + 4\alpha_2 s^2} = S_0 s^4 \psi(s) \psi(-s)$$

La densité peut être écrite autrement sous la forme :

$$S \ddot{x}_0 = 2\alpha_2 N^2 \frac{s^4 (\omega + s)}{s^2 (\omega^2 + 2\sqrt{\alpha_2} s + \omega^2)} \times \frac{(\omega - s)}{s^2 (s^2 - 2\sqrt{\alpha_2} s + \omega^2)}$$

On aura alors

$$\varphi(s) = \frac{\omega b + s}{s^2(\omega^2 + 2\sqrt{\alpha_2}s + \beta^2)}$$

d'où :
$$\frac{\varphi(s)}{R(-s)} = \frac{(\omega b + s)(m_1 s^2 - \alpha s + E)}{s^2(s^2 + 2\sqrt{\alpha_2}s + \omega^2)(-As^3 + Bs^2 - Ds + E)}$$

$$\left\{ \frac{\varphi(s)}{R(-s)} \right\} = \underbrace{\frac{F}{s^2} + \frac{G}{s} + \frac{Hs + I}{s^2 + 2\sqrt{\alpha_2}s + \omega^2}}_{\left\{ \frac{\varphi(s)}{R(-s)} \right\}_+} + \underbrace{\frac{Js^2 + Ks + L}{-As^3 + Bs^2 - Ds + E}}_{\left\{ \frac{\varphi(s)}{R(-s)} \right\}_-}$$

$$F = \lim_{s \rightarrow 0} \frac{(\omega b + s)(m_1 s^2 - \alpha s + E)}{(s^2 + 2\sqrt{\alpha_2}s + \omega^2)(-As^3 + Bs^2 - Ds + E)} = \frac{1}{\omega b}$$

$$G = \lim_{s \rightarrow 0} \frac{d}{ds} \left\{ s^2 \frac{\varphi(s)}{R(-s)} \right\} = \frac{D - \alpha}{\omega b E} + \frac{1}{\omega b^2} - \frac{2\sqrt{\alpha_2}}{\omega b^3}$$

$$\left\{ \frac{\varphi(s)}{R(-s)} \right\} = \frac{F}{s^2} + \frac{G}{s} + \frac{H^*}{s - s_1} + \frac{I^*}{s - s_2} + \frac{Js^2 + Ks + L}{-As^3 + Bs^2 - Ds + E}$$

Avec
$$H^* = \frac{(\omega b + s_1)(m_1 s_1^2 - \alpha s_1 + E)}{s_1^2 (s_1 - s_2)(-As_1^3 + Bs_1^2 - Ds_1 + E)}$$

$$I^* = \frac{(\omega b + s_2)(m_1 s_2^2 - \alpha s_2 + E)}{s_2^2 (s_2 - s_1)(-As_2^3 + Bs_2^2 - Ds_2 + E)}$$

$$s_1 = -\sqrt{\alpha_2} + j\sqrt{\omega b^2 - \alpha_2}$$

$$s_2 = -\sqrt{\alpha_2} - j\sqrt{\omega b^2 - \alpha_2}$$

On montre que $(H^*, I^*) \in \mathbb{C}^2$

alors que $(H, I) \in \mathbb{R}^2$

En remarquant que :

$$H = H^* + I^*$$

$$I = (H^* + I^*) \sqrt{\alpha_2} + (H^* - I^*) \sqrt{\alpha_2 - \beta^2}$$

On peut tirer ainsi

$$\left\{ \frac{\Psi(s)}{R(s)} \right\}_+ = \frac{F}{s^2} + \frac{G}{s} + \frac{Hs + I}{s^2 + 2\sqrt{\alpha_2}s + \beta^2}$$

$$\Rightarrow \left\{ \frac{\Psi(s)}{R(s)} \right\}_+ = \frac{N(s)}{s^2(s^2 + 2\sqrt{\alpha_2}s + \beta^2)}$$

$$N(s) = (G+H)s^3 + [(F+2\sqrt{\alpha_2}G+I)]s^2 + (2\sqrt{\alpha_2}F+G\beta^2)s + F\beta^2$$

D'après la relation ① on a :

$$\phi(s) = \frac{[m m_1 s^2 + (m+m_1)\alpha s + (m+m_1)E] N(s)}{(A s^3 + B s^2 + D s + E)(\beta + s)}$$

Calcul des dispersions

$$H_{\frac{x_1}{x_0}} = H_{\frac{x_1}{x_0}} = H_{\frac{x_1}{x}} \cdot H_{\frac{x}{x_0}} = \frac{\alpha s + E}{A s^3 + B s^2 + D s + E} \times \frac{1}{\Psi(s)} \times \left\{ \frac{\Psi(s)}{R(s)} \right\}_+$$

$$\Rightarrow H_{\frac{x_1}{x_0}} = \frac{(\alpha s + E)[(G+H)s^3 + (F+2\sqrt{\alpha_2}G+I)s^2 + (2\sqrt{\alpha_2}F+G\beta^2)s + F\beta^2]}{(A s^3 + B s^2 + D s + E)(\beta + s)}$$

$$\Rightarrow H_{\frac{x_1}{x_0}} = \alpha (G+H) s^4 + [\alpha (F+2\sqrt{\alpha_2}G+I) + E(G+H)] s^3 + [\alpha (2\sqrt{\alpha_2}F+G\beta^2) + E(F+2\sqrt{\alpha_2}G+I)] s^2 + s[E(2\sqrt{\alpha_2}F+G\beta^2) + 2F\beta^2] + E F \beta^2$$

$$\sigma_{\ddot{x}_1}^2 = \frac{1}{2\pi j} \int_{-j\infty}^{+j\infty} \left| H \frac{x_1}{x_0} \right|^2 S_{\ddot{x}_1} ds = \frac{2\alpha_2 N^2}{2\pi j} \int_{-j\infty}^{+j\infty} \left| H \frac{x_1}{x_0} \right|^2 \frac{\omega^2 - s^2}{(\omega^2 + s^2)^2 - 4\alpha_2 s^2} ds$$

On remarque que :

$$|\omega + s|^2 = \omega^2 - s^2$$

$$|(s^2 + 2\sqrt{\alpha_2}s + \omega^2)|^2 = (\omega^2 + s^2)^2 - 4\alpha_2 s^2$$

d'où on aura l'expression suivante :

$$\sigma_{\ddot{x}_1}^2 = \frac{2\alpha_2 N^2}{2\pi j} \int_{-j\infty}^{+j\infty} \left| \frac{N_1(s)}{D_1(s)} \right|^2 ds$$

$$\text{Avec : } N_1(s) = N \frac{x_1}{x_0}$$

$$D_1(s) = (As^3 + Bs^2 + Ds + E)(s^2 + 2\sqrt{\alpha_2}s + \omega^2)$$

$$D_1(s) = As^5 + [2A\sqrt{\alpha_2} + B]s^4 + [A\omega^2 + 2B\sqrt{\alpha_2} + D]s^3 + [B\omega^2 + 2D\sqrt{\alpha_2} + E]s^2 + [D\omega^2 + 2E\sqrt{\alpha_2}]s + E\omega^2$$

$$\Rightarrow \sigma_{\ddot{x}_1}^2 = \frac{2\alpha_2 N^2}{2\Delta_5} \left[C_4^2 m_0 + (C_3^2 - 2C_2 C_4) m_1 + (C_2^2 - 2C_1 C_3 + 2C_0 C_4) m_2 + (C_1^2 - 2C_0 C_2) m_3 + C_0^2 m_4 \right]$$

où :

$$\begin{cases} m_0 = \frac{1}{d_0} (d_3 m_1 - d_1 m_2) \\ m_1 = -d_0 d_3 + d_1 d_2 \\ m_2 = -d_0 d_5 + d_1 d_4 \end{cases} \quad ; \quad \begin{cases} m_3 = \frac{1}{d_0} (d_2 m_1 - d_4 m_1) \\ m_4 = \frac{1}{d_0} (d_2 m_3 - d_4 m_2) \\ \Delta_5 = d_0 (d_1 m_4 - d_3 m_3 + d_5 m_2) \end{cases}$$

$$H \frac{x-x_0}{x_0} = \frac{1}{s^2} \left[H \frac{x}{x_0} - 1 \right] = \frac{1}{s^2} \left[\frac{m_1 s^2 + \alpha s + E}{As^3 + Bs^2 + Ds + E} \times \frac{1}{\Psi(s)} \left\{ \frac{\Psi(s)}{R(-s)} \right\} - 1 \right]$$

$$= \frac{1}{s^2} \left[\frac{m_1 s^2 + \alpha s + E}{As^3 + Bs^2 + Ds + E} \times \frac{N(s)}{(s_0 + s)} - 1 \right] = \frac{N_3(s)}{D_3(s)}$$

$$N_3(s) = m_1 (G+H)s^3 + [m_1 (F+2G\sqrt{\alpha_2} + I) + \alpha (G+H) - A] s^2$$

$$+ s [m_1 (2F\sqrt{\alpha_2} + G\beta^2) + \alpha (F+2G\sqrt{\alpha_2} + I) - (A\beta + B) + E(G+H)]$$

$$+ [m_1 F\beta^2 + \alpha (F\sqrt{\alpha_2} + G\beta^2) + E(F+2G\sqrt{\alpha_2} + I) - (B\beta + D)]$$

$$D_3(s) = (As^3 + Bs^2 + Ds + E)(s_0 + s)$$

$$\sqrt{x-x_0} = \frac{2\alpha_2 N^2}{2\pi j} \int_{-j\infty}^{j\infty} \left| \frac{N_3(s)}{(As^3 + Bs^2 + Ds + E)(s_0 + s)} \right|^2 ds$$

$$\sqrt{x-x_0} = \frac{2\alpha_2 N^2}{2\pi j} \int_{-j\infty}^{j\infty} \left| \frac{N_3(s)}{D_3(s)} \right|^2 ds$$

$$D_3(s) = As^5 + [B + 2A\sqrt{\alpha_2}]s^4 + [A\beta^2 + 2B\sqrt{\alpha_2} + D]s^3$$

$$+ [B\beta^2 + 2D\sqrt{\alpha_2} + E]s^2 + [D\beta^2 + 2E\sqrt{\alpha_2}]s + E\beta^2$$

D'après les tables d'intégrales on aura

$$\sqrt{x-x_0} = \frac{2\alpha_2 N^2}{2D_3} \left[C_3^2 m_1 + (C_2^2 - 2C_1 C_3) m_2 + (C_1^2 - 2C_0 C_3) m_3 + C_0^2 m_4 \right]$$

$$\begin{cases} C_0 = [m_1 F\beta^2 + \alpha (2F\sqrt{\alpha_2} + G\beta^2) + E(F+2G\sqrt{\alpha_2} + I) - (B\beta + D)] \\ C_1 = m_1 (2F\sqrt{\alpha_2} + G\beta^2) + \alpha (F+2G\sqrt{\alpha_2} + I) + E(G+H) - (A\beta + B) \\ C_2 = m_1 (F+2G\sqrt{\alpha_2} + I) + \alpha (G+H) - A \\ C_3 = m_1 (G+H) \end{cases}$$

les autres paramètres ont été défini auparavant.

$$\begin{array}{l}
 C_0 = EF\beta^2 \\
 C_1 = 2F\beta^2 + E(2\sqrt{\alpha_2}F + G\beta^2) \\
 C_2 = \alpha(2F\sqrt{\alpha_2} + G\beta^2) + E(F + 2G\sqrt{\alpha_2} + I) \\
 C_3 = \alpha(F + 2G\sqrt{\alpha_2} + I) + E(G + H) \\
 C_4 = \alpha(G + H)
 \end{array}
 \quad ; \quad
 \left\{ \begin{array}{l}
 d_0 = E\beta^2 \\
 d_1 = D\beta^2 + 2E\sqrt{\alpha_2} \\
 d_2 = B\beta^2 + 2D\sqrt{\alpha_2} + E \\
 d_3 = A\beta^2 + 2B\sqrt{\alpha_2} + D \\
 d_4 = 2A\sqrt{\alpha_2} + B \\
 d_5 = A
 \end{array} \right.$$

$$H \frac{x-x_1}{\ddot{x}_0} = \frac{m_1}{As^3 + Bs^2 + Ds + E} \times \frac{1}{\psi(s)} \times \left\{ \frac{\varphi(s)}{R(s)} \right\}_+ = \frac{m_1 N(s)}{(As^3 + Bs^2 + Ds + E)(\beta s + \gamma)}$$

$$\sqrt{x-x_1} = \frac{1}{2\pi i} \int_{-\infty}^{+\infty} \left| H \frac{x-x_1}{\ddot{x}_0} \right|^2 S \ddot{x}_0 ds = \frac{2\alpha_2 N^2}{2\pi i} \int_{-\infty}^{+\infty} \left| \frac{N_2(s)}{D_2(s)} \right|^2 ds$$

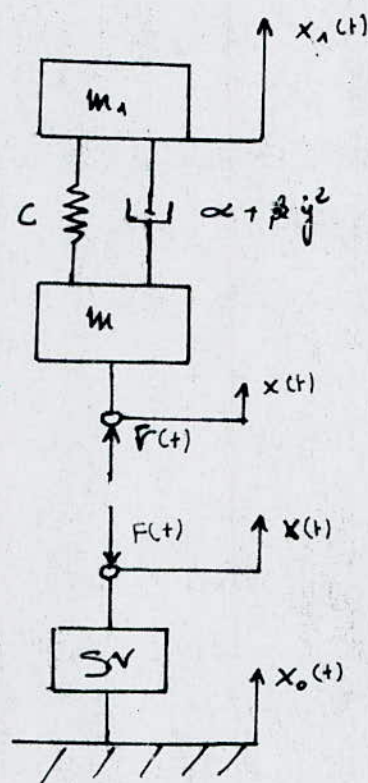
$$N_2(s) = m_1(G+H)s^3 + m_1(F+2\sqrt{\alpha_2}G+I)s^2 + m_1(2\sqrt{\alpha_2}F+G\beta^2)s + m_1F\beta^2$$

$$\sqrt{x-x_1} = \frac{2\alpha_2 N^2}{2D_5} \left[C_3^2 m_1 + (C_2^2 - 2C_1C_3) m_2 + (C_1^2 - 2C_0C_3) m_3 + C_0^2 m_4 \right]$$

$$\left\{ \begin{array}{l}
 C_0 = m_1 F\beta^2 \\
 C_1 = m_1 (2F\sqrt{\alpha_2} + G\beta^2) \\
 C_2 = m_1 (F + 2G\sqrt{\alpha_2} + I) \\
 C_3 = m_1 (G + H) \\
 C_4 = 0
 \end{array} \right.
 \quad
 \left. \begin{array}{l}
 d_0, d_1, d_2, d_3, d_4, d_5 \\
 m_0, m_1, m_2, m_3, m_4, D_5
 \end{array} \right\}
 \begin{array}{l}
 \text{definis} \\
 \text{precedement}
 \end{array}$$

4.2 Non linéarité symétrique de l'amortisseur

4.2.1 Schéma et relations



Les équations dynamiques s'écrivent :

$$\begin{cases} m_1 \ddot{x}_1 = C y + \alpha \dot{y} + \beta \dot{y}^3 \\ m \ddot{x} = -C y - \alpha \dot{y} - \beta \dot{y}^3 + F(t) \end{cases}$$

La linéarisation de \dot{y}^3 donne :

$$y^3 = h_0 \langle \dot{y} \rangle + h_1 \dot{y}^0 \quad \text{avec} \quad \begin{cases} h_0 = 3 \sigma \dot{y}^2 + \langle \dot{y} \rangle^3 \\ h_1 = 3 (\sigma \dot{y}^0 + \langle \dot{y} \rangle^2) \end{cases}$$

$$\langle \dot{y} \rangle = M y = M_1 y$$

En tenant compte de la symétrie de la distribution des forces et que l'on est dans le cas d'un système en équilibre stable on aura :

$$\dot{y}^3 = 3 \sigma \dot{y}^2 \dot{y}$$

Les équations dynamiques deviennent :

$$\begin{cases} m_1 \ddot{x}_1 = -C(x_1 - x) - \alpha(\dot{x}_1 - \dot{x}) - 3\beta \sigma \dot{y}^2 (x_1 - x) \\ m \ddot{x} = C(x_1 - x) + \alpha(\dot{x}_1 - \dot{x}) + 3\beta \sigma \dot{y}^2 (x_1 - x) + F(t) \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} m_1 \ddot{x}_1 + (\alpha + 3\beta \sigma \dot{y}^2) \dot{x}_1 + C x_1 = (\alpha + 3\beta \sigma \dot{y}^2) \dot{x} + C x \\ m \ddot{x} + (\alpha + 3\beta \sigma \dot{y}^2) \dot{x} + C x = (\alpha + 3\beta \sigma \dot{y}^2) \dot{x}_1 + C x_1 + F(t) \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \frac{\bar{x}_1}{\bar{x}} = \frac{(\alpha + 3\beta \sigma \dot{y}^2) s + C}{m_1 s^2 + (\alpha + 3\beta \sigma \dot{y}^2) s + C} \\ \frac{\bar{F}}{\bar{x}} = \frac{s^2 [m m_1 \sigma^2 + (m + m_1)(\alpha + 3\beta \sigma \dot{y}^2) s + (m + m_1) C]}{m_1 s^2 + (\alpha + 3\beta \sigma \dot{y}^2) s + C} \end{cases}$$

La fonction caractéristique

$$\phi(s) = \frac{1}{R(s) Y(s) G(s)} \left\{ \frac{Y(s)}{R(s)} \right\}_+$$

On démontre comme précédemment que :

$$R(s) = \frac{As^3 + Bs^2 + Ds + E}{m_1 s^2 + (\alpha + 3\beta \sigma \dot{y}^2) s + C}$$

A, B, D, E sont déterminés à partir du système d'éq. non linéaire

$$\begin{cases} A = \alpha \sqrt{a} \\ B^2 - 2(\alpha + 3\beta \sqrt{y^2}) \sqrt{a} D = m_1^2 + \lambda c^2 \\ 2Bc - D^2 = 2m_1 c - (\alpha + 3\beta \sqrt{y^2})^2 \\ E = c \end{cases}$$

et que : $G(s) = \frac{\Delta^c}{L}$; $L(s) = \frac{\bar{F}}{s} \Rightarrow G(s) = s^2 \frac{\bar{X}}{\bar{F}}$

d'où l'on tire l'expression :

$$\phi(s) = \frac{m_1 s^2 + (m + m_1)(\alpha + 3\beta \sqrt{y^2})s + (m + m_1)c}{(As^3 + Bs^2 + Ds + E) \varphi(s)} \left\{ \frac{\varphi(s)}{R(s)} \right\}_+ \quad (4)$$

Détermination des fonctions de transfert :

$$\phi(s) = \frac{\bar{F}}{\ddot{x}d(s)} = \frac{\bar{X} L(s)}{s^2 \bar{x}_0} = \frac{\bar{X}}{x_0} \times \frac{L(s)}{s^2}$$

$$H_{\frac{x}{x_0}} = \frac{\bar{X}}{\bar{x}_0} = \frac{s^2}{L(s)} \phi(s) = \frac{m_1 s^2 + (\alpha + 3\beta \sqrt{y^2})s + c}{m_1 s^2 + (m + m_1)(\alpha + 3\beta \sqrt{y^2})s + c} \phi(s)$$

$$H_{\frac{x}{x_0}} = \frac{m_1 s^2 + (\alpha + 3\beta \sqrt{y^2})s + c}{As^3 + Bs^2 + Ds + E} \times \frac{1}{\varphi(s)} \times \left\{ \frac{\varphi(s)}{R(s)} \right\}_+$$

$$H_{\frac{x_1}{x}} = \frac{\bar{x}_1}{\bar{x}} = \frac{(\alpha + 3\beta \sqrt{y^2})s + c}{m_1 s^2 + (\alpha + 3\beta \sqrt{y^2})s + c}$$

$$H_{\frac{x-x_0}{x_0}} = \frac{x_1 - x_0}{x_0} = \frac{1}{s^2} \left[\frac{m_1 s^2 + (\alpha + 3\beta \sqrt{y^2})s + c}{As^3 + Bs^2 + Ds + E} \times \frac{1}{\varphi(s)} \times \left\{ \frac{\varphi(s)}{R(s)} \right\}_+ - 1 \right] \quad (5)$$

$$H_{\frac{\ddot{x}_1}{x_0}} = H_{\frac{x_1}{x_0}} = H_{\frac{x_1}{x}} \cdot H_{\frac{x}{x_0}} = \frac{(\alpha + 3\beta \sqrt{y^2})s + c}{As^3 + Bs^2 + Ds + E} \times \frac{1}{\varphi(s)} \times \left\{ \frac{\varphi(s)}{R(s)} \right\}_+ \quad (6)$$

$$H \frac{\bar{x}_1}{\bar{x}_0} = \frac{\bar{x}_1 - \bar{x}_0}{\bar{x}_0} = \frac{s}{s^2} H \frac{x}{x_0} [1 - H \frac{x_1}{x}] = \frac{m_1 s}{A s^3 + B s^2 + D s + E} \times \frac{1}{Y(s)} \times \left\{ \frac{Y(s)}{R(s)} \right\}_+ \quad (7)$$

