AMELIORATION POUR LE CALCUL DES TASSEMENTS SOUS DES REMBLAIS OU DES RADIERS DE GRANDES DIMENSIONS

Jean-Claude GRESS¹, Jean-Michel CUINET²,

jc.gress@hydrogeotechnique.com

RESUME – l'estimation des tassements sous des remblais ou des radiers de grandes dimensions est un challenge important pour le géotechnicien confronté à des études d'infrastructures linéaires ou à celle de plateformes logistiques par exemple. Nous présentons ci-après l'utilisation de résultats connus en géodynamique afin de parfaire nos estimations.

ABSTRACT – the assessment of settlements of embankments or mat foundations, having great dimensions, is an important problem for geotechnical engineers, working on geotechnical studies of roads, railways or of logistical platforms, for example. We present here the use of results known by soil dynamic's engineers, in order to improve our settlements estimations.

1. Introduction

L'ingénieur géotechnicien confronté à un calcul de tassements sous des remblais ou des radiers de grandes dimensions constate souvent que la réalité des mesures des suivis profilométriques ou tassométriques conduit à des valeurs inférieures aux résultats des estimations.

Le travail fait par les géodynamiciens, constatant en particuliers que le module de cisaillement G évolue significativement avec la distorsion, nous ouvre une porte pour corriger nos estimations et obtenir des résultats plus pertinents.

Nous allons montrer comment.

2. Etat de l'art actuel dans le calcul des tassements sous remblais ou radiers

Pour les ouvrages d'impact au sol important, comme des remblais larges, des dallages, radiers, ou par l'effet de groupe de semelles, se pose toujours la pertinence de la méthode de calcul des tassements.

On observe une tendance fâcheuse à privilégier les calculs de tassements en méthode élastique :

$$W = \sum_{i} \frac{pihi}{Ei^{+}}$$
 (1)

pi : contrainte induite au milieu de la ième couche

hi : son épaisseur

Ei+ : module estimé par : $\frac{E_M i}{\alpha i}$ où $E_M i$ module pressiométrique de MENARD et αi coefficient rhéologique de la ième couche.

¹ Conseiller Technique d'Hydrogéotechnique, gérant de ACE Géotechnique.

² Directeur Technique Hydrogéotechnique. jm.cuinet@hydrogeotechnique.com

Quand le résultat de ce calcul est cohérent avec l'observation, c'est soit le hasard des calculs, soit que le contexte du sol est désaturé ou saturé surconsolidé, sablograveleux ou rocheux et que la méthode est effectivement applicable.

La relation (1) pose plusieurs problèmes :

- jusqu'à quelle profondeur faut-il réaliser le calcul : 1.5 B, où B est la largeur de l'impact de la fondation ?
- elle ne prend pas en compte le comportement œdométrique du sol avec compression primaire et compression secondaire, quand le sol comporte une matrice argileuse et qu'il est saturé.
- la relation (1) est absolument à prohiber pour les sols compressibles organiques.

Par contre, elle semble effectivement pouvoir s'appliquer aux sols fins désaturés ou saturés surconsolidés, aux niveaux sablograveleux et aux roches.

L'idéal pour les conditions particulières de ces ouvrages, est de considérer que la meilleure approche est une approche couplant :

- l'approche œdométrique pour les sols dont la matrice 0.400µ détermine le comportement (supérieure à 30 % en poids),
- l'approche élastique pour les niveaux sablograveleux et rocheux.

On remarque que concernant les niveaux fortement surconsolidés, dans l'approche œdométrique, les tassements de chaque couche sont donnés par :

$$\Delta H = \frac{Cs}{1 + eo} H \log \frac{\sigma' vo + \Delta \sigma}{\sigma' vo}$$
 (2)

A grande profondeur, $\Delta \sigma$ diminue sensiblement, $\sigma'vo$ lui augmente, donc $\frac{\Delta \sigma}{\sigma'vo}$ est faible, (2) devient :

$$\Delta H = \frac{Cs}{1 + eo} H \frac{1}{I N10} \frac{\Delta \sigma}{\sigma' vo}$$
 (3)

On retrouve bien la proportionnalité de ΔH avec $\Delta \sigma$, avec :

$$E + = \frac{1 + eo}{C_s} LN10 \sigma' vo$$
 (4)

3. Apport de la dynamique des sols

La dynamique des sols explicite clairement l'évolution de $G = \frac{E}{2(1+v)}$ avec la distorsion %.(5)

Nous présentons d'abord le travail de SEED (1970) sur les sables, caractérisé par les résultats de la figure n°1 :

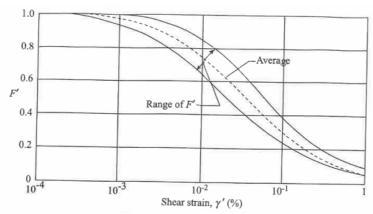


Figure n°1 – Variation de $\frac{G}{G \max}$ avec \forall pour les sables.