4.2.2 Cas d'un bruit blanc

$$Y(s) = \frac{1}{s^2} \quad ; \quad S_0 = N^2$$

$$\frac{Y(s)}{R(s)} = \frac{m_1 s^2 - (\alpha + 3\beta \sigma^2 \dot{y}) s + E}{s^2 [A s^3 + B s^2 + D s + E]} = \frac{F}{s^2} + \frac{G}{s} + \frac{H s^2 + J s + I}{A s^3 + B s^2 + D s + E}$$

$$F = 1 \quad ; \quad G = \frac{D - (\alpha + 3\beta \sigma^2 \dot{y})}{E}$$

$$\Rightarrow \left\{ \frac{Y(s)}{R(s)} \right\}_+ = \frac{[D - (\alpha + 3\beta \sigma^2 \dot{y})] s + E}{E s^2}$$

On aura la fonction caractéristique :

$$\phi(s) = \frac{m m_1 [D - (\alpha + 3\beta \sigma^2 \dot{y})] s^3 + [m m_1 C + (m + m_1) (D - \alpha - 3\beta \sigma^2 \dot{y}) (\alpha + 3\beta \sigma^2 \dot{y})] s^2}{(A s^3 + B s^2 + D s + E) E}$$

$$+ \frac{[(m + m_1) D C] s + (m + m_1) C E}{(A s^3 + B s^2 + D s + E) E}$$

Calcul des Fonctions de transfert :

$$H \frac{\bar{x}_1}{\bar{x}_0} = \frac{(\alpha + 3\beta \sigma^2 \dot{y}) [D - (\alpha + 3\beta \sigma^2 \dot{y})] s^2 + E D s + E^2}{A E s^3 + B E s^2 + D E s + E^2}$$

$$\overline{\sigma^2} = \frac{N^2}{2\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} \left| H \frac{\bar{x}_1}{\bar{x}_0} \right|^2 d\omega$$

$$\ddot{x}_1^2 = \frac{N^2 D (-\alpha + 3\beta \sqrt{\dot{y}}^2)^2 [D - (\alpha + 3\beta \sqrt{\dot{y}}^2)]^2}{2 A E^2 (B D - A E)}$$

$$- \frac{2 A E^2 (\alpha + 3\beta \sqrt{\dot{y}}^2) [D - (\alpha + 3\beta \sqrt{\dot{y}}^2)] + A E^2 (D^2 + B E)}{2 A E^2 (B D - A E)}$$

$$H \frac{\dot{x} - \dot{x}_0}{\ddot{x}_0} = \frac{\{m_1 [D - \alpha - 3\beta \sqrt{\dot{y}}^2] - A E\} s^1 + [(\alpha + 3\beta \sqrt{\dot{y}}^2) (D - \alpha - 3\beta \sqrt{\dot{y}}^2) + m_1 E - B E]}{A E s^3 + B E s^2 + D E s + E^2}$$

Les tables d'intégrales nous donne:

$$\sqrt{x - x_0} = \frac{A E [m_1 (D - \alpha - 3\beta \sqrt{\dot{y}}^2) - A E]^2 + A B [m_1 E + (\alpha + 3\beta \sqrt{\dot{y}}^2) (D - \alpha - 3\beta \sqrt{\dot{y}}^2) - B E]^2}{2 A E^2 (B D - A E)}$$

$$H \frac{\dot{x} - \dot{x}_0}{\ddot{x}_0} = \frac{m_1 [D - (\alpha + 3\beta \sqrt{\dot{y}}^2)] s^2 + m_1 E s^1}{E A s^3 + B E s^2 + D E s + E^2}$$

$$\ddot{y}^2 = \frac{N^2 m_1^2 D [D - (\alpha + 3\beta \sqrt{\dot{y}}^2)]^2 + A E^2}{2 A E^2 (B D - A E)}$$

4.2.3 Cas où l'excitation est:

$$S \ddot{x}_0 = 2 \alpha_2 N^2 \frac{\sqrt{b^2 - s^2}}{(\sqrt{b^2 + s^2})^2 - 4 \alpha_2 s^2}$$

D'après la relation (4) on a

$$\phi(s) = \frac{[m m_1 s^2 + (m + m_1) (\alpha + 3\beta \sqrt{\dot{y}}^2) s + (m + m_1) c] N(s)}{(A s^3 + B s^2 + D s + E) (\sqrt{b^2 + s^2})}$$

Calcul des dispersions:

D'après la relation (6) on a :

$$H \frac{\ddot{x}_1}{\ddot{x}_0} = \frac{[(\alpha + 3\beta\sqrt{\gamma})s + C]N(s)}{(As^3 + Bs^2 + Ds + E)(\sqrt{b} + s)} - \frac{N_4(s)}{(As^3 + Bs^2 + Ds + E)(\sqrt{b} + s)}$$

$$N_4(s) = (\alpha + 3\beta\sqrt{\gamma})(G+H)s^4 + \alpha^3 [(\alpha + 3\beta\sqrt{\gamma})(F + 2G\sqrt{\alpha_2} + I) + C(G+H)] \\ + s^2 [(\alpha + 3\beta\sqrt{\gamma})(2F\sqrt{\alpha_2} + G\sqrt{b}^2) + C(F + 2G\sqrt{\alpha_2} + I)] \\ + s [(\alpha + 3\beta\sqrt{\gamma})F\sqrt{b}^2 + C(2F\sqrt{\alpha_2} + G\sqrt{b}^2)] + CF\sqrt{b}^2$$

$$\sqrt{\ddot{x}_1} = \frac{2\alpha_2 N^2}{2\pi d} \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{|N_4(s)|^2}{D_1(s)} ds \quad D_1(s) \text{ a été défini précédemment}$$

D'après les tables d'intégrales on a

$$\sqrt{\ddot{x}_1} = \frac{2\alpha_2 N^2}{2D_0} [C_4^2 m_0 + (C_0^2 - 2C_2C_4) m_1 + (C_2^2 - 2C_1C_3 + 2C_0C_4) m_2 \\ + (C_1^2 - 2C_0C_2) m_3 + C_0^2 m_4]$$

$$C_0 = CF\sqrt{b}^2$$

$$C_1 = (\alpha + 3\beta\sqrt{\gamma})F\sqrt{b}^2 + C(2F\sqrt{\alpha_2} + G\sqrt{b}^2)$$

$$C_2 = (\alpha + 3\beta\sqrt{\gamma})(2F\sqrt{\alpha_2} + G\sqrt{b}^2) + C(F + 2G\sqrt{\alpha_2} + I)$$

$$C_3 = (\alpha + 3\beta\sqrt{\gamma})(F + 2G\sqrt{\alpha_2} + I) + C(G + H)$$

$$C_4 = (\alpha + 3\beta\sqrt{\gamma})(G + H)$$

$$\left. \begin{array}{l} m_0, m_1, m_2, m_3, m_4, D_0 \\ d_0, d_1, d_2, d_3, d_4, d_5 \end{array} \right\} \text{ ont été défini précédemment}$$

D'après la relation ⑥

$$H \frac{x - x_0}{\ddot{x}_0} = \frac{1}{s^2} \left[\frac{m_1 s^2 + (\alpha + 3\beta\sqrt{\gamma})s + C}{As^3 + Bs^2 + Ds + E} \times \frac{N(s)}{(\sqrt{b} + s)} - 1 \right] = \frac{N_3(s)}{D_3(s)}$$

$$\begin{aligned}
 N_3(s) = & m_1(G+H)s^3 + [m_1(F+2G\sqrt{\alpha_2}+I) + (\alpha+3\beta\sqrt{\gamma^2})(G+H)-A]s^2 \\
 & + [m_1(2F\sqrt{\alpha_2}+G\beta^2) + (\alpha+3\beta\sqrt{\gamma^2})(F+2G\sqrt{\alpha_2}+I) - (A\beta+B) \\
 & + C(G+H)]s + [m_1F\beta^2 + (\alpha+3\beta\sqrt{\gamma^2})(2F\sqrt{\alpha_2}+G\beta^2) + \\
 & + C(F+2G\sqrt{\alpha_2}+I) - (B\beta+D)]
 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \sqrt{x-x_0} = \frac{2\alpha_2 N^2}{2\pi j} \int_{-j\infty}^{j\infty} \left| \frac{N_3(s)}{D_1(s)} \right| e ds$$

Les tables d'intégrales nous donne :

$$\sqrt{x-x_0} = \frac{2\alpha_2 N^2}{2D_0} [C_3^2 m_1 + (C_2^2 - 2C_1 C_0) m_2 + (C_1^2 - 2C_0 C_2) m_3 + C_0^4 m_4]$$

$$C_0 = m_1 F \beta^2 + (\alpha + 3\beta\sqrt{\gamma^2})(2F\sqrt{\alpha_2} + G\beta^2) + C(F + 2G\sqrt{\alpha_2} + I) - (B\beta + D)$$

$$C_1 = m_1(2F\sqrt{\alpha_2} + G\beta^2) + (\alpha + 3\beta\sqrt{\gamma^2})(F + 2G\sqrt{\alpha_2} + I) - (A\beta + B) + C(G + H)$$

$$C_2 = m_1(F + 2G\sqrt{\alpha_2} + I) + (\alpha + 3\beta\sqrt{\gamma^2})(G + H) - A$$

$$C_3 = m_1(G + H)$$

$\left. \begin{array}{l} d_0, d_1, d_2, d_3, d_4, d_5 \\ m_1, m_2, m_3, m_4, D_1 \end{array} \right\}$ ont été déterminés précédemment.

D'après la relation (7) ou (2) :

$$\frac{H \dot{y}}{\ddot{x}_0} = \frac{m_1 s N(s)}{(As^3 + Bs^2 + Ds + E)(\beta s + \gamma)} = \frac{N_4(s)}{D_2(s)}$$

$$N_4(s) = m_1(G+H)s^4 + m_1[F+2G\sqrt{\alpha_2}+I]s^3 + m_1(2F\sqrt{\alpha_2}+G\beta^2)s^2 + F\beta^2 s m_1$$

$$\Rightarrow \sqrt{\dot{y}} = \frac{2\alpha_2 N^2}{2\pi j} \int_{-j\infty}^{j\infty} \left| \frac{N_4(s)}{D_2(s)} \right| ds$$

Les tables d'intégrales nous donne

$$\sqrt{y}^2 = \frac{2\alpha_2 N^2}{2D_5} [C_4^2 m_0 + (C_3^2 - C_2 C_4) m_1 + (C_2^2 - 2C_1 C_3) m_2 + C_1^2 m_3]$$

$$\left\{ \begin{array}{l} C_0 = 0 \\ C_1 = m_1 F \alpha_2^2 \\ C_2 = m_1 (2F \sqrt{\alpha_2} + G \alpha_2^2) \\ C_3 = m_1 (F + 2G \sqrt{\alpha_2} + I) \\ C_4 = m_1 (G + H) \end{array} \right.$$

$$\left. \begin{array}{l} d_0, d_1, d_2, d_3, d_4, d_5 \\ m_0, m_1, m_2, m_3, m_4, D_5 \end{array} \right\} \text{ défini précédement.}$$

APPENDIX :

Nous avons choisi pour la résolution du système d'équations N.L aux inconnus A, B, D et E la méthode de Gauss-Seidel où l'on a élaboré un programme en FORTRAN "Microsoft" simple précision sur Olivetti M24 du centre de calcul de l'ENP. Les graphes ont été tracés sur le même micro-ordinateur avec des programmes en basic. Tous les programmes ont été stockés sur disquette portant le n° 66. L'algorithme de la méthode de G.S existe sur le livre de MRS:

M. BOUMAHRA et A. GOURDIN "METHODES Numeriques appliquées"

NOTATIONS et DONNEES utilisées dans les programmes:

$$\alpha = A1 = 141.688 \text{ kg/s} ; m_1 = W1 = 80.862 \text{ kg} ; C = C1 = 7961.05 \text{ kg/s}^2$$

$$\lambda = P = R/R-1 ; \gamma = G1 ; \Omega = Q = 1.52792 \text{ s}^{-1}$$

$$\alpha_2 = A2 = 0.083774 \text{ s}^{-1} ; F = G ; G = H$$

$$Z0 = \sigma_{x-x_0} / \lambda \sigma_{\dot{x}_0} ; Z1 = \sigma_{\dot{x}_i} \text{ pour un bruit blanc}$$

$$Z3 = \sigma_{x-x_0} / \lambda \sigma_{\dot{x}_0} ; Z6 = \sigma_{\dot{x}_i} \text{ pour le bruit couleur}$$

FORMULES DE RECURRENCES: $n \in \mathbb{N}^*$, $m \neq -1$

$$I_n = \int_0^1 x^m (\log x)^n dx = (-1)^n \frac{n!}{(m+1)^{n+1}}$$

$$\overline{N^{2m}} = \langle N^{2m} \rangle = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma_n} \int_0^\infty N^{2m} e^{-\frac{N^2}{2\sigma_n^2}} dN = (2m-1)!! \sigma_n^{2m}$$

$$\Gamma(\alpha) = \int_0^\infty x^{\alpha-1} e^{-x} dx ; \Gamma(\alpha+1) = \alpha \Gamma(\alpha) = \alpha!$$

```

C      ***DENCITE SPCTRALE=N**2=CONSTANTE***
C      *****PROGRAMME DE CALCUL DES DISPERSIONS*****
C      **Z1=Dispersion de l'acceleration**
C      **Z0=(Dispersion de l'ecart)/F**
C Calcul de (A,B,D,E) par la methode de GAUSS-SEIDEL
      DIMENSION V(9),W(9),X(9),Y(9),Z(9)
      DATA V / .1, .2, .3, .4, .5, .6, .7, .8, .9 /
      DATA W / 47.22, 65., 90., 112.5, 135., 167.5, 210., 270., 405. /
      DATA X / 2653.06, 4081.6, 5306.12, 6632.6, 7959.18, 9693.9,
*12448.9, 16734.7, 24898. /
      DATA Y / 8200., 9800., 10800., 11900., 13000., 14200., 15700.,
*17700., 21350. /
      DATA Z / 7961.05, 7961.05, 7961.05, 7961.05, 7961.05, 7961.05,
*7961.05, 7961.05, 7961.05 /
      EPS=1.E-9
      A1=141.688
      W1=80.862
      C1=7961.05
      G1=3.E6
      WRITE(*,*)CHAR(27), 'E2J', CHAR(27), ' [1, 1H'
C ESTIMES INITIAUX I, A, B, D, E
      DO 30 J=1, 9
      R=V(J)
      I=0
      A=W(J)
      B=X(J)
      D=Y(J)
      E=Z(J)
      WRITE(*,*) '=====-R=', R, '====='
      WRITE(*,200)
      WRITE(*,201) I, A, B, D, E
      P=R/(1-R)
      DO 10 I=1, 10, 1
      AL=A
      A=SQRT(P)*A1
      B=(D**2+2*W1*E-A1**2)/(2*E)
      D=(B**2-P*(E**2)-W1**2)/(2*A1*SQRT(P))
      T10=((D-A1)**2)+B*E)*3*G1*(W1**2)
      T20=2*(E**2)*(B*D-A*E)
      E=(T10/T20)+C1
      WRITE(*,201) I, A, B, D, E
      IF (ABS(AL-A).LT.EPS) GOTO 20
      CONTINUE
      CONTINUE
      FORMAT (' I', 11X, ' A', 13X, ' B', 13X, ' D', 13X, ' E')

```

10
20
200

```

201   FORMAT(I2,4E15.7)
      T2=((W1*(D-A1)-A*E)**2)*A*E
      T3=((W1*E+A1*(D-A1)-B*E)**2)*A*B
      D1=2.*A*(B*D-A*E)*(E**3)
      Z0=(T2+T3)/(P*D1)
      T5=((D-A1)**2)*(A1**2)*D-2.*A*A1*(D-A1)*(E**2)
      T6=A*(E**2)*(D**2+B*E)
      D2=2.*A*(B*D-A*E)*(E**2)
      Z1=(T5+T6)/D2
      WRITE(*,202)
      WRITE(*,203)Z0,Z1
202   FORMAT(17X,'Z0=',25X,'Z1=')
203   FORMAT(10X,E14.7,15X,E14.7)
30    CONTINUE
      END

```

C) =====

DENCITE SPECTRALE=N**2=CONSTANTE
*****RESULTATS DU CALCUL DES DISPERSIONS*****
Z1=Dispersion de l'acceleration
Z0=(Dispersion de l'ecart)/F

=====R= 1.000000E-001=====

I	A	B	D	E
0	.4722000E+02	.2653060E+04	.8200000E+04	.7961050E+04
1	.4722934E+02	.4302662E+04	.1213687E+06	.2106613E+05
2	.4722934E+02	.3497025E+06	.1294137E+10	.2533266E+06

Z0= .3618419E-02
Z1= .1771113E+05

=====R= 2.000000E-001=====

I	A	B	D	E
0	.6500000E+02	.4081600E+04	.9800000E+04	.7961050E+04
1	.7084400E+02	.6111469E+04	.1517343E+06	.1949745E+05
2	.7084400E+02	.5904988E+06	.2460292E+10	.3304488E+06

Z0= .1029614E-02
Z1= .1538406E+05

=====R= 3.000000E-001=====

I	A	B	D	E
0	.9000000E+02	.5306120E+04	.1080000E+05	.7961050E+04
1	.9275657E+02	.7405268E+04	.1491502E+06	.1732503E+05
2	.9275657E+02	.6420933E+06	.2221703E+10	.3471498E+06

Z0= .3249858E-03
Z1= .8632945E+04

=====R= 4.000000E-001=====

I	A	B	D	E
0	.1125000E+03	.6632600E+04	.1190000E+05	.7961050E+04
1	.1156878E+03	.8973528E+04	.1653825E+06	.1653038E+05
2	.1156878E+03	.8273861E+06	.2957900E+10	.3929168E+06

Z0= .1504798E-03
Z1= .7730499E+04

=====R= 5.000000E-001=====

I	A	B	D	E
0	.1350000E+03	.7959180E+04	.1300000E+05	.7961050E+04
1	.1416880E+03	.1069378E+05	.1798743E+06	.1578295E+05
2	.1416880E+03	.1025072E+07	.3707168E+10	.4351435E+06

Z0= .7269612E-04
Z1= .6824374E+04

```

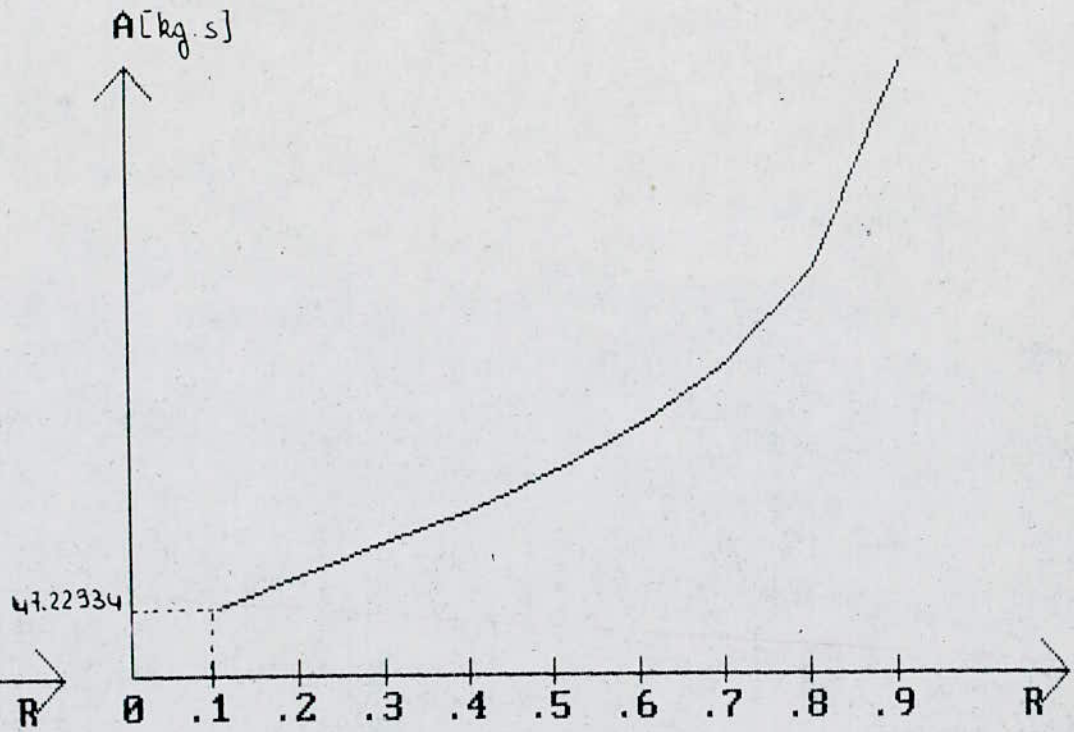
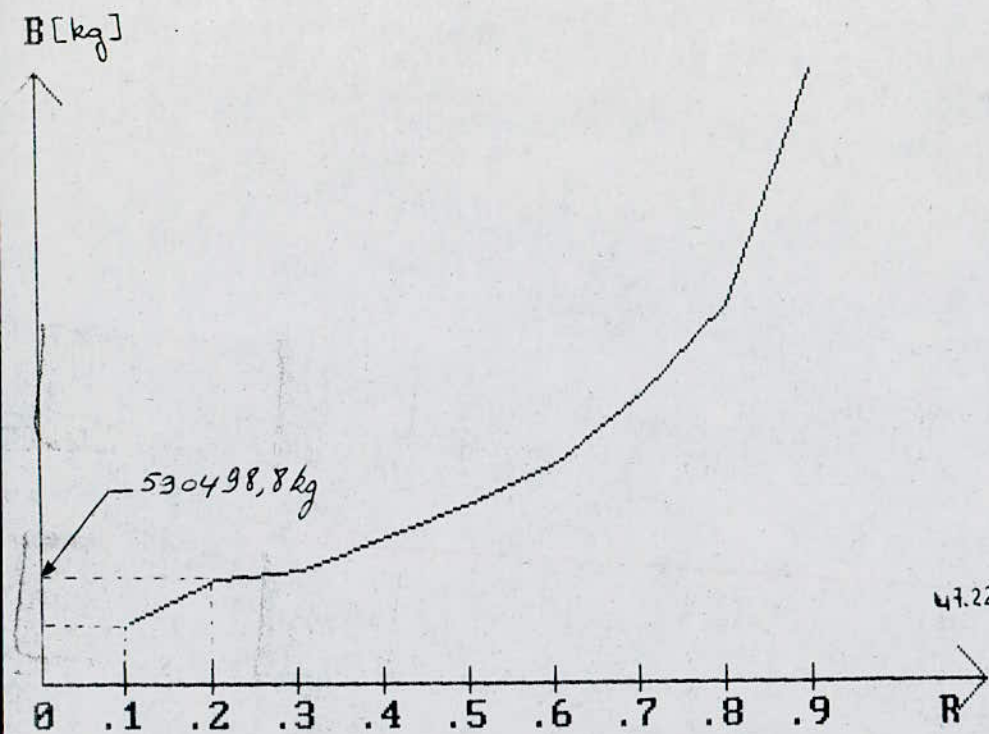
=====R= 6.000000E-001=====
I      A      B      D      E
0      .1675000E+03      .9693900E+04      .1420000E+05      .7961050E+04
1      .1735317E+03      .1274376E+05      .1939974E+06      .1504113E+05
2      .1735317E+03      .1251150E+07      .4509369E+10      .4767172E+06
      Z0=      Z1=
      .3578401E-04      .5938829E+04
=====R= 7.000000E-001=====
I      A      B      D      E
0      .2100000E+03      .1244890E+05      .1570000E+05      .7961050E+04
1      .2164320E+03      .1556060E+05      .2177196E+06      .1446868E+05
2      .2164320E+03      .1638165E+07      .6198475E+10      .5397889E+06
      Z0=      Z1=
      .1819475E-04      .5625075E+04
=====R= 8.000000E-001=====
I      A      B      D      E
0      .2700000E+03      .1673470E+05      .1770000E+05      .7961050E+04
1      .2833760E+03      .1975603E+05      .2413414E+06      .1364383E+05
2      .2833760E+03      .2134586E+07      .8038281E+10      .6031822E+06
      Z0=      Z1=
      .1001922E-04      .4829925E+04
=====R= 9.000000E-001=====
I      A      B      D      E
0      .4050000E+03      .2489800E+05      .2135000E+05      .7961050E+04
1      .4250640E+03      .2870789E+05      .2984632E+06      .1279746E+05
2      .4250640E+03      .3480468E+07      .1424748E+11      .7434131E+06
      Z0=      Z1=
      .5758308E-05      .4538846E+04
=====

```

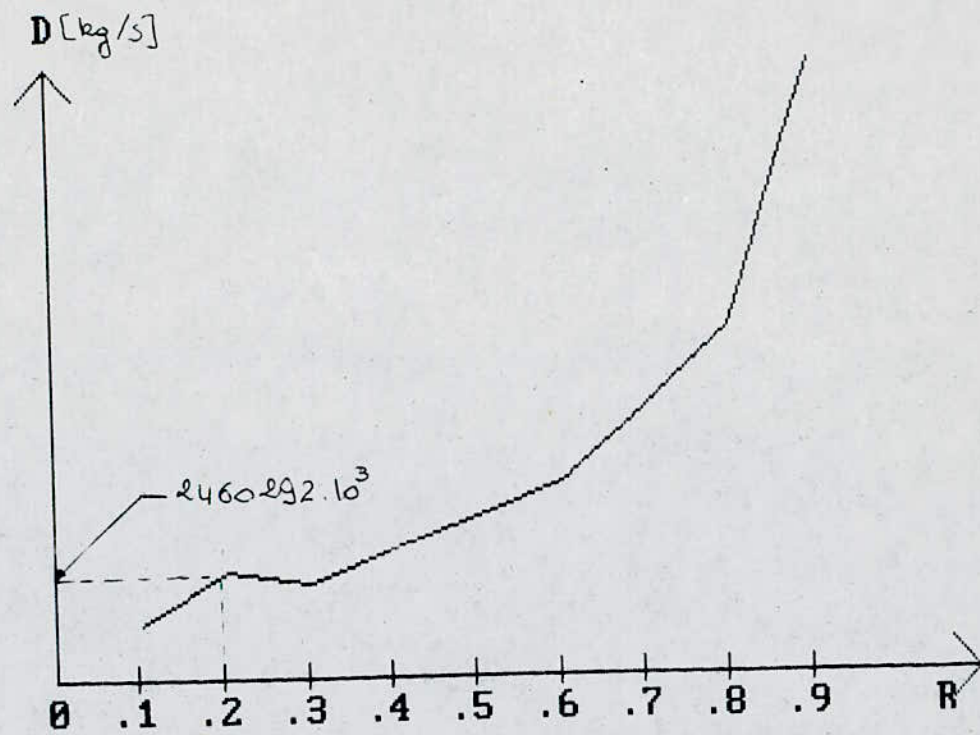
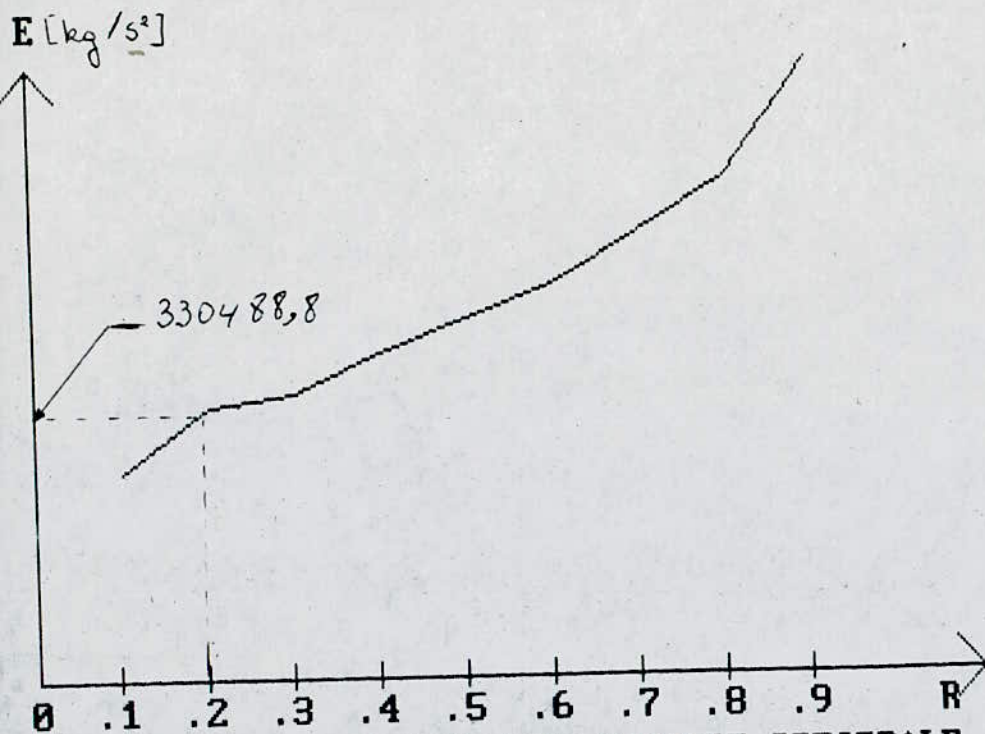
```

10 REM=====PROGRAMME DU TRACE DES COURBES =====
20 REM====DENCITE SPECTRALE=N**2=CONSTANTE=====
30 SCREEN 3:CLS
40 DIM A(9,6),A$(6)
50 A$(1)="A":A$(2)="B":A$(3)="D"
60 A$(4)="E":A$(5)="Z0":A$(6)="Z1"
70 OPEN "A.E.DAT" FOR INPUT AS 1
80 FOR J=1 TO 6
90 AM(J)=0
100 FOR I=1 TO 9
110 INPUT #1,A(I,J):A=A(I,J)
120 IF A<AM(J) THEN 130 ELSE AM(J)=A
130 PRINT A(I,J);", ";
140 NEXT
150 PSET (100,300)
160 DRAW "U200G10E10F10H10D200R350H10F10G10E10"
170 FOR X=30 TO 300 STEP 32:PSET(100+X,305):DRAW"010":NEXT X
180 LOCATE 20,13:PRINT"0 .1 .2 .3 .4 .5 .6 .7 .8 .9"
190 LOCATE 19,60:PRINT"R"
200 LOCATE 6,13:PRINT A$(J)
210 FOR I=2 TO 9 :X1=32*(I-1)+100:Y1=300-A(I-1,J)*200/AM(J)
220 X2=32*(I)+100:Y2=300-A(I,J)*200/AM(J)
230 LINE(X1,Y1)-(X2,Y2):NEXT
240 LOCATE 23,20:PRINT"TAPEZ SU LA BARRE D'ESPACE";
250 IF INKEY$("<")="" THEN 250 ELSE CLS
260 NEXT
270 CLOSE

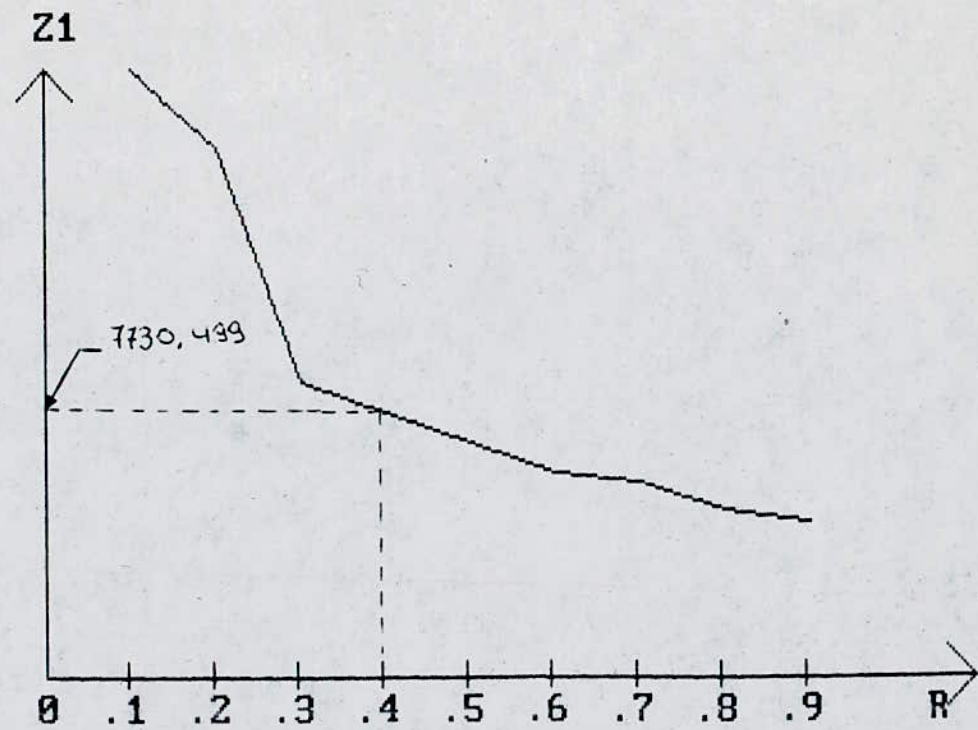
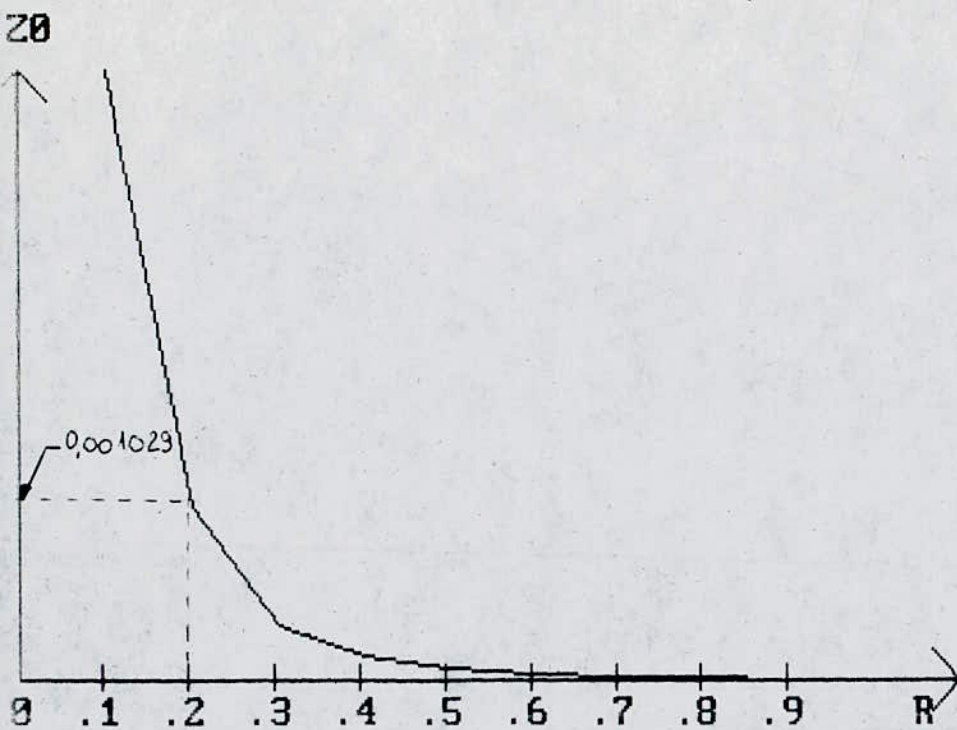
```



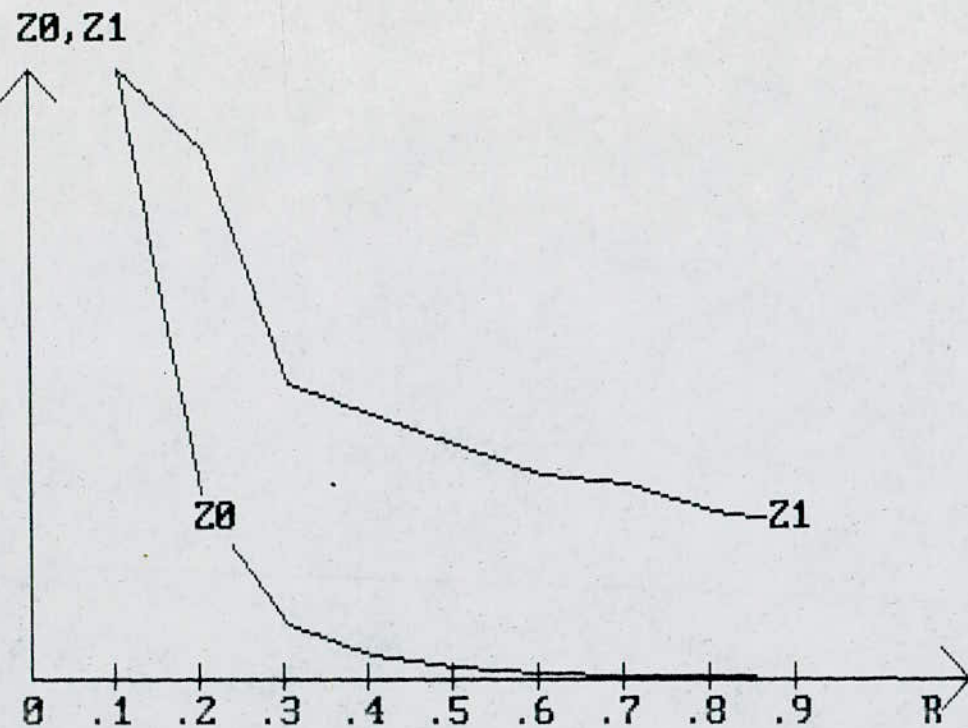
TRACE DE A, B POUR UNE DESITE SPECTRALE
ET VALEUR DE G1 CONSTANTE



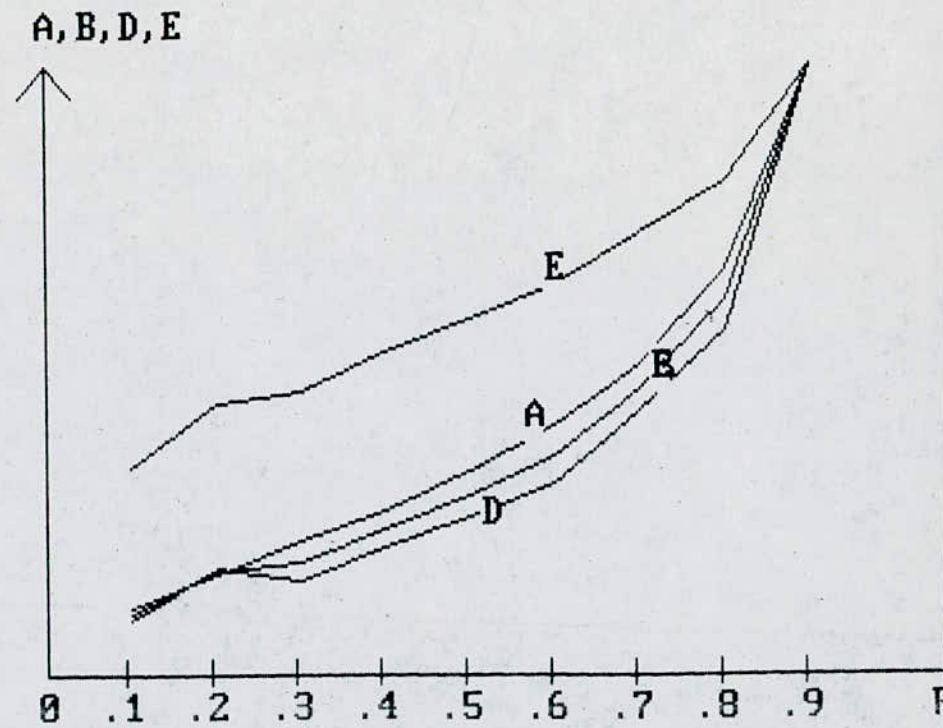
TRACE DE D, E POUR UNE DENSITE SPECTRALE ET VALEUR DE G1 CONSTANTES



TRACE DES DISPERSIONS POUR UNE DENSITE ET VALEUR DE G1 CONSTANTES



TRACE DES DISPERSIONS POUR UNE DENSITE
ET VALEUR DE G_1 CONSTANTES



TRACE DE A, B, D, E POUR UNE DENSITE
ET VALEUR DE G_1 CONSTANTES

```

C          ***DENSITE SPECTRALE=N**2=CONSTANTE***
C          ****PROGRAMME DE CALCUL DES DISPERSIONS****
C          **POUR DIFFERENTES VALEURS DE G1**
C          **Zf=Dispersion de l'acceleration**
C          **Z0=(Dispersion de l'ecart)/P**
C Calcul de (A,B,D,E) par la methode de GAUSS-SEIDEL
          DIMENSION V(9),W(9),X(9),Y(9),Z(9),V1(4)
          DATA V / .1, .2, .3, .4, .5, .6, .7, .8, .9/
          DATA W / 47.22,65.,90.,112.5,135.,167.5,210.,270.,405./
          DATA X / 2653.06,4081.6,5306.12,6632.6,7959.18,9693.9,
          *12448.9,16734.7,24898./
          DATA Y / 8200.,9800.,10800.,11900.,13000.,14200.,15700.,
          *17700.,21350./
          DATA Z / 7961.05,7961.05,7961.05,7961.05,7961.05,7961.05,
          *7961.05,7961.05,7961.05/
          DATA V1 / 0.,3.E5,3.E6,3.E7/
          EPS=1.E-9
          A1=141.688
          W1=80.862
          C1=7961.05
          WRITE(*,*)CHAR(27),' [2J',CHAR(27),' [1;1H'
C ESTIMES INITIAUX I,A,B,D,E
          DO 40 K=1,4
          G1=V1(K)
          DO 30 J=1,9
          R=V(J)
          I=0
          A=W(J)
          B=X(J)
          D=Y(J)
          E=Z(J)
          WRITE(*,*)' =====R=',R,' ====='
          WRITE(*,200)
          WRITE(*,201)I,A,B,D,E
          P=R/(1-R)
          DO 10 I=1,10,1
          AL=A
          A=SQRT(P)*A1
          B=(D**2+2*W1*E-A1**2)/(2*E)
          D=(B**2-P*(E**2)-W1**2)/(2*A1*SQRT(P))
          T10=((D-A1)**2)+B*E)*3*G1*(W1**2)
          T20=2*(E**2)*(B*D-A*E)
          E=(T10/T20)+C1
          WRITE(*,201)I,A,B,D,E