F' étant le rapport G/Gmax.

Puis celui de VUCETIC et DOBRY (1991) pour des sols fins, caractérisés par la valeur de PI, indice de plasticité en pourcent et pour des niveaux de surconsolidation variant de 1 à 15.

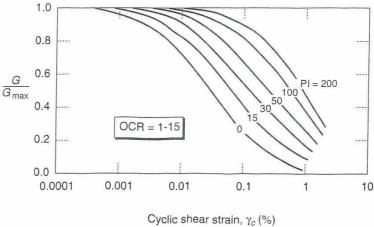


Figure n°2 – Variation de $\frac{G}{G \max}$ avec \forall pour les sols 0.400 μ .

Ces travaux montrent que quand la distorsion diminue, la valeur de G augmente pour tendre vers une valeur maximale Gmax pour une distorsion que nous appellerons $\gamma\epsilon$ en pour cent.

Nous résumons dans le tableau n°1, les valeurs con statées pour $\gamma \epsilon$ en %, en valeurs de $\log(10^{+6}\gamma \epsilon)$.

Tableau n°1 –Variation de log10 ⁶γε avec lp.

Sols	Sables	Sols lp=0	0,1	0,3	0,5	1	2
$\log(10^{+6}\gamma\epsilon)$	2,51	2,59	2,9	3,19	3,51	3,78	4,02

Les valeurs de $\gamma\epsilon$ en pour cent pour les sables et les sols à PI = 0 sont les mêmes. PI est exprimé en valeur vraie.

Les valeurs de $log(10^{+6}\gamma\epsilon)$ varie avec PI comme :

$$\log(10^6 \times \gamma \epsilon) \approx \frac{4.2 \text{ PI} + 0.55}{\text{PI} + 0.25} \text{ sauf en PI} = 0$$
 (6)

Ayant déterminé les valeurs de γ enous analysons ensuite comment varie log100F, avec $\frac{\gamma}{\gamma \, \varepsilon}$, F étant le rapport de G/Gmax.

Il ressort le tableau n°2 suivant :

Tableau n°2 – Variation de log 100F avec log $\frac{\gamma}{\gamma \varepsilon}$

$\log \frac{\gamma}{\gamma \varepsilon}$		0	0,7	1,7	2,7	3,7
Sables		2	1,974	1,818	1,477	0,85
Sol s	Ip = 0	2	1,964	1,768	1,176	0,7
	0,15	2	1,96	1,77	1,255	0,78
	0,3	2	1,97	1,77	1,32	0,73
	0,5	2	1,97	1,77	1,22	0,68
	1	2	1,97	1,8	1,12	0,7

Nous constatons pour les sols que l'évolution est indépendante de la valeur de PI. Pour les sables, nous notons des valeurs légèrement différentes, mais assez voisines. En recherchant une formulation pour caractériser ces évolutions, il semble que les meilleures approches soient du type :

$$y = 4 \sqrt{1 - \left(\frac{x}{5}\right)^{2,172}} - 2 \tag{7}$$

pour les sols

et
$$y = 2 \sqrt{1 - \left(\frac{x}{5}\right)^{1,715}}$$
 (8)

pour les sables, avec y = log(100 F) et $x = \log(\frac{\gamma}{\gamma \varepsilon})$

4. Application aux calculs des tassements

Les tassements sont estimés à partir de résultats d'essais correspondant au distorsion γ_e d'essais de laboratoire ou d'essais in situ.

Le calcul des tassements, couche par couche, conduit à une distorsion $\gamma i = \frac{\Delta h}{h}$ de chaque couche élémentaire plus faible.

La proposition est de corriger le résultat du calcul par la valeur du rapport $\frac{F(\gamma e)}{F(\gamma i)}$ (9)

F étant estimé par les relations (7) et (8).

5. Distorsions des essais œdométriques et des essais pressiométriques comparées à celles de calcul

5.1. Distorsion des essais œdométriques

Au cours d'un essai œdométrique, la variation relative de volume V ou celle de hauteur H de l'échantillon peut s'écrire, partir du module d'Young E et du coefficient de POISSON :

$$\frac{\Delta V}{V} = \frac{\Delta h}{h} = \frac{\sigma_Z}{E} \frac{(1+v)(1-2v)}{1-v}$$
(9)

où σ_Z est la contrainte appliquée sur l'échantillon.