```

```

IF (ABS(AL-A) .LT. EP5) GOTO 20
10  CONTINUE
20  CONTINUE
200 FORMAT (' I' ,11X, ' A' ,13X, ' B' ,13X, ' D' ,13X, ' E' )
201  FORMAT (I2,4E15.7)
      T2= ((W1*(D-A1)-A*E)**2)*A*E
      T3= ((W1*E+A1*(D-A1)-B*E)**2)*A*B
      D1=2.*A*(B*D-A*E)*(E**3)
      Z0=(T2+T3)/(P*D1)
      T5= ((D-A1)**2)*(A1**2)*D-2.*A*A1*(D-A1)*(E**2)
      T6=A*(E**2)*(D**2+B*E)
      D2=2.*A*(B*D-A*E)*(E**2)
      Z1=(T5+T6)/D2
      WRITE (*,202)
      WRITE (*,203) Z0,Z1
202  FORMAT (17X, ' Z0=' ,25X, ' Z1=' )
203  FORMAT (10X,E14.7,15X,E14.7)
30  CONTINUE
40  CONTINUE
      END

```

```

=====
**DENSITE SPECTRALE=N*N=CONSTANTE**
***RESULTATS DU CALCUL DES DISPERSIONS***
**POUR DIFFERENTES VALEURS DE G1**
**Z1=Dispersion de l'acceleration**
**Z0=(Dispersion de l'ecart)/p**
**G1=0**
=====R= 1.000000E-001=====
      A          B          D          E
0  .4722000E+02  .2653060E+04  .8200000E+04  .7961050E+04
1  .4722934E+02  .4302662E+04  .1213687E+06  .7961050E+04
2  .4722934E+02  .9252319E+06  .9062663E+10  .7961050E+04
      Z0=          Z1=
      .1608631E+04  .2976815E+09
=====R= 2.000000E-001=====
      A          B          D          E
0  .6500000E+02  .4081600E+04  .9800000E+04  .7961050E+04
1  .7084400E+02  .6111469E+04  .1517343E+06  .7961050E+04
2  .7084400E+02  .1446077E+07  .1475864E+11  .7961050E+04
      Z0=          Z1=
      .1163652E+04  .3367444E+09
=====R= 3.000000E-001=====
      A          B          D          E
0  .9000000E+02  .5306120E+04  .1080000E+05  .7961050E+04
1  .9275657E+02  .7405268E+04  .1491502E+06  .7961050E+04
2  .9275657E+02  .1397244E+07  .1052358E+11  .7961050E+04
      Z0=          Z1=
      .4821465E+03  .1353374E+09
=====R= 4.000000E-001=====
      A          B          D          E
0  .1125000E+03  .6632600E+04  .1190000E+05  .7961050E+04
1  .1156878E+03  .8973528E+04  .1653825E+06  .7961050E+04
2  .1156878E+03  .1717903E+07  .1275480E+11  .7961050E+04
      Z0=          Z1=
      .3754545E+03  .1296490E+09
=====R= 5.000000E-001=====
      A          B          D          E
0  .1350000E+03  .7959180E+04  .1300000E+05  .7961050E+04
1  .1416880E+03  .1069378E+05  .1798743E+06  .7961050E+04
2  .1416880E+03  .2032146E+07  .1457270E+11  .7961050E+04
      Z0=          Z1=
      .2857562E+03  .1168156E+09
=====R= 6.000000E-001=====
      A          B          D          E
0  .1675000E+03  .9693900E+04  .1420000E+05  .7961050E+04
1  .1735317E+03  .1274376E+05  .1939974E+06  .7961050E+04
2  .1735317E+03  .2363776E+07  .1609891E+11  .7961050E+04
      Z0=          Z1=
      .2102418E+03  .1000733E+09
=====R= 7.000000E-001=====
      A          B          D          E
0  .2100000E+03  .1244890E+05  .1570000E+05  .7961050E+04
1  .2164320E+03  .1556060E+05  .2177196E+06  .7961050E+04
2  .2164320E+03  .2977190E+07  .2047643E+11  .7961050E+04
      Z0=          Z1=
      .1718946E+03  .1030601E+09
=====

```

```

=====R= 8.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .2700000E+03  .1673470E+05  .1770000E+05  .7961050E+04
1    .2833760E+03  .1975603E+05  .2413414E+06  .7961050E+04
2    .2833760E+03  .3658245E+07  .2361262E+11  .7961050E+04
      Z0=          Z1=
      .1154858E+03  .8518529E+08
=====R= 9.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .4050000E+03  .2489800E+05  .2135000E+05  .7961050E+04
1    .4250640E+03  .2870789E+05  .2984632E+06  .7961050E+04
2    .4250640E+03  .5594836E+07  .3681989E+11  .7961050E+04
      Z0=          Z1=
      .8004281E+02  .9028894E+08
=====
      **G1=3E5**
=====R= 1.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .4722000E+02  .2653060E+04  .8200000E+04  .7961050E+04
1    .4722934E+02  .4302662E+04  .1213687E+06  .9271558E+04
2    .4722934E+02  .7944646E+06  .6681910E+10  .2958481E+06
      Z0=          Z1=
      .1600181E-01  .1406678E+06
=====R= 2.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .6500000E+02  .4081600E+04  .9800000E+04  .7961050E+04
1    .7084400E+02  .6111469E+04  .1517343E+06  .9114690E+04
2    .7084400E+02  .1263058E+07  .1125921E+11  .3236811E+06
      Z0=          Z1=
      .8486575E-02  .1401918E+06
=====R= 3.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .9000000E+02  .5306120E+04  .1080000E+05  .7961050E+04
1    .9275657E+02  .7405268E+04  .1491502E+06  .8897447E+04
2    .9275657E+02  .1250201E+07  .8425115E+10  .2584373E+06
      Z0=          Z1=
      .6851033E-02  .9536212E+05
=====R= 4.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .1125000E+03  .6632600E+04  .1190000E+05  .7961050E+04
1    .1156878E+03  .8973528E+04  .1653825E+06  .8817983E+04
2    .1156878E+03  .1550965E+07  .1039626E+11  .2616129E+06
      Z0=          Z1=
      .5069859E-02  .9169669E+05
=====R= 5.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .1350000E+03  .7959180E+04  .1300000E+05  .7961050E+04
1    .1416880E+03  .1069378E+05  .1798743E+06  .8743239E+04
2    .1416880E+03  .1850353E+07  .1208193E+11  .2592877E+06
      Z0=          Z1=
      .3921529E-02  .8639468E+05
=====R= 6.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .1675000E+03  .9693900E+04  .1420000E+05  .7961050E+04
1    .1735317E+03  .1274376E+05  .1939974E+06  .8669058E+04
2    .1735317E+03  .2170731E+07  .1357666E+11  .2528362E+06
      Z0=          Z1=
      .3084450E-02  .7996220E+05
=====

```

```

=====R= 7.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .2100000E+03  .1244890E+05  .1570000E+05  .7961050E+04
1    .2164320E+03  .1556060E+05  .2177196E+06  .8611813E+04
2    .2164320E+03  .2752221E+07  .1749867E+11  .2602128E+06
      Z0=          Z1=
      .2292334E-02  .7938415E+05
=====R= 8.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .2700000E+03  .1673470E+05  .1770000E+05  .7961050E+04
1    .2833760E+03  .1975603E+05  .2413414E+06  .8529328E+04
2    .2833760E+03  .3414515E+07  .2057094E+11  .2516282E+06
      Z0=          Z1=
      .1689179E-02  .7234428E+05
=====R= 9.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .4050000E+03  .2489800E+05  .2135000E+05  .7961050E+04
1    .4250640E+03  .2870789E+05  .2984632E+06  .8444690E+04
2    .4250640E+03  .5274415E+07  .3272309E+11  .2639457E+06
      Z0=          Z1=
      .1004153E-02  .7191766E+05
=====
      *xG1=3E6
=====R= 1.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .4722000E+02  .2653060E+04  .8200000E+04  .7961050E+04
1    .4722934E+02  .4302662E+04  .1213687E+06  .2106613E+05
2    .4722934E+02  .3497025E+06  .1294137E+10  .2533266E+06
      Z0=          Z1=
      .3618419E-02  .1771113E+05
=====R= 2.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .6500000E+02  .4081600E+04  .9800000E+04  .7961050E+04
1    .7084400E+02  .6111469E+04  .1517343E+06  .1949745E+05
2    .7084400E+02  .5904988E+06  .2460292E+10  .3304488E+06
      Z0=          Z1=
      .1029614E-02  .1538406E+05
=====R= 3.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .9000000E+02  .5306120E+04  .1080000E+05  .7961050E+04
1    .9275657E+02  .7405268E+04  .1491502E+06  .1732503E+05
2    .9275657E+02  .6420933E+06  .2221703E+10  .3471498E+06
      Z0=          Z1=
      .3249858E-03  .8632945E+04
=====R= 4.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .1125000E+03  .6632600E+04  .1190000E+05  .7961050E+04
1    .1156878E+03  .8973528E+04  .1653825E+06  .1653038E+05
2    .1156878E+03  .8273861E+06  .2957900E+10  .3929168E+06
      Z0=          Z1=
      .1504798E-03  .7730499E+04
=====R= 5.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .1350000E+03  .7959180E+04  .1300000E+05  .7961050E+04
1    .1416880E+03  .1069378E+05  .1798743E+06  .1578295E+05
2    .1416880E+03  .1025072E+07  .3707168E+10  .4351435E+06
      Z0=          Z1=
      .7269612E-04  .6824374E+04
=====

```

```

=====R= 6.000000E-001=====
      A      B      D      E
0 .1675000E+03 .9693900E+04 .1420000E+05 .7961050E+04
1 .1735317E+03 .1274376E+05 .1939974E+06 .1504113E+05
2 .1735317E+03 .1251150E+07 .4509369E+10 .4767172E+06
      Z0=      Z1=
      .3578401E-04 .5938829E+04
=====R= 7.000000E-001=====
      A      B      D      E
0 .2100000E+03 .1244890E+05 .1570000E+05 .7961050E+04
1 .2164320E+03 .1556060E+05 .2177196E+06 .1446868E+05
2 .2164320E+03 .1638165E+07 .6198475E+10 .5397889E+06
      Z0=      Z1=
      .1819475E-04 .5625075E+04
=====R= 8.000000E-001=====
      A      B      D      E
0 .2700000E+03 .1673470E+05 .1770000E+05 .7961050E+04
1 .2833760E+03 .1975603E+05 .2413414E+06 .1364383E+05
2 .2833760E+03 .2134586E+07 .8038281E+10 .6031822E+06
      Z0=      Z1=
      .1001922E-04 .4829925E+04
=====R= 9.000000E-001=====
      A      B      D      E
0 .4050000E+03 .2489800E+05 .2135000E+05 .7961050E+04
1 .4250640E+03 .2870789E+05 .2984632E+06 .1279746E+05
2 .4250640E+03 .3480468E+07 .1424748E+11 .7434131E+06
      Z0=      Z1=
      .5758308E-05 .4538846E+04
=====
      **G1=3E7
=====R= 1.000000E-001=====
      A      B      D      E
0 .4722000E+02 .2653060E+04 .8200000E+04 .7961050E+04
1 .4722934E+02 .4302662E+04 .1213687E+06 .1390118E+06
2 .4722934E+02 .5306321E+05 .7077742E+07 .9992252E+04
      Z0=      Z1=
      .1820586E+00 .2076137E+04
=====R= 2.000000E-001=====
      A      B      D      E
0 .6500000E+02 .4081600E+04 .9800000E+04 .7961050E+04
1 .7084400E+02 .6111469E+04 .1517343E+06 .1233251E+06
2 .7084400E+02 .9342478E+05 .3476593E+08 .1516038E+05
      Z0=      Z1=
      .2246500E+00 .8161510E+04
=====R= 3.000000E-001=====
      A      B      D      E
0 .9000000E+02 .5306120E+04 .1080000E+05 .7961050E+04
1 .9275657E+02 .7405268E+04 .1491502E+06 .1016008E+06
2 .9275657E+02 .1095571E+06 .4085282E+08 .1858997E+05
      Z0=      Z1=
      .7083860E-01 .4956624E+04
=====

```



```

=====R= 4.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .1125000E+03  .6632600E+04  .1190000E+05  .7961050E+04
1    .1156878E+03  .8973528E+04  .1653825E+06  .9365438E+05
2    .1156878E+03  .1461036E+06  .6698562E+08  .2334139E+05
      Z0=          Z1=
      .3669794E-01  .5120218E+04
=====R= 5.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .1350000E+03  .7959180E+04  .1300000E+05  .7961050E+04
1    .1416880E+03  .1069378E+05  .1798743E+06  .8618001E+05
2    .1416880E+03  .1877969E+06  .9824643E+08  .2868710E+05
      Z0=          Z1=
      .1778092E-01  .4686173E+04
=====R= 6.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .1675000E+03  .9693900E+04  .1420000E+05  .7961050E+04
1    .1735317E+03  .1274376E+05  .1939974E+06  .7876186E+05
2    .1735317E+03  .2389972E+06  .1377688E+09  .3530287E+05
      Z0=          Z1=
      .7765131E-02  .3974140E+04
=====R= 7.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .2100000E+03  .1244890E+05  .1570000E+05  .7961050E+04
1    .2164320E+03  .1556060E+05  .2177196E+06  .7303730E+05
2    .2164320E+03  .3245850E+06  .2146365E+09  .4443533E+05
      Z0=          Z1=
      .3378820E-02  .3664404E+04
=====R= 8.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .2700000E+03  .1673470E+05  .1770000E+05  .7961038E+04
1    .2833760E+03  .1975603E+05  .2413414E+06  .6478887E+05
2    .2833760E+03  .4495844E+06  .3270138E+09  .5894756E+05
      Z0=          Z1=
      .9051979E-03  .2788406E+04
=====R= 9.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .4050000E+03  .2489800E+05  .2135000E+05  .7961050E+04
1    .4250640E+03  .2870789E+05  .2984632E+06  .5632516E+05
2    .4250640E+03  .7908486E+06  .7021165E+09  .9030132E+05
      Z0=          Z1=
      .1241893E-03  .2249073E+04
=====

```

```

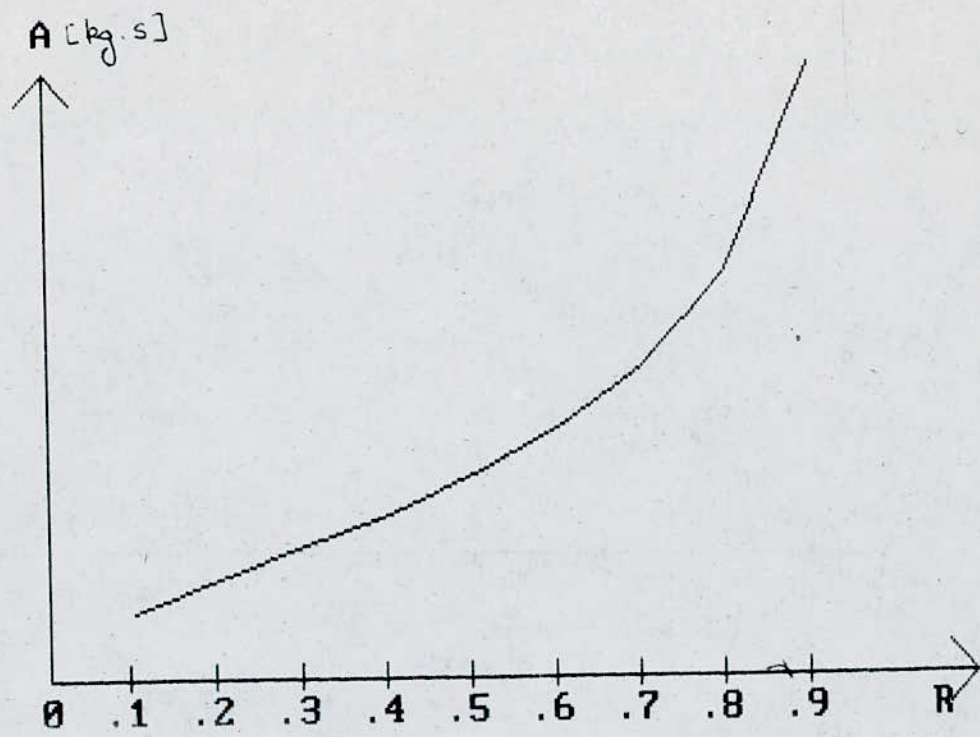
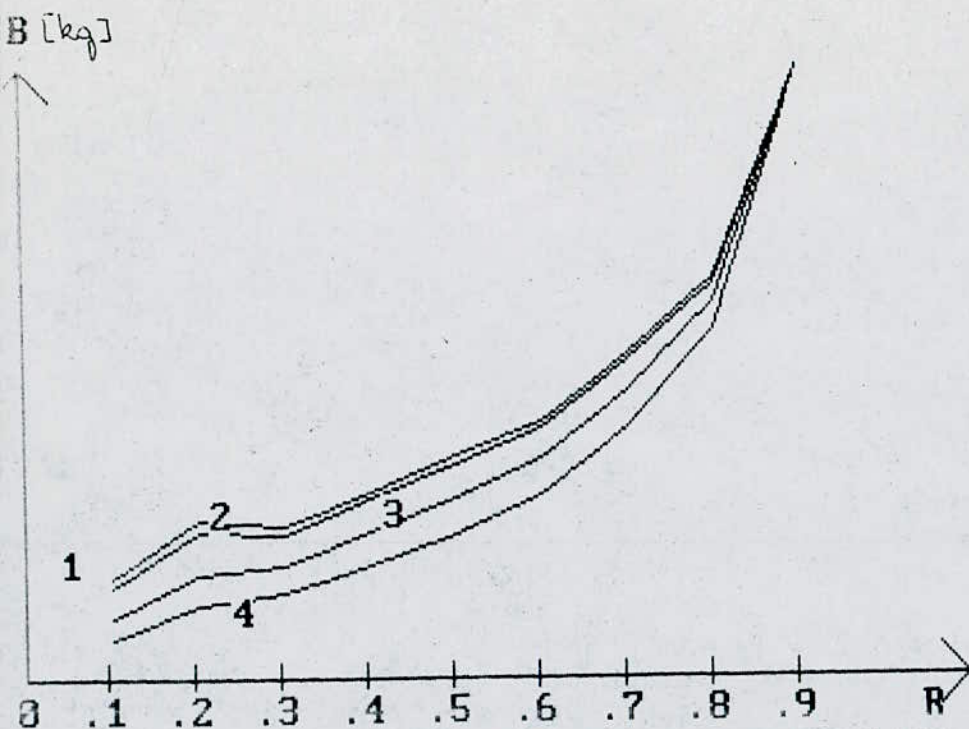
5 REM=====TRACE DES COURBES POUR UNE DEPENSE -N*P-----
7 REM=====ET POUR DIFFERENTES VALEURS DE G1=====
10 SCREEN 3:CLS
20 DIM A(9,6),A$(6)
25 A$(1)="A":A$(2)="B":A$(3)="D"
26 A$(4)="E":A$(5)="Z0":A$(6)="Z1"
30 OPEN "A:T1.DAT" FOR INPUT AS 1
40 FOR J=1 TO 6:FOR K=1 TO 4
50 AM(J)=0
60 FOR I=1 TO 9
70 INPUT #1,A(I,J):A=A(I,J)
80 IF A<AM(J) THEN 90 ELSE AM(J)=A
90 REM ***
100 NEXT
105 PSET (100,300)
106 DRAW "U200G10E10F10H10D200R350H10F10G10E10"
108 FOR X=30 TO 300 STEP 32:PSET(100+X,305):DRAW"U10":NEXT X
110 LOCATE 20,13:PRINT"O .1 .2 .3 .4 .5 .6 .7 .8 .9"
111 LOCATE 19,60:PRINT"R"
112 LOCATE 6,13:PRINT A$(J)
115 FOR I=2 TO 9 :X1=32*(I-1)+100:Y1=300-A(I-1,J)*200/AM(J)
120 X2=32*(I)+100:Y2=300-A(I,J)*200/AM(J)
125 LINE(X1,Y1)-(X2,Y2):NEXT:NEXT
128 LOCATE 23,20:PRINT"TAPEZ SU LA BARRE D'ESPACE";
130 IF INKEY#("<") " " THEN 130 ELSE CLS
140 NEXT
150 CLOSE

```

```

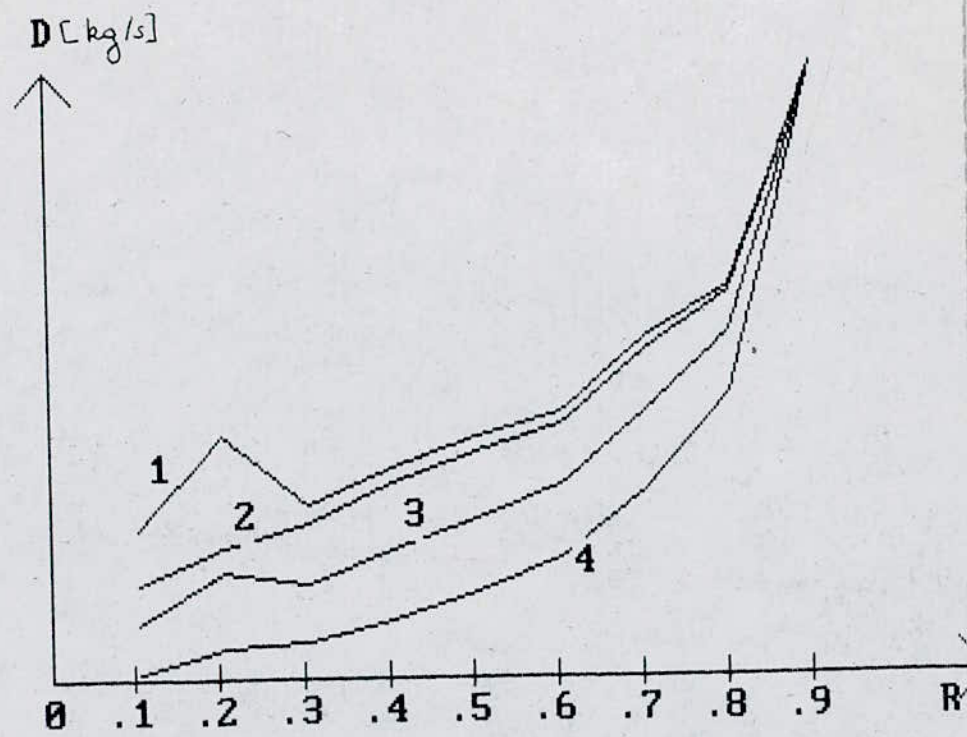
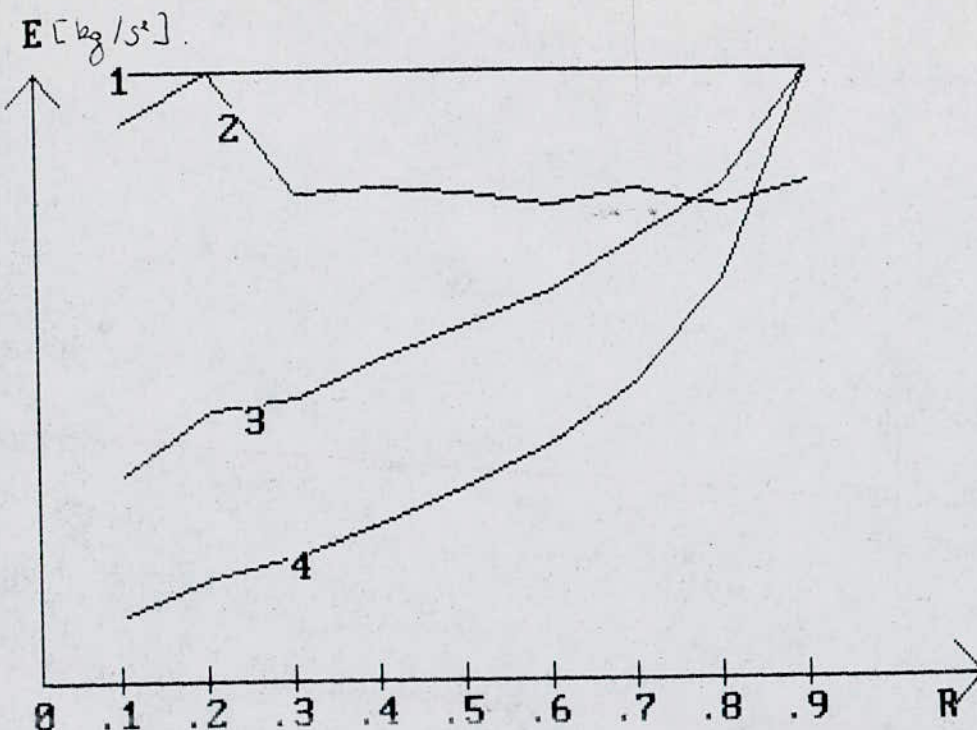
5 REM=====PROGRAMME D'ORDONNEMENT=====
10 DIM A(36,6)
20 CLS
30 OPEN "A:T.DAT" FOR INPUT AS 1
40 OPEN "A:T1.DAT" FOR OUTPUT AS 2
50 FOR I=1 TO 36
55 FOR J=1 TO 6
60 INPUT #1,A(I,J)
70 NEXT
75 NEXT
80 CLOSE #1
90 FOR J=1 TO 6
100 FOR I=1 TO 36
110 PRINT #2,A(I,J);", ";
115 PRINT A(I,J);", ";
120 NEXT
125 PRINT
130 NEXT
140 CLOSE

```



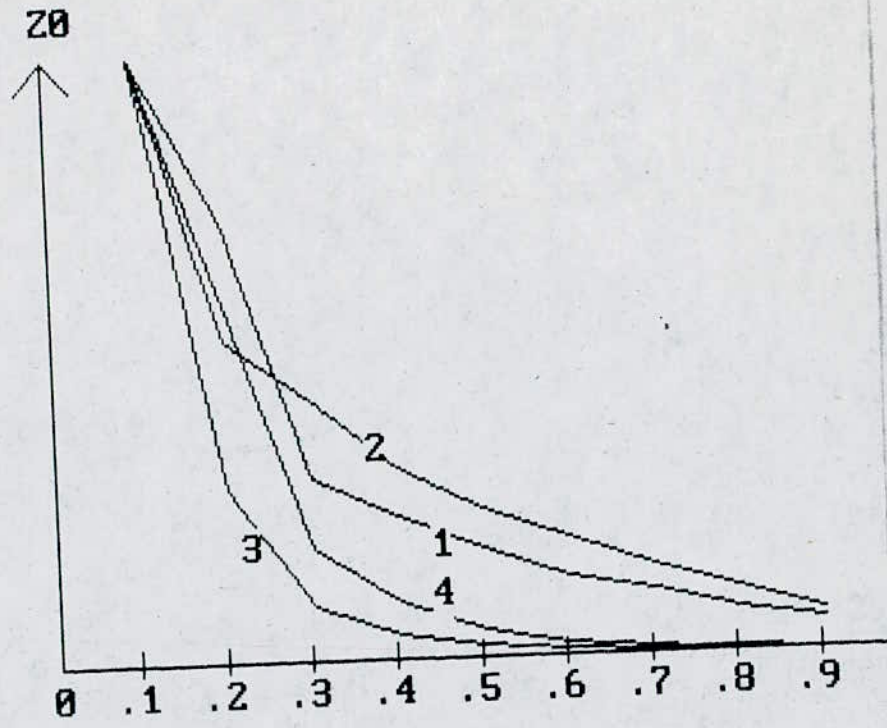
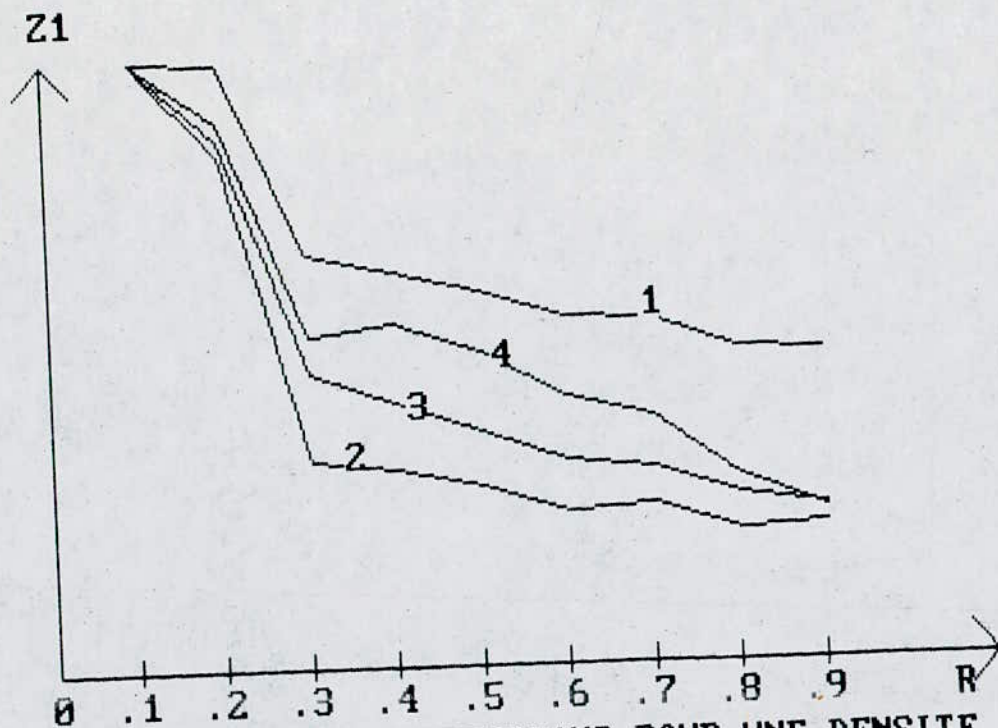
TRACE DE A, B POUR UNE DENSITE SPECTRALE
CONSTANTE ET DIFFERENTES VALEURS DE G1

- 1: $G1 = 0$
- 2: $G1 = 3 \cdot 10^5 \text{ [N/m}^3\text{]}$
- 3: $G1 = 3 \cdot 10^6$
- 4: $G1 = 3 \cdot 10^7$



TRACE DE D, E POUR UNE DENSITE SPECTRALE
CONSTANTE ET DIFFERENTES VALEURS DE G1.

- 1: $G1 = 0$
- 2: $G1 = 3 \cdot 10^5 \text{ [N/m}^3\text{]}$
- 3: $G1 = 3 \cdot 10^6$
- 4: $G1 = 3 \cdot 10^7$



TRACE DES DISPERSIONS POUR UNE DENSITE
CONSTANTE ET DIFFERENTES VALEURS DE G_1 .

- 1: $G_1 = 0$
- 2: $G_1 = 3 \cdot 10^5 \text{ [N/m}^3\text{]}$
- 3: $G_1 = 3 \cdot 10^6 \text{ [N/m}^3\text{]}$
- 4: $G_1 = 3 \cdot 10^7 \text{ [N/m}^3\text{]}$

```

C **Dencite Spectrale=2*A2*N**2*((Q**2-5**2)/((Q**2+5**2)-4*A2*5**2)
C      ****PROGRAMME DE CALCUL DES DISPERSIONS****
C      **Z6=(Dispersion de l'acceleration**
C      **Z3=(Dispersion de l'ecart)/P**
C **Calcul de (A,B,D,E) par la methode de GAUSS-SEIDEL**
      DIMENSION V(9),W(9),X(9),Y(9),Z(9)
      DATA V /.1,.2,.3,.4,.5,.6,.7,.8,.9/
      DATA W /47.22,65.,90.,112.5,135.,167.5,210.,270.,405./
      DATA X /2653.06,4081.6,5306.12,6632.6,7959.18,9693.9,
*12448.9,16734.7,24898./
      DATA Y /8000.1,9620.1,10850.,11900.1,13000.1,14200.1,
*15600.1,17670.1,21200.1/
      DATA Z /7961.,7961.,7961.,7961.,7961.,7961.,7961.,
*7961.,7961./
      WRITE(*,*)CHAR(27),' [2J',CHAR(27),' [1;1H'
      EPS=1.E-9
      A1=141.688
      W1=80.862
      C1=7961.05
      G1=3.E6
      Q=1.52792
      A2=.083774
C ESTIMES INITIAUX I,A,B,D,E
      DO 30 J=1,9
      R=V(J)
      I=0
      A=W(J)
      B=X(J)
      D=Y(J)
      E=Z(J)
      WRITE(*,*)' =====R=',R,' ====='
      WRITE(*,200)
      WRITE(*,201)I,A,B,D,E
      P=R/(1-R)
      DO 10 I=1,10,1
      AL=A

```

```

A=SQRT(P)*A1
B=(D**2+2*W1*E-A1**2)/(2*E)
D=(B**2-P*(E**2)-W1**2)/(2*A1*SQRT(P))
E1=((D-A1)**2)+B*E)*3*G1*(W1**2)
E2=2*(E**2)*(B*D-A*E)
E=(E1/E2)+C1
WRITE(*,201)I,A,B,D,E
IF(ABS(AL-A).LT.EPS)GOTO 20
10 CONTINUE
20 CONTINUE
200 FORMAT('I',11X,'A',13X,'B',13X,'D',13X,'E')
201 FORMAT(I2,4E15.7)
G=1/Q
H=1/Q**2+(D-A1)/(Q*E)-2*SQRT(A1)/Q**3
H1=Q-SQRT(A2)
H11=SQRT(Q**2-A2)
H2=W1*(2*A2-Q*Q)+A1*SQRT(A2)+C1
H22=-2*W1*SQRT(A2*Q*Q-A2*A2)-A1*SQRT(Q*Q-A2)
H3=H1*H2+H11*H22
H33=H2*H11-H1*H22
H5=- (2*A2-Q*Q)+SQRT(A2)+2*SQRT(A2)*(Q*Q-A2)
H55=(4*A2-Q*Q)*SQRT(Q*Q-A2)
H6=-A*H5+B*(2*A2-Q*Q)+D*SQRT(A2)+E
H66=A*H55+2*B*SQRT(A2*Q*Q-A2*A2)+D*SQRT(Q*Q-A2)
H7=H6
H77=-H66
H8=-2*H77*SQRT(Q*Q-A2)
H88=2*H7*SQRT(Q*Q-A2)
H9=(2*A2-Q*Q)*H8+2*H88*SQRT(A2*Q*Q-A2*A2)
H99=(2*A2-Q*Q)*H88-2*H8*SQRT(A2*Q*Q-A2*A2)
TT=(H9*1E-20)*H9+(H99*1E-20)*H99
B1=2*((H9*H3)/TT)*1E-20+((H33*H99)/TT)*1E-20)
B12=2*((H33*H9)/TT)*1E-20-((H3*H99)/TT)*1E-20)*SQRT(Q*Q-A2)
B2=B1*SQRT(A2)-B12
D0=E*Q*Q

```

```

D1=D*Q*Q+2*E*SQRT(A2)
D2=B*Q*Q+2*D*SQRT(A2)+E
D3=A*Q*Q+2*B*SQRT(A2)+D
D4=2*A*SQRT(A2)+B
D5=A
Y1=(-D0*D3+D1*D2)*1E-30
Y2=(-D0*D5+D1*D4)*1E-30
Y3=D2*(Y2/D0)-D4*(Y1/D0)
Y4=D2*(Y3/D0)-D4*(Y2/D0)
Y0=D3*(Y1/D5)-D1*(Y2/D5)
DEL=D0*(D1*Y4-D3*Y3+D5*Y2)
T14=2*G*SQRT(A2)+H*Q*Q
T24=G+2*H*SQRT(A2)+B2
T0=W1*G*Q*Q+A1*T14+E*T24-(B*Q+D)
T1=W1*T14+A1*T24+E*(H+B1)-(A*Q+B)
T2=W1*T24+A1*(H+B1)-A
T3=W1*(H+B1)
ZG=DEL*F
Z1=T3*T3*(Y1/ZG)+T2*T2*(Y2/ZG)-2*T1*T3*(Y2/ZG)
Z2=Z1+T1*T1*(Y3/ZG)-2*T0*T3*(Y3/ZG)+T0*T0*(Y4/ZG)
Z3=Z2*SQRT(A2)
T60=E*G*Q*Q
T61=A1*G*Q*Q+E*(2*G*SQRT(A2)+H*Q*Q)
T62=A1*(2*G*SQRT(A2)+H*Q*Q)+E*(G+2*H*SQRT(A2)+B2)
T63=A1*(G+2*H*SQRT(A2)+B2)+E*(H+B1)
T64=A1*(H+B1)
Z4=T64*T64*(Y0/DEL)+T63*T63*(Y1/DEL)-2*T64*T62*(Y1/DEL)
Z5=Z4+T62*T62*(Y2/DEL)-2*T61*T63*(Y2/DEL)+2*T60*T64*(Y2/DEL)
Z6=Z5+T61*T61*(Y3/DEL)-2*T60*T62*(Y3/DEL)+T60*T60*(Y4/DEL)
WRITE(*,202)
WRITE(*,203)Z3,Z6
202  FORMAT(17X,'Z3=',25X,'Z6=')
203  FORMAT(10X,E14.7,15X,E14.7)
30   CONTINUE
END

```


=====
 *Densite Spectrale=2*A2*N**2*((Q**2-5**2)/((Q**2+5**2)-4*A2*5**2))*
 RESULTATS DE CALCUL DES DISPERSIONS
 **Z6=Dispersion de l'acceleration
 **Z3=(Dispersion de l'ecart)/P
 =====

=====
 =====R= 1.000000E-001=====

I	A	B	D	E
0	.4722000E+02	.2653060E+04	.8000100E+04	.7961000E+04
1	.4722934E+02	.4099297E+04	.1032806E+06	.1967220E+05
2	.4722934E+02	.2711963E+06	.7781647E+09	.2261252E+06
	Z3=		Z6=	
	.6365754E+03		.9129657E+04	

=====
 =====R= 2.000000E-001=====

I	A	B	D	E
0	.6500000E+02	.4081600E+04	.9620100E+04	.7961000E+04
1	.7084400E+02	.5892082E+04	.1331497E+06	.1846554E+05
2	.7084400E+02	.4801323E+06	.1626403E+10	.3002716E+06
	Z3=		Z6=	
	.4447984E+03		.8835958E+04	

=====
 =====R= 3.000000E-001=====

I	A	B	D	E
0	.9000000E+02	.5306120E+04	.1085000E+05	.7961000E+04
1	.9275657E+02	.7473301E+04	.1546084E+06	.1757827E+05
2	.9275657E+02	.6800039E+06	.2491861E+10	.3569095E+06
	Z3=		Z6=	
	.3343224E+03		.8191242E+04	

=====
 =====R= 4.000000E-001=====

I	A	B	D	E
0	.1125000E+03	.6632600E+04	.1190010E+05	.7961000E+04
1	.1156878E+03	.8973733E+04	.1654007E+06	.1653123E+05
2	.1156878E+03	.8275254E+06	.2958896E+10	.3929420E+06
	Z3=		Z6=	
	.2318129E+03		.6608782E+04	

=====

=====
=====R= 5.000000E-001=====

I	A	B	D	E
0	.1350000E+03	.7959180E+04	.1300010E+05	.7961000E+04
1	.1416880E+03	.1069401E+05	.1798944E+06	.1578375E+05
2	.1416880E+03	.1025249E+07	.3708452E+10	.4351740E+06
	Z3=		Z6=	
	.1748795E+03		.5836819E+04	

=====
=====R= 6.000000E-001=====

I	A	B	D	E
0	.1675000E+03	.9693900E+04	.1420010E+05	.7961000E+04
1	.1735317E+03	.1274402E+05	.1940198E+06	.1504189E+05
2	.1735317E+03	.1251375E+07	.4510994E+10	.4767544E+06
	Z3=		Z6=	
	.1294433E+03		.5079241E+04	