La valeur du cisaillement maximal max est donnée par :

$$\tau \max = \frac{1}{2} \left[\sigma_Z - \frac{v}{1 - v} \sigma_Z \right] = \frac{\sigma_Z}{2} \frac{1 - 2v}{1 - v}$$
 (10)

en regardant la figure :

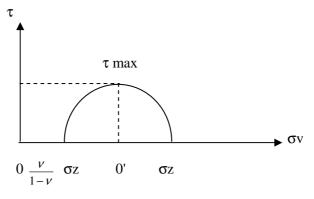


Figure n° 3 – Estimation de τ max

Sachant que :
$$G = \frac{E}{2(1+\nu)}$$
 (11)

(9) peut s'écrire :

$$\frac{\Delta h}{h} = \frac{\sigma_Z}{2G} \frac{1 - 2v}{1 - v} \tag{12}$$

et la distorsion maximale □max peut s'écrire à partir de (10) :

$$\gamma \max = \frac{\sigma_Z}{2G} \frac{1 - 2v}{1 - v} \tag{13}$$

Nous avons donc:
$$\gamma \max = \frac{\Delta h}{h}$$
 (14)

5.2. Distorsion au cours d'essais pressiométriques

Dans l'ouvrage de JEZEQUEL (1978) sur l'essai pressiométrique, BAGUELIN démontre que la distorsion à la paroi du forage est donnée par :

R rayon d'une section de la cavité, ΔR déformation.

En prenant la valeur à $\frac{V_1+V_2}{2}$, V_1 et V_2 étant les augmentations de volume de la sonde aux pressions p1 et p2 encadrant la phase pseudoélastique, nous pouvons écrire, avec Vs volume de la sonde au repos :

$$\mathcal{Y} = \left[\sqrt{\frac{\mathbf{V}\mathbf{s} + \mathbf{V}_2}{\mathbf{V}\mathbf{s} + \mathbf{V}_1}} - 1 \right] \tag{16}$$

5.3. Distorsion de calcul par un calcul œdométrique

En considérant ici un fluage négligeable, le calcul du tassement œdométrique d'une couche d'épaisseur H, d'indice des vides initial eo, chargée à une contrainte verticale effective σ 'vo, de contrainte de préconsolidation σ p et soumise à $\Delta\sigma$ est donnée classiquement par :

Si
$$\sigma' \text{vo} + \Delta \sigma < \sigma' \text{p} \quad \Delta H = \frac{C_S}{1 + \text{eo}} H \log \frac{\sigma' \text{vo} + \Delta \sigma' \text{vo}}{\sigma' \text{vo}}$$
 (17)

et si
$$\sigma' \text{vo} + \Delta \sigma \ge \sigma' \text{p} \quad \Delta H = \frac{C_S}{1 + \text{eo}} H \log \frac{\sigma' \text{p}}{\sigma' \text{vo}} + \frac{Cc}{1 + \text{eo}} H \log \frac{\sigma' \text{vo} + \Delta \sigma}{\sigma' \text{p}}$$
(18)

Cs indice de décharge, Cc indice de charge.

Pour ce calcul, σ'vo est la contrainte verticale effective au milieu de couche.

Au laboratoire, σ 'vo est la contrainte verticale effective au milieu de l'échantillon pour les termes en Cs.

Les valeurs de la distorsion $\frac{\Delta H}{H}$ au laboratoire en phase d'essai vont donc être différentes des distorsions de calcul par les méthodes classiques et c'est cette correction qu'il faut réaliser.

5.4. Distorsion du calcul pour un calcul pressiométrique

Au pressiomètre, quand le calcul est possible pour les sols pulvérulents par exemple, le tassement est estimé par :

$$\Delta H = \frac{\alpha \Delta \sigma H}{E_M}$$
 (18)

 α coefficient rhéologique de 0,33.

Em module pressiométrique de Menard et donc ici la distorsion de calcul est :

$$\frac{\Delta H}{H} = 0.33 \frac{\Delta \sigma}{E_{M}} \tag{19}$$

C'est cette distorsion qu'il va falloir comparer à celle en phase d'essai comme estimé en 5.2.

6. CONCLUSION

L'évolution de G en fonction de la distorsion est donc une donnée sur laquelle les géotechniciens se doivent de travailler dans le futur. Outre l'intérêt que présente cette évolution pour les géodynamiciens, nous avons montré ici comment elle permettrait de corriger les amplitudes de déformation calculées classiquement sous un remblai ou un radier, pour coller plus finement à la réalité des observations faites sur des ouvrages réels.

Références bibliographiques

Baguélin F., Jezequel J.F., Shielb D.H. (1978). The pressuremeter foundation engineering. *Transtech Publications.*

Seed H.B., Idriss I.M. (1970). Soil modules and damping factors for dynamic response analyses. *Report EERC 75–29. Berkely. California.*

Vucetic M., Dobry R. (1991). Effect of Soil Plasticity on Cyclic Response. *ASCE. Vol.117* n°1. Pp. 89-107.