=====
=====R= 7.000000E-001=====

I	A	B	D	E
0	.2100000E+03	.1244890E+05	.1560010E+05	.7961000E+04
1	.2164320E+03	.1536431E+05	.2037003E+06	.1412927E+05
2	.2164320E+03	.1468444E+07	.4980462E+10	.5078508E+06
	Z3=		Z6=	
	.8625834E+02		.4046971E+04	

=====
=====R= 8.000000E-001=====

I	A	B	D	E
0	.2700000E+03	.1673470E+05	.1767010E+05	.7961000E+04
1	.2833760E+03	.1968973E+05	.2367326E+06	.1355462E+05
2	.2833760E+03	.2067358E+07	.7539863E+10	.5920439E+06
	Z3=		Z6=	
	.6532462E+02		.3937944E+04	

=====
=====R= 9.000000E-001=====

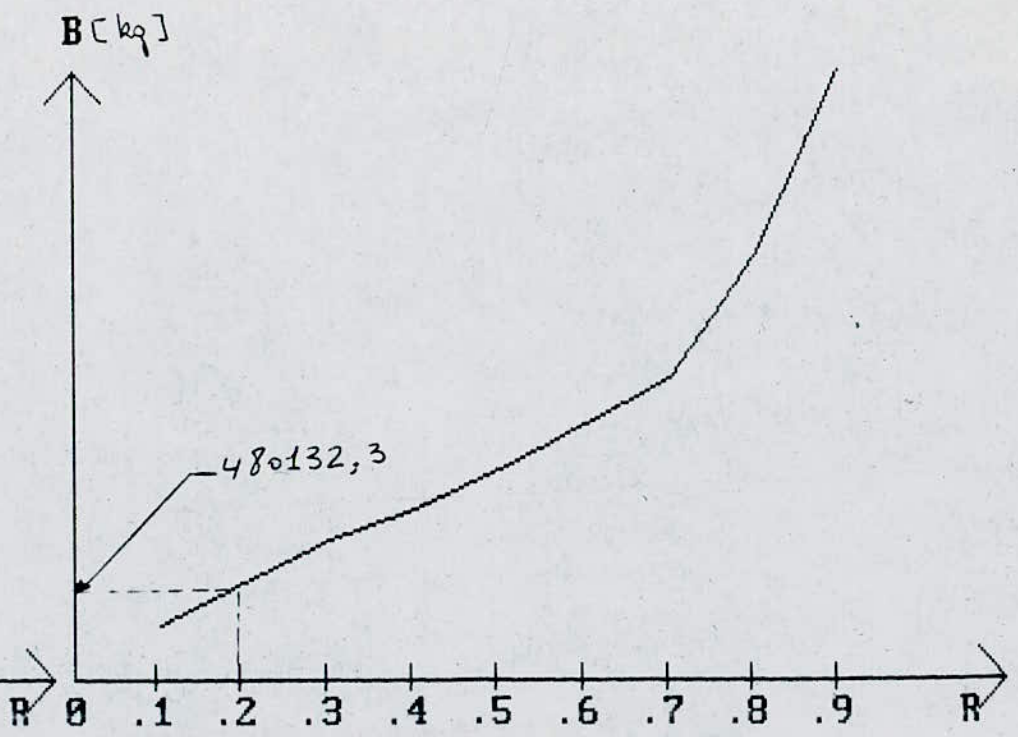
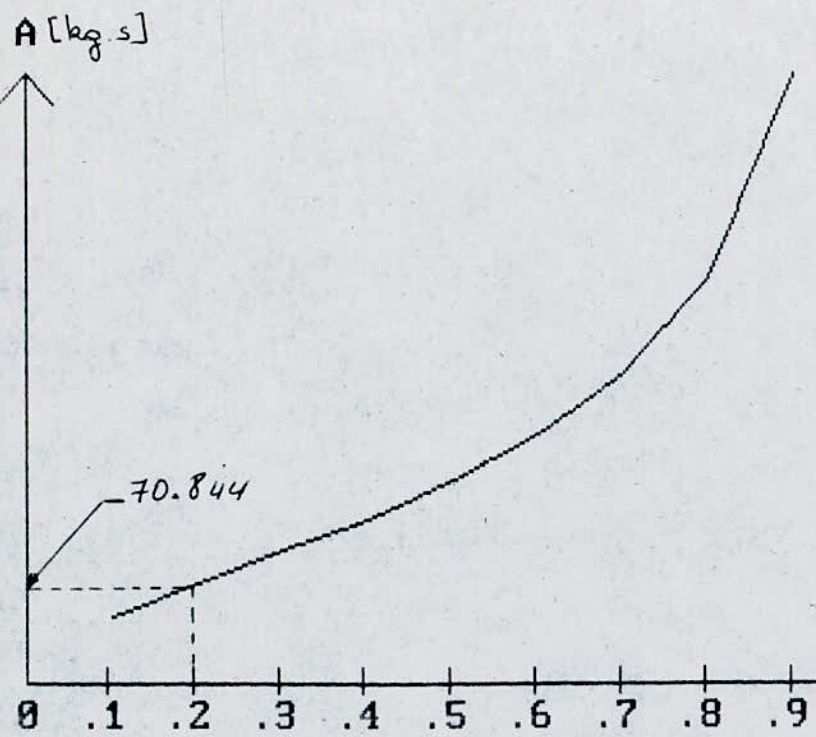
I	A	B	D	E
0	.4050000E+03	.2489800E+05	.2120010E+05	.7961000E+04
1	.4250640E+03	.2830748E+05	.2716169E+06	.1242671E+05
2	.4250640E+03	.2968514E+07	.1036395E+11	.6731964E+06
	Z3=		Z6=	
	.3509660E+02		.3108070E+04	

=====

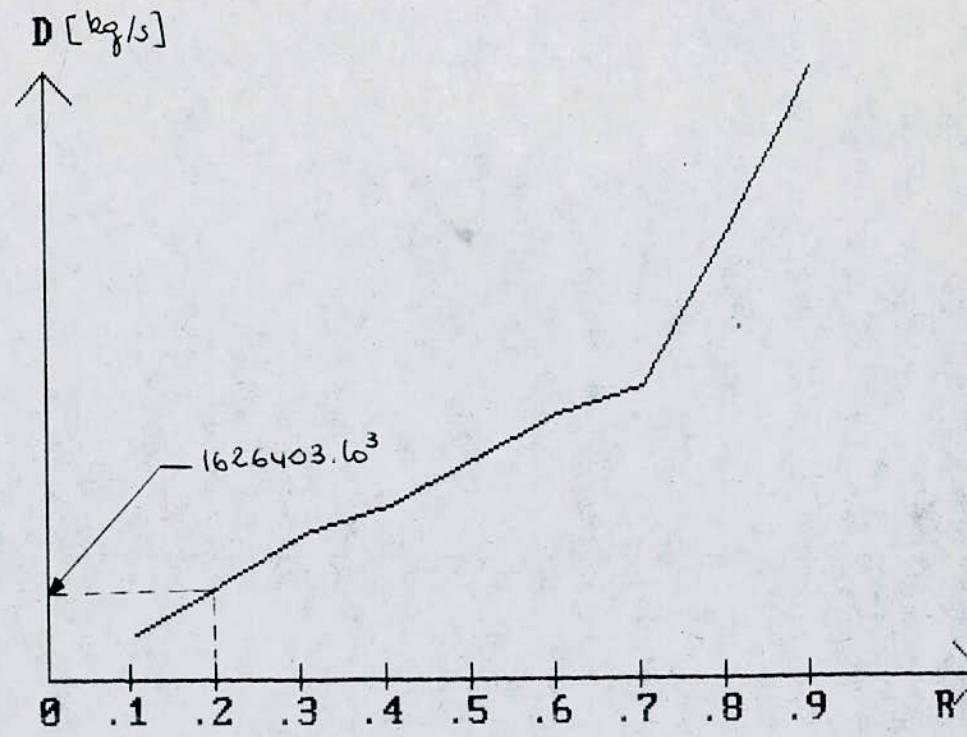
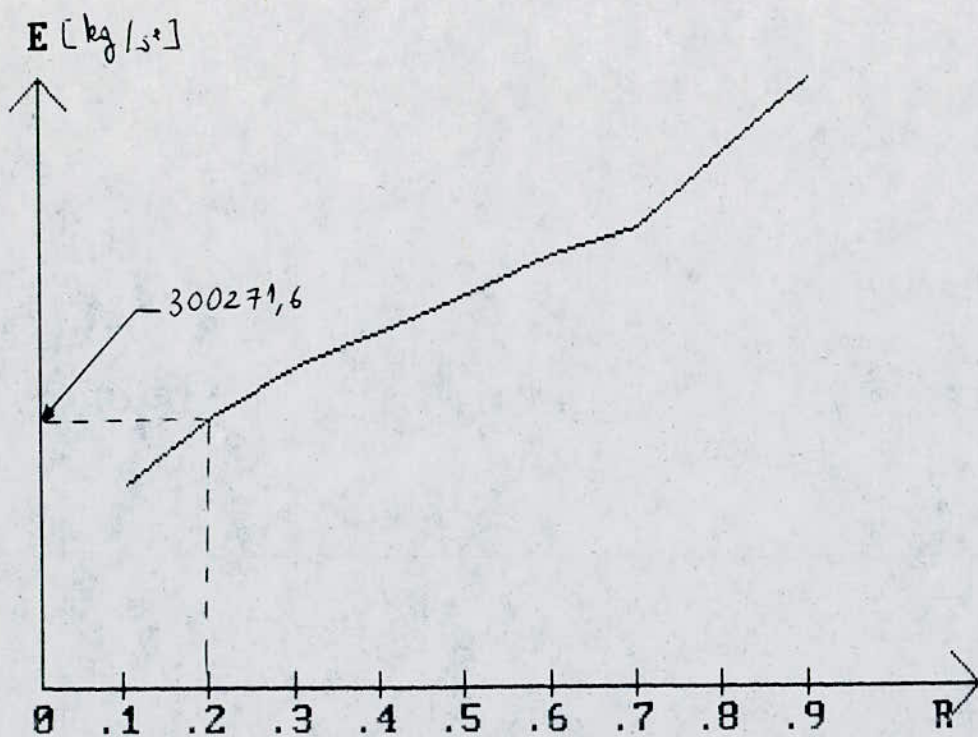
```

10 REM====PPROGRAMME DES TRACE DES COURBES=====
20 REM=====DENCITE SPECTRALE#CONSTANTE=====
30 SCREEN 3:CLS
40 DIM A(9,6),A$(6)
50 A$(1)="A":A$(2)="B":A$(3)="D"
60 A$(4)="E":A$(5)="Z3":A$(6)="Z6"
70 OPEN "A:Y.DAT" FOR INPUT AS 1
80 FOR J=1 TO 6
90 AM(J)=0
100 FOR I=1 TO 9
110 INPUT #1,A(I,J):A=A(I,J)
120 IF A< AM(J) THEN 130 ELSE AM(J)=A
130 PRINT A(I,J);", ";
140 NEXT
150 PSET (100,300)
160 DRAW "U200G10E10F10H10D200R350H10F10G10E10"
170 FOR X=30 TO 300 STEP 32:PSET(100+X,305):DRAW"U10":NEXT X
180 LOCATE 20,13:PRINT"D .1 .2 .3 .4 .5 .6 .7 .8 .9"
190 LOCATE 19,60:PRINT"R"
200 LOCATE 6,13:PRINT A$(J)
210 FOR I=2 TO 9 :X1=32*(I-1)+100:Y1=300-A(I-1,J)*200/AM(J)
220 X2=32*(I)+100:Y2=300-A(I,J)*200/AM(J)
230 LINE(X1,Y1)-(X2,Y2):NEXT
240 LOCATE 23,20:PRINT"TAPEZ SU LA BARRE DE L'ESPACE";
250 IF INKEY$("<")="" THEN 250 ELSE CLS
260 NEXT
270 CLOSE

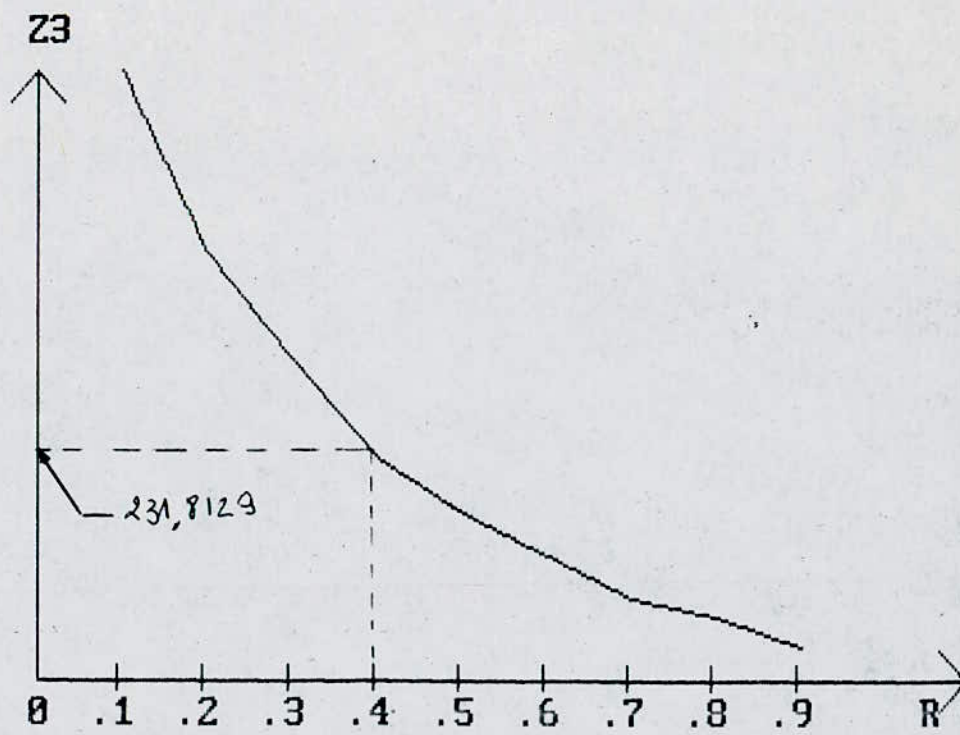
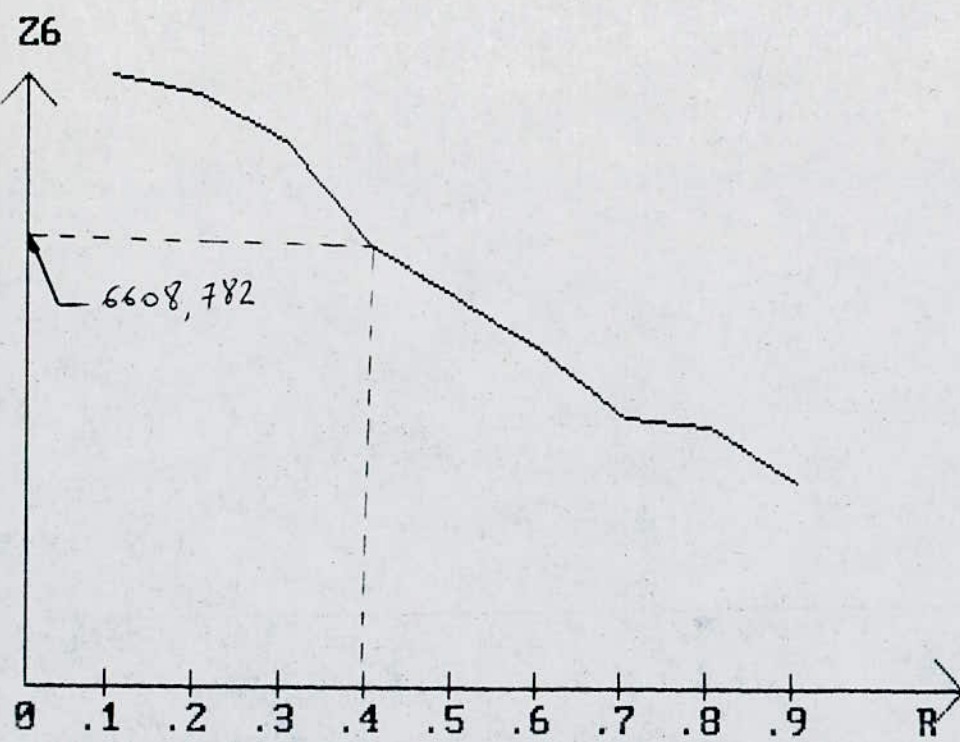
```



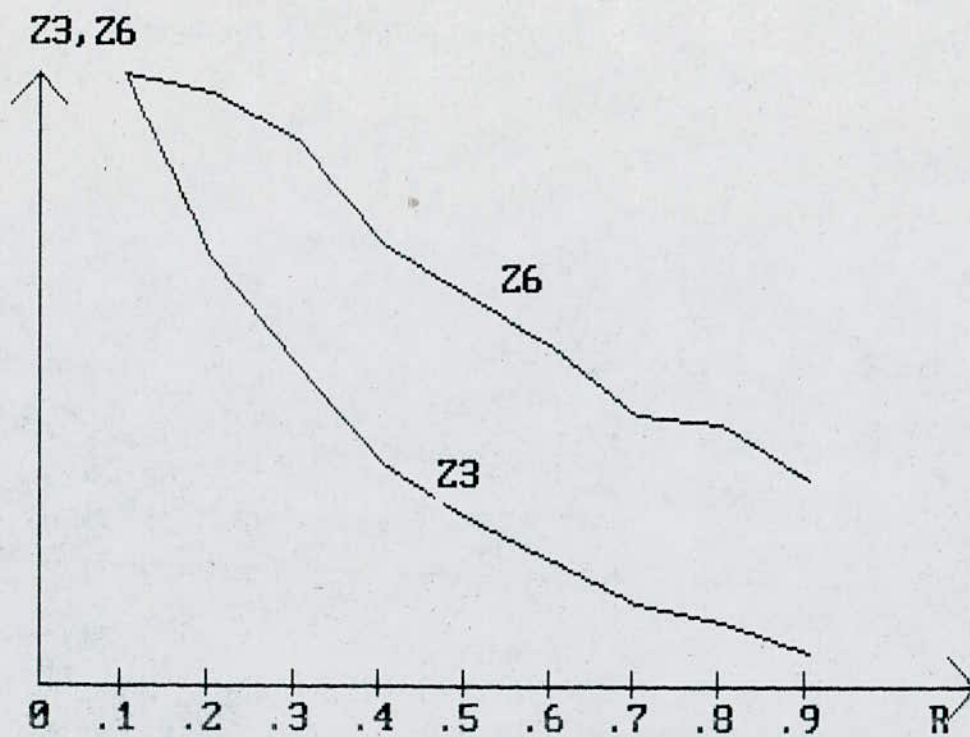
TRACE DE A, B POUR UNE DENSITE#CONSTANTE
ET VALEUR DE G1 CONSTANTE



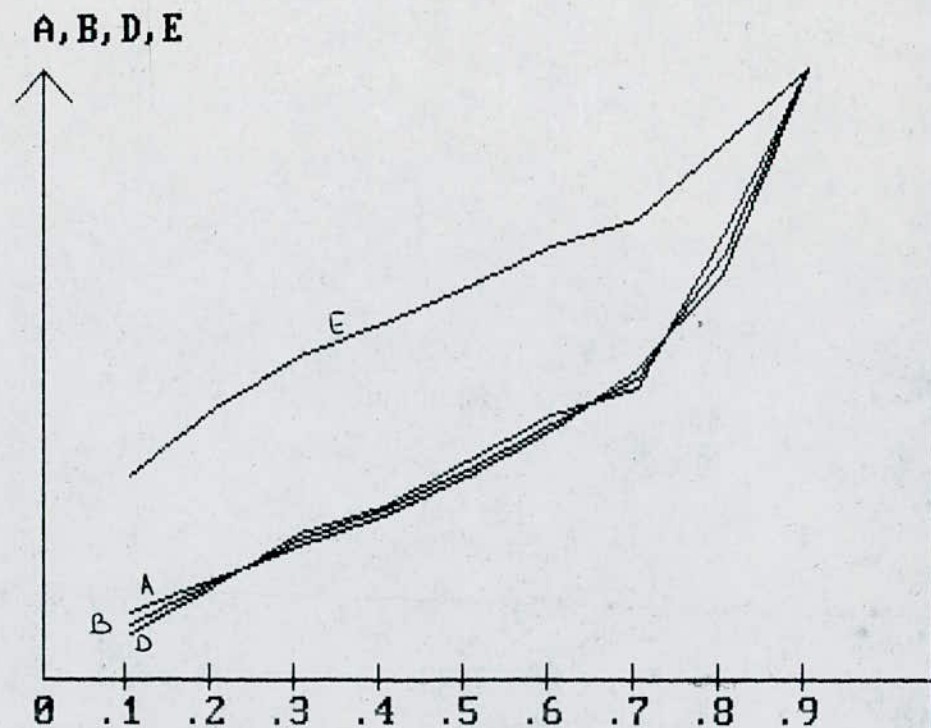
TRACE DE D,E POUR UNE DENSITE # CONSTANTE
ET VALEUR DE G1 CONSTANTE



TRACE DE Z3,Z6 POUR UNE DENSITE # CONSTANTE
ET VALEUR DE G1 CONSTANTE



TRACE DE Z3, Z6 POUR UNE DENSITE # CONSTANTE
ET VALEUR DE G1 CONSTANTE



TRACE DE A, B, D, E POUR UNE DENSITE # CONSTANTE
ET VALEUR DE G1 CONSTANTE

```

C  **Densite Spectrale=2*A2*N**2*((Q**2-5**2)/((Q**2+5**2)-4*A2*5**2))
C      ****PROGRAMME DE CALCUL DES DISPERSIONS****
C      **POUR DIFFERENTES VALEURS DE G1**
C      **Z6=(Dispersion de l'acceleration**
C      **Z3=(Dispersion de l'ecart)/P**
C  **Calcul de (A,B,D,E) par la methode de GAUSS-SEIDEL**
      DIMENSION V(9),W(9),X(9),Y(9),Z(9),V1(4)
      DATA V /.1,.2,.3,.4,.5,.6,.7,.8,.9/
      DATA W /47.22,65.,90.,112.5,135.,167.5,210.,270.,405./
      DATA X /2653.06,4081.6,5306.12,6632.6,7959.18,9693.9,
x12448.9,16734.7,24898./
      DATA Y /8000.1,9620.1,10850.,11900.1,13000.1,14200.1,
x15600.1,17670.1,21200.1/
      DATA Z /7961.,7961.,7961.,7961.,7961.,7961.,
x7961.,7961./
      DATA V1 /0.,3.E5,3.E6,3.E7/
      WRITE(*,*)CHAR(27),' [2J',CHAR(27),' [1;1H'
      EPS=1.E-9
      A1=141.688
      W1=80.862
      C1=7961.05
      Q=1.52792
      A2=.083774
C  ESTIMES INITIAUX I,A,B,D,E
      DO 40 K=1,4
      G1=V1(K)
      DO 30 J=1,9
      R=V(J)
      I=0
      A=W(J)
      B=X(J)
      D=Y(J)
      E=Z(J)
      WRITE(*,*)'=====R=',R,'=====
      WRITE(*,200)
      WRITE(*,201)I,A,B,D,E
      P=R/(1-R)

```



```

DO 10 I=1,10,1
AL=A
A=SQRT(F)*A1
B=(D*D+2*W1*E-A1*A1)/(2*E)
D=(B**2-P*(E**2)-W1**2)/(2*A1*SQRT(F))
E1=((D-A1)**2)+B*E)*3*G1*(W1**2)
E2=2*(E**2)*(B*D-A*E)
E=(E1/E2)+C1
WRITE(*,201)I,A,B,D,E
IF(ABS(AL-A).LT.EP5) GOTO 20
10 CONTINUE
20 CONTINUE
200 FORMAT('I',11X,'A',13X,'B',13X,'D',13X,'E')
201 FORMAT(I2,4E15.7)
G=1/Q
H=1/Q**2+(D-A1)/(Q*E)-2*SQRT(A2)/Q**3
H1=Q-SQRT(A2)
H11=SQRT(Q**2-A2)
H2=W1*(2*A2-Q*Q)+A1*SQRT(A2)+C1
H22=-2*W1*SQRT(A2*Q*Q-A2*A2)-A1*SQRT(Q*Q-A2)
H3=H1*H2+H11*H22
H33=H2*H11-H1*H22
H5=- (2*A2-Q*Q)+SQRT(A2)+2*SQRT(A2)*(Q*Q-A2)
H55=(4*A2-Q*Q)*SQRT(Q*Q-A2)
H6=-A*H5+B*(2*A2-Q*Q)+D*SQRT(A2)+E
H66=A*H55+2*B*SQRT(A2*Q*Q-A2*A2)+D*SQRT(Q*Q-A2)
H7=H6
H77=-H66
H8=-2*H77*SQRT(Q*Q-A2)
H88=2*H7*SQRT(Q*Q-A2)
H9=(2*A2-Q*Q)*H8+2*H88*SQRT(A2*Q*Q-A2*A2)
H99=(2*A2-Q*Q)*H88-2*H8*SQRT(A2*Q*Q-A2*A2)
TT=(H9*1E-20)*H9+(H99*1E-20)*H99
B1=2*((H9*H3)/TT)*1E-20+((H33*H99)/TT)*1E-20)
B12=2*((H33*H9)/TT)*1E-20-((H3*H99)/TT)*1E-20)*SQRT(Q*Q-A2)
B2=B1*SQRT(A2)-B12
D0=E*Q*Q
D1=D*Q*Q+2*E*SQRT(A2)

```

```

D2=B*Q*Q+2*D*SQRT(A2)+E
D3=A*Q*Q+2*B*SQRT(A2)+D
D4=2*A*SQRT(A2)+B
D5=A
Y1=(-D0*D3+D1*D2)*1E-30
Y2=(-D0*D5+D1*D4)*1E-30
Y3=D2*(Y2/D0)-D4*(Y1/D0)
Y4=D2*(Y3/D0)-D4*(Y2/D0)
Y0=D3*(Y1/D5)-D1*(Y2/D5)
DEL=D0*(D1*Y4-D3*Y3+D5*Y2)
T14=2*G*SQRT(A2)+H*Q*Q
T24=G+2*H*SQRT(A2)+B2
T0=W1*G*Q*Q+A1*T14+E*T24-(B*Q+D)
T1=W1*T14+A1*T24+E*(H+B1)-(A*Q+B)
T2=W1*T24+A1*(H+B1)-A
T3=W1*(H+B1)
ZG=DEL*F
Z1=T3*T3*(Y1/ZG)+T2*T2*(Y2/ZG)-2*T1*T3*(Y2/ZG)
Z2=Z1+T1*T1*(Y3/ZG)-2*T0*T3*(Y3/ZG)+T0*T0*(Y4/ZG)
Z3=Z2*SQRT(A2)
T60=E*G*Q*Q
T61=A1*G*Q*Q+E*(2*G*SQRT(A2)+H*Q*Q)
T62=A1*(2*G*SQRT(A2)+H*Q*Q)+E*(G+2*H*SQRT(A2)+B2)
T63=A1*(G+2*H*SQRT(A2)+B2)+E*(H+B1)
T64=A1*(H+B1)
Z4=T64*T64*(Y0/DEL)+T63*T63*(Y1/DEL)-2*T64*T62*(Y1/DEL)
Z5=Z4+T62*T62*(Y2/DEL)-2*T61*T63*(Y2/DEL)+2*T60*T64*(Y2/DEL)
Z6=Z5+T61*T61*(Y3/DEL)-2*T60*T62*(Y3/DEL)+T60*T60*(Y4/DEL)
WRITE(*,202)
WRITE(*,203)Z3,Z6
202  FORMAT(17X,'Z3=',25X,'Z6=')
203  FORMAT(10X,E14.7,15X,E14.7)
30   CONTINUE
40   CONTINUE
END

```

```

=====
***DENSITE SPECTRALE # CONSTANTE***
***REULTATS DU CALCUL DES DISPERSIONS***
**POUR DIFFERENTES VALEURS DE G1**
**Z6=Dispersion de l'acceleration**
**Z6=(Dispersion de l'ecart)/p**
=====

```

```

**G1=0**
=====R= 1.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .4722000E+02 .2653060E+04 .8000100E+04 .7961000E+04
1    .4722934E+02 .4099297E+04 .1032806E+06 .7961050E+04
2    .4722934E+02 .6700222E+06 .4752583E+10 .7961050E+04
      Z3=          Z6=
      .1007311E+06 .9887426E+08

```

```

=====R= 2.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .6500000E+02 .4081600E+04 .9620100E+04 .7961000E+04
1    .7084400E+02 .5892082E+04 .1331496E+06 .7961050E+04
2    .7084400E+02 .1113552E+07 .8751501E+10 .7961050E+04
      Z3=          Z6=
      .8243285E+05 .1304844E+09

```

```

=====R= 3.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .9000000E+02 .5306120E+04 .1085000E+05 .7961000E+04
1    .9275657E+02 .7473302E+04 .1546085E+06 .7961050E+04
2    .9275657E+02 .1501376E+07 .1215063E+11 .7961050E+04
      Z3=          Z6=
      .6676120E+05 .1432678E+09

```

```

=====R= 4.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .1125000E+03 .6632600E+04 .1190010E+05 .7961000E+04
1    .1156878E+03 .8973733E+04 .1654007E+06 .7961050E+04
2    .1156878E+03 .1718281E+07 .1276042E+11 .7961050E+04
      Z3=          Z6=
      .4507433E+05 .1174703E+09

```

```

=====R= 5.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .1350000E+03 .7959180E+04 .1300010E+05 .7961000E+04
1    .1416880E+03 .1069401E+05 .1798943E+06 .7961050E+04
2    .1416880E+03 .2032599E+07 .1457920E+11 .7961050E+04
      Z3=          Z6=
      .3433342E+05 .1057157E+09

```

```

=====R= 6.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .1675000E+03 .9693900E+04 .1420010E+05 .7961000E+04
1    .1735317E+03 .1274402E+05 .1940197E+06 .7961050E+04
2    .1735317E+03 .2364318E+07 .1610630E+11 .7961050E+04
      Z3=          Z6=
      .2528740E+05 .8186090E+08

```

```

=====R= 7.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .2100000E+03 .1244890E+05 .1560010E+05 .7961000E+04
1    .2164320E+03 .1536431E+05 .2037004E+06 .7961050E+04
2    .2164320E+03 .2606134E+07 .1569034E+11 .7961050E+04
      Z3=          Z6=
      .1583794E+05 .6468335E+08
=====

```

```

=====R= 8.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .2700000E+03  .1673470E+05  .1767010E+05  .7961000E+04
1    .2833760E+03  .1968973E+05  .2367326E+06  .7961050E+04
2    .2833760E+03  .3519863E+07  .2185996E+11  .7961050E+04
      Z3=          Z6=
      .1287124E+05  .6596958E+08
=====R= 9.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .4050000E+03  .2489800E+05  .2120010E+05  .7961000E+04
1    .4250640E+03  .2830748E+05  .2716169E+06  .7961050E+04
2    .4250640E+03  .4633624E+07  .2525490E+11  .7961050E+04
      Z3=          Z6=
      .6609737E+04  .4811046E+08
=====
      **G1=3E5**
=====R= 1.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .4722000E+02  .2653060E+04  .8000100E+04  .7961000E+04
1    .4722934E+02  .4099297E+04  .1032806E+06  .9132165E+04
2    .4722934E+02  .5841084E+06  .3611880E+10  .2261304E+06
      Z3=          Z6=
      .2939269E+04  .8218523E+05
=====R= 2.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .6500000E+02  .4081600E+04  .9620100E+04  .7961000E+04
1    .7084400E+02  .5892082E+04  .1331496E+06  .9011499E+04
2    .7084400E+02  .9837575E+06  .6830208E+10  .2595278E+06
      Z3=          Z6=
      .2152936E+04  .8840140E+05
=====R= 3.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .9000000E+02  .5306120E+04  .1085000E+05  .7961000E+04
1    .9275657E+02  .7473302E+04  .1546085E+06  .8922772E+04
2    .9275657E+02  .1339562E+07  .9672583E+10  .2748199E+06
      Z3=          Z6=
      .1679698E+04  .8875468E+05
=====R= 4.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .1125000E+03  .6632600E+04  .1190010E+05  .7961000E+04
1    .1156878E+03  .8973733E+04  .1654007E+06  .8818068E+04
2    .1156878E+03  .1551291E+07  .1040063E+11  .2616614E+06
      Z3=          Z6=
      .1219366E+04  .7849880E+05
=====R= 5.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .1350000E+03  .7959180E+04  .1300010E+05  .7961000E+04
1    .1416880E+03  .1069401E+05  .1798943E+06  .8743319E+04
2    .1416880E+03  .1850748E+07  .1208710E+11  .2593368E+06
      Z3=          Z6=
      .9531765E+03  .7411640E+05
=====R= 6.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .1675000E+03  .9693900E+04  .1420010E+05  .7961000E+04
1    .1735317E+03  .1274402E+05  .1940197E+06  .8669134E+04
2    .1735317E+03  .2171211E+07  .1358266E+11  .2528859E+06
      Z3=          Z6=
      .7322590E+03  .6840206E+05
=====

```

```

=====R= 7.000000E-001=====
      A          B          D          E
0  .2100000E+03  .1244890E+05  .1560010E+05  .7961000E+04
1  .2164320E+03  .1536431E+05  .2037004E+06  .8577872E+04
2  .2164320E+03  .2418737E+07  .1351490E+11  .2314040E+06
      Z3=
      .5117863E+03
      Z6=
      .5843405E+05
=====R= 8.000000E-001=====
      A          B          D          E
0  .2700000E+03  .1673470E+05  .1767010E+05  .7961000E+04
1  .2833760E+03  .1968973E+05  .2367326E+06  .8520407E+04
2  .2833760E+03  .3288792E+07  .1908394E+11  .2431476E+06
      Z3=
      .4012399E+03
      Z6=
      .5932668E+05
=====R= 9.000000E-001=====
      A          B          D          E
0  .4050000E+03  .2489800E+05  .2120010E+05  .7961000E+04
1  .4250640E+03  .2830748E+05  .2716169E+06  .8407616E+04
2  .4250640E+03  .4387515E+07  .2264324E+11  .2227815E+06
      Z3=
      .2308930E+03
      Z6=
      .4989478E+05
=====
      **G1=3E6**
=====R= 1.000000E-001=====
      A          B          D          E
0  .4722000E+02  .2653060E+04  .8000100E+04  .7961000E+04
1  .4722934E+02  .4099297E+04  .1032806E+06  .1967220E+05
2  .4722934E+02  .2711963E+06  .7781647E+09  .2261252E+06
      Z3=
      .6343358E+03
      Z6=
      .9182673E+04
=====R= 2.000000E-001=====
      A          B          D          E
0  .6500000E+02  .4081600E+04  .9620100E+04  .7961000E+04
1  .7084400E+02  .5892082E+04  .1331496E+06  .1846554E+05
2  .7084400E+02  .4801319E+06  .1626400E+10  .3002715E+06
      Z3=
      .4438024E+03
      Z6=
      .8870422E+04
=====R= 3.000000E-001=====
      A          B          D          E
0  .9000000E+02  .5306120E+04  .1085000E+05  .7961000E+04
1  .9275657E+02  .7473302E+04  .1546085E+06  .1757828E+05
2  .9275657E+02  .6800043E+06  .2491863E+10  .3569095E+06
      Z3=
      .3337421E+03
      Z6=
      .8215975E+04
=====R= 4.000000E-001=====
      A          B          D          E
0  .1125000E+03  .6632600E+04  .1190010E+05  .7961000E+04
1  .1156878E+03  .8973733E+04  .1654007E+06  .1653123E+05
2  .1156878E+03  .8275254E+06  .2958896E+10  .3929420E+06
      Z3=
      .2314396E+03
      Z6=
      .6626279E+04
=====R= 5.000000E-001=====
      A          B          D          E
0  .1350000E+03  .7959180E+04  .1300010E+05  .7961000E+04
1  .1416880E+03  .1069401E+05  .1798943E+06  .1578374E+05
2  .1416880E+03  .1025248E+07  .3708446E+10  .4351739E+06
      Z3=
      .1746304E+03
      Z6=
      .5846948E+04
=====

```

```

=====R= 6.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .1675000E+03 .9693900E+04 .1420010E+05 .7961000E+04
1    .1735317E+03 .1274402E+05 .1940197E+06 .1504189E+05
2    .1735317E+03 .1251374E+07 .4510987E+10 .4767543E+06

```

```

      Z3=          Z6=
      .1292772E+03 .5089832E+04

```

```

=====R= 7.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .2100000E+03 .1244890E+05 .1560010E+05 .7961000E+04
1    .2164320E+03 .1536431E+05 .2037004E+06 .1412927E+05
2    .2164320E+03 .1468445E+07 .4980468E+10 .5078509E+06

```

```

      Z3=          Z6=
      .8615175E+02 .4056340E+04

```

```

=====R= 8.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .2700000E+03 .1673470E+05 .1767010E+05 .7961000E+04
1    .2833760E+03 .1968973E+05 .2367326E+06 .1355462E+05
2    .2833760E+03 .2067358E+07 .7539863E+10 .5920439E+06

```

```

      Z3=          Z6=
      .6526241E+02 .3944104E+04

```

```

=====R= 9.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .4050000E+03 .2489800E+05 .2120010E+05 .7961000E+04
1    .4250640E+03 .2830748E+05 .2716169E+06 .1242671E+05
2    .4250640E+03 .2968514E+07 .1036395E+11 .6731964E+06

```

```

      Z3=          Z6=
      .3506894E+02 .3112091E+04

```

```

**G1=3E7**

```

```

=====R= 1.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .4722000E+02 .2653060E+04 .8000100E+04 .7961000E+04
1    .4722934E+02 .4099297E+04 .1032806E+06 .1250725E+06
2    .4722934E+02 .4272361E+05 .9228721E+06 .8369840E+04

```

```

      Z3=          Z6=
      .2391047E+02 .6149724E+02

```

```

=====R= 2.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .6500000E+02 .4081600E+04 .9620100E+04 .7961000E+04
1    .7084400E+02 .5892082E+04 .1331496E+06 .1130059E+06
2    .7084400E+02 .7852277E+05 .2098436E+08 .1411854E+05

```

```

      Z3=          Z6=
      .1183490E+03 .3531133E+04

```

```

=====R= 3.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .9000000E+02 .5306120E+04 .1085000E+05 .7961000E+04
1    .9275657E+02 .7473302E+04 .1546085E+06 .1041333E+06
2    .9275657E+02 .1148557E+06 .4605872E+08 .1884238E+05

```

```

      Z3=          Z6=
      .1141541E+03 .4996681E+04

```

```

=====R= 4.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .1125000E+03  .6632600E+04  .1190010E+05  .7961000E+04
1    .1156878E+03  .8973733E+04  .1654007E+06  .9366287E+05
2    .1156878E+03  .1461225E+06  .6700487E+08  .2334103E+05
      Z3=          Z6=
      .8665109E+02          .4389463E+04
=====R= 5.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .1350000E+03  .7959180E+04  .1300010E+05  .7961000E+04
1    .1416880E+03  .1069401E+05  .1798943E+06  .8618800E+05
2    .1416880E+03  .1878214E+06  .9827396E+08  .2868636E+05
      Z3=          Z6=
      .6921947E+02          .4017264E+04
=====R= 6.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .1675000E+03  .9693900E+04  .1420010E+05  .7961000E+04
1    .1735317E+03  .1274402E+05  .1940197E+06  .7876941E+05
2    .1735317E+03  .2390291E+06  .1378077E+09  .3530168E+05
      Z3=          Z6=
      .5277242E+02          .3407268E+04
=====R= 7.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .2100000E+03  .1244890E+05  .1560010E+05  .7961000E+04
1    .2164320E+03  .1536431E+05  .2037004E+06  .6964327E+05
2    .2164320E+03  .2979836E+06  .1789872E+09  .4440056E+05
      Z3=          Z6=
      .3516242E+02          .2424896E+04
=====R= 8.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .2700000E+03  .1673470E+05  .1767010E+05  .7961000E+04
1    .2833760E+03  .1968973E+05  .2367326E+06  .6389679E+05
2    .2833760E+03  .4386187E+06  .3106388E+09  .5900118E+05
      Z3=          Z6=
      .2685475E+02          .2221588E+04
=====R= 9.000000E-001=====
      A          B          D          E
0    .4050000E+03  .2489800E+05  .2120010E+05  .7961000E+04
1    .4250640E+03  .2830748E+05  .2716169E+06  .5261767E+05
2    .4250640E+03  .7011356E+06  .5489450E+09  .9116905E+05
      Z3=          Z6=
      .1369663E+02          .1381328E+04
=====

```

```

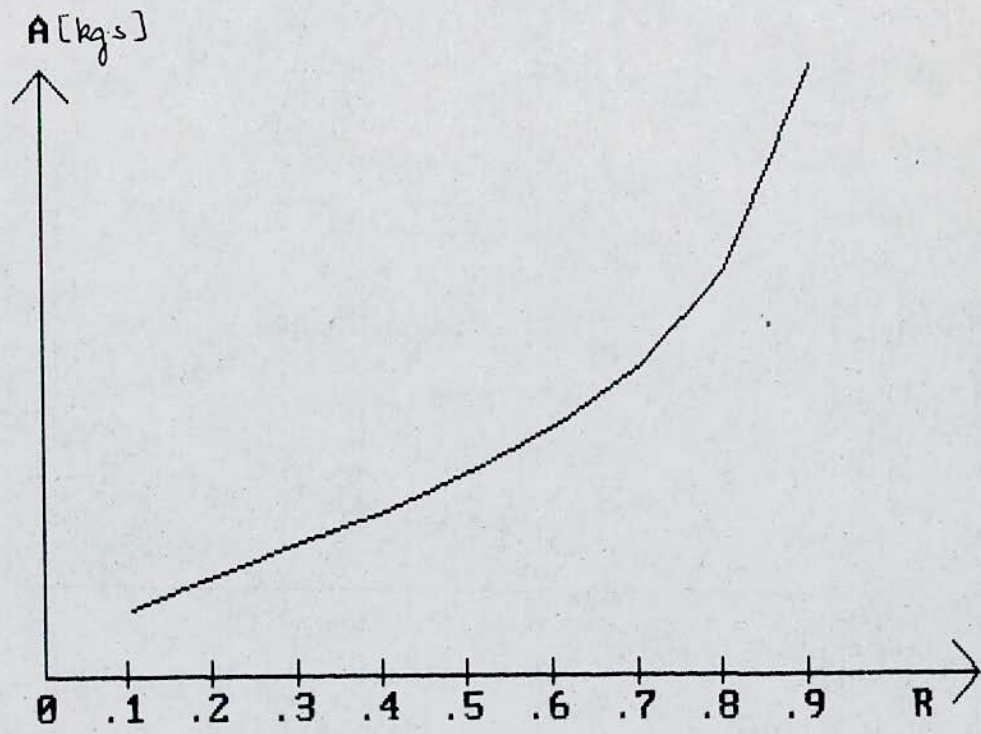
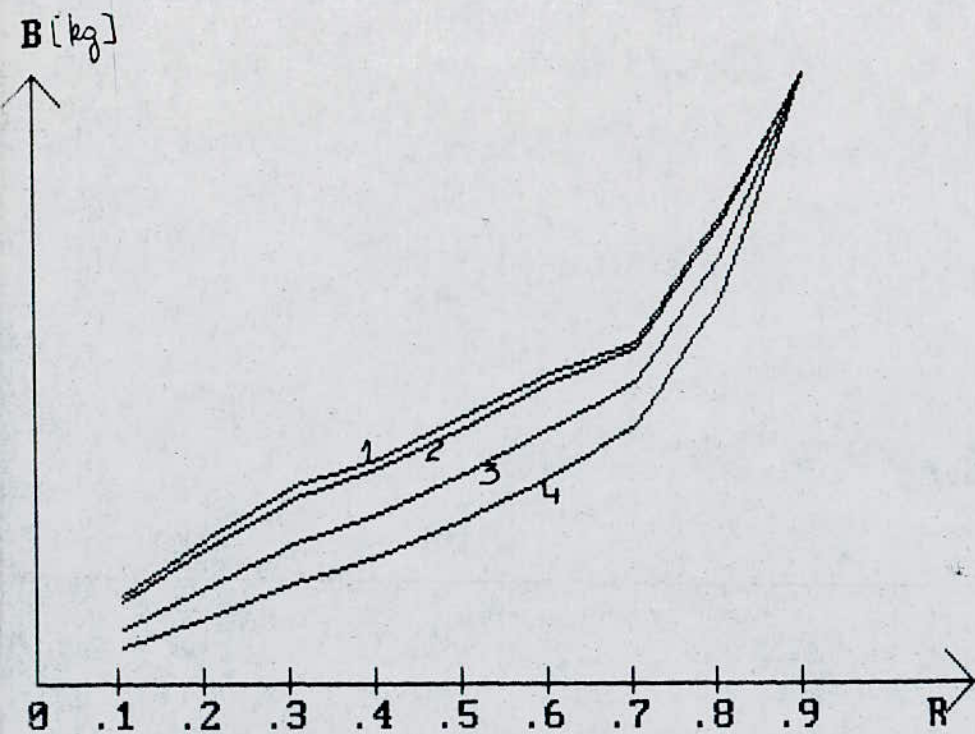
REM===TRACE DE COURBES POUR UNE DENSITE # CONSTANTE===
REM=====ET POUR DIFFERENTES VALEURS DE G1=====
SCREEN 3:CLS
DIM A(9,6),A$(6)
A$(1)="A":A$(2)="B":A$(3)="D"
A$(4)="E":A$(5)="Z0":A$(6)="Z1"
OPEN "A:T1.DAT" FOR INPUT AS 1
FOR J=1 TO 6:FOR K=1 TO 4
AM(J)=0
FOR I=1 TO 9
INPUT #1,A(I,J):A=A(I,J)
IF A<AM(J) THEN 130 ELSE AM(J)=A
REM ***
NEXT
PSET (100,300)
DRAW "U200G10E10F10H10D200R350H10F10G10E10"
FOR X=30 TO 300 STEP 32:PSET(100+X,305):DRAW"U10":NEXT X
LOCATE 20,13:PRINT"0 .1 .2 .3 .4 .5 .6 .7 .8 .9"
LOCATE 19,60:PRINT"R"
LOCATE 6,13:PRINT A$(J)
FOR I=2 TO 9 :X1=32*(I-1)+100:Y1=300-A(I-1,J)*200/AM(J)
X2=32*(I)+100:Y2=300-A(I,J)*200/AM(J)
LINE(X1,Y1)-(X2,Y2):NEXT:NEXT
LOCATE 23,20:PRINT"TAPEZ SU LA BARRE D'ESPACE";
IF INKEY#("<")="" THEN 250 ELSE CLS
NEXT
CLOSE

```

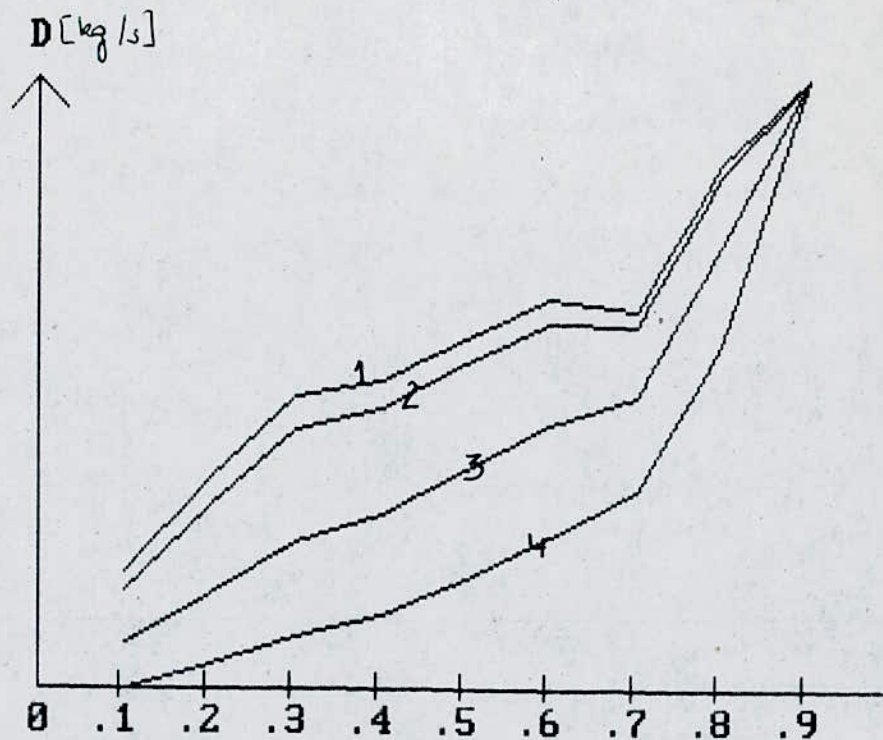
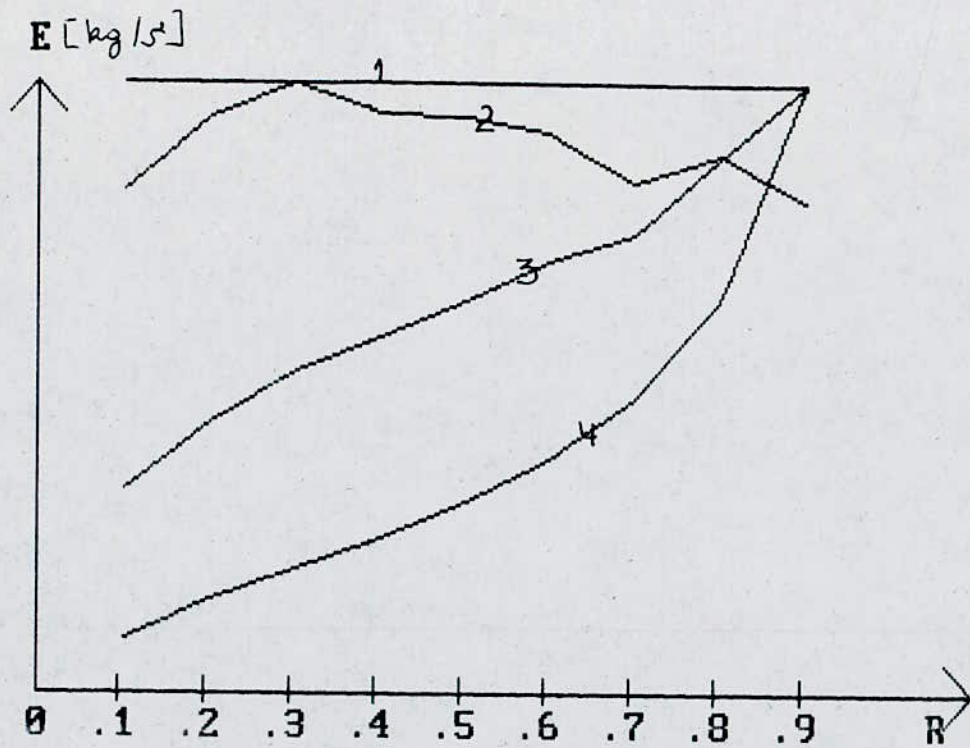
```

REM=====PROGRAMME D'ORDONNEMENT=====
DIM A(36,6)
CLS
OPEN "A:U.DAT" FOR INPUT AS 1
OPEN "A:U1.DAT" FOR OUTPUT AS 2
FOR I=1 TO 36
FOR J=1 TO 6
INPUT #1,A(I,J)
NEXT
NEXT
CLOSE #1
FOR J=1 TO 6
FOR I=1 TO 36
PRINT #2,A(I,J);", ";
PRINT A(I,J);", ";
NEXT
PRINT
NEXT
CLOSE

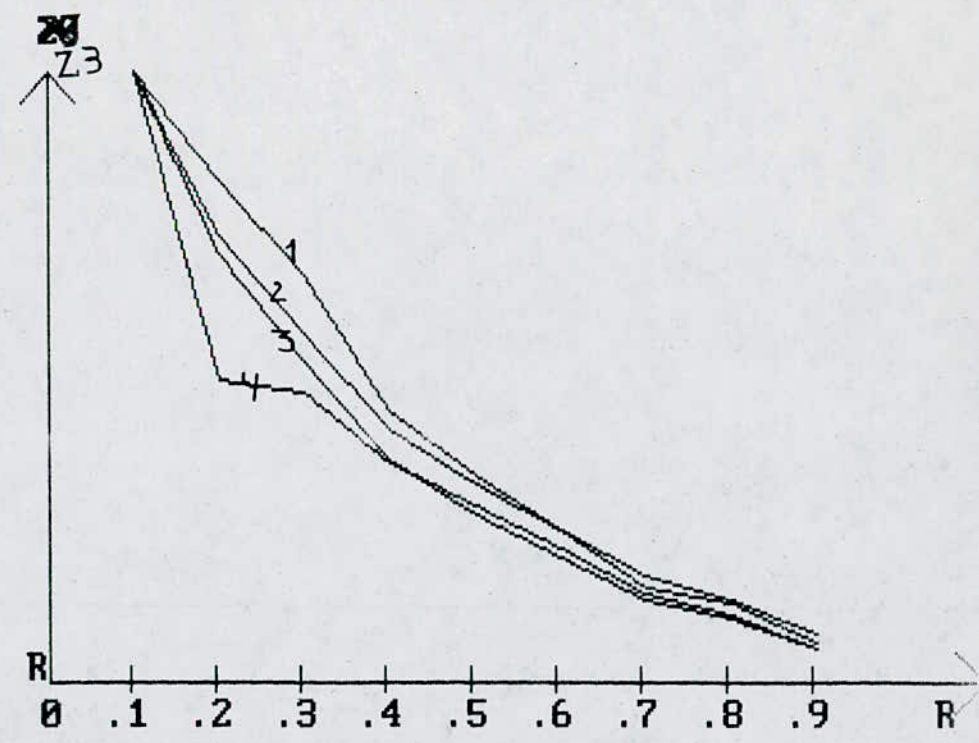
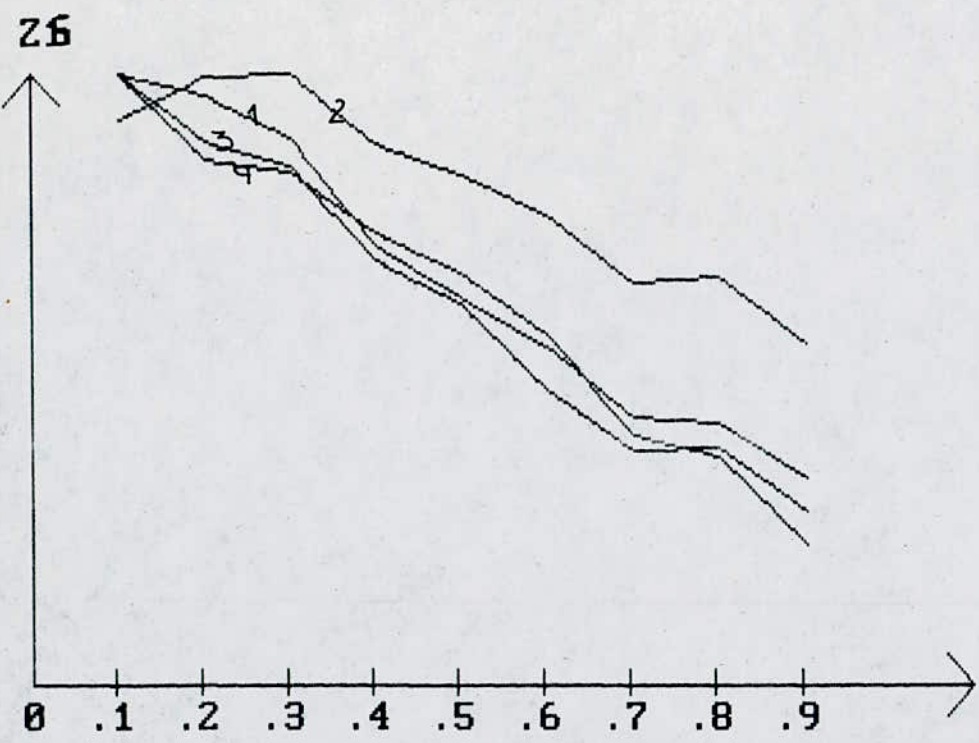
```

- 1: $q_1 = 0$
- 2: $q_1 = 3 \cdot 10^5$ [N/m³]
- 3: $q_1 = 3 \cdot 10^6$
- 4: $q_1 = 3 \cdot 10^7$



- 1: $q_1 = 0$
- 2: $q_1 = 3 \cdot 10^5$ [N/m³]
- 3: $q_1 = 3 \cdot 10^6$
- 4: $q_1 = 3 \cdot 10^7$



COURBES DE DISPERSIONS POUR UNE
DENSITE SPECTRALE # CONSTANTE
ET DIFFERENTES VALEURS DE G1

- 1. $G1 = 0$
- 2. $G1 = 3 \cdot 10^5 [N/m^3]$
- 3. $G1 = 3 \cdot 10^6$
- 4. $G1 = 3 \cdot 10^7$

Interpretation des resultats:

- Nous remarquons que à peu-près toutes les courbes presentant au moins un point de discontinuité et, ceci est dû à notre avis à la méthode de Gauss-Seidel en simple precision qui n'effectue que deux iterations qui sont quelque-fois insuffisantes pour approcher de la solution optimale pour une valeur donnée de R .

- L'influence de γ (q_1): γ n'a aucune influence sur A car A est indépendante de γ . Pour les coefficients B, D et E , plus γ augmente et plus ces paramètres diminuent c'est à dire que B, D, E varient d'une façon inversement proportionnelle par rapport à γ , en d'autres termes on peut dire que la non linéarité caractérisée par le paramètre γ diminue de la valeur de ces coefficients. Pour ce qui est des dispersions Z_0, Z_1, Z_3 et Z_6 plus γ augmente, plus ces dispersions diminuent (voir courbes) sauf pour le cas où $\gamma = 3.6^5$ et ceci est dû au fait que le vecteur initial, choisi est trop loin de la solution optimale recherchée et 2 iterations sont insuffisantes pour l'atteindre; un calcul en double precision serait préférable, mais malheureusement, ne disposant pas de documentation sur l'utilisation de la double precision en Fortran 'microsoft', on était dans l'obligation de faire les calculs en simple precision.

Donc la non-linéarité diminue les dispersions de l'accélération et celles de l'écart divisées par λ pour les différentes densités considérées.

Si on choisit une valeur de \bar{x}_i , qu'on appellera $\bar{x}_{i \text{ lim. L}}$ dans d'un système linéaire ($\gamma=0$), on peut tirer la valeur de $\bar{x}_{i \text{ lim. N.L}}$ correspondant à $\gamma \neq 0$ ainsi que $\bar{x}_{x_0 \text{ L}}$ et $\bar{x}_{x_0 \text{ N.L}}$ en respectant le critère d'optimisation; on détermine ainsi la valeur de $R(\lambda)$ correspondante à partir de laquelle on tire les coefficients $(A, B, D, E)_{\text{linéaire}}$ et $(A, B, D, E)_{\text{N.L}}$. Une fois, ces coefficients connus, on détermine les fonctions de transfert respectives, faire leur rapport et voir l'influence de la non linéarité sur le système linéaire.

CONCLUSION

* La méthode de linéarisation statistique est un moyen très efficace pour trouver et avec une bonne approximation le système optimum de vibro-isolation d'objets considérés comme modales à paramètres discrets.

- Son efficacité réside dans le fait que l'on peut l'assimiler, à un facteur de non linéarité près, à un système linéaire dont l'étude est plus simple et les calculs plus faciles.

* La fonction caractéristique $\phi(s)$ qui décrit le

Système de vibro-isolation ne dépend, dans le cas d'un bruit blanc, que de la structure de l'objet à vibro-isoler et du paramètre de la non linéarité (γ) tandis que dans le cas des vibrations forcées, il y'a en plus les paramètres de la densité spectrale qui rentrent en jeu.

* La forme des équations dynamiques utilisées dans le cas de la non linéarité symétrique est:

$m\ddot{x} + \alpha\dot{x} + cx + \gamma x^3 = F(t)$ où l'on a quatre paramètres à fixer, il serait beaucoup plus préférable d'avoir une forme plus générale qui s'écrit:

$\ddot{x} + 2\omega_0 \xi \dot{x} + \omega_0^2 x + \gamma_0 x^3 = f(t)$ dont le paramètre ξ est addimensionnel et étudier ainsi l'influence de la non linéarité du système à vibro-isoler sur le système de vibro-isolation par rapport au paramètre ξ^2 pour des valeurs de γ_0 fixées et en prenant la valeur de ω_0 la plus défavorable c'est à dire celle qui correspond au cas où la densité spectrale atteint son maximum.

L'étude serait ainsi indépendante des valeurs numériques des paramètres de l'objet à vibro-isoler, on peut même tracer des abaques pour chaque non linéarité approximée par la méthode de linéarisation statistique.

BIBLIOGRAPHIE

1. "Random processus in N.L control systems"
A.A Pervozvanskii Academic press (N.Y. - LONDON)
ENP côte 518.1 PER.
2. G.C Newton Jr. L.A. GOULD. JF KAISER
"ANALYTICAL design of linear feedback controls"
3. Marek Ksiazek et C. Ahri Kancheikh.
"vibro-isolation optimum des excitations stochastiques"
4. Z. Boutaghoul et Marek Ksiazek
"vibro-isolation optimum d'une structure mecanique"
5. P. LIGNÉLET
"FORTRAN 77" MASSON.
6. Techniques de l'ingénieur
"MECANIQUE ET CHALEUR"
- 7 "Traité théoriques"
Revue ASME V. n° 4 serie n° 4
- 8 "Vibrations et acoustique"
Revue n° 8 ASME.
- 9 "METHODES NUMERIQUES APPLIQUEES"
M. BOUMAHRAÏT et A. GOURDIN EDITION Q.P.U

EXTRA STRONG

EXTRA STRONG