

УДК 539.374

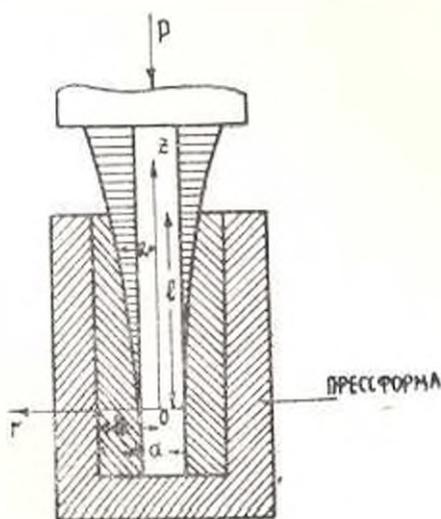
ВНЕДРЕНИЕ ЖЕСТКОГО ЦИЛИНДРА В ЦИЛИНДР, МАТЕРИАЛ
КОТОРОГО ПОДЧИНЯЕТСЯ СТЕПЕННОМУ ЗАКОНУ
УПРОЧНЕНИЯ

АПКЯН Ж. Г.

В работах [1—5] рассмотрено внедрение жесткого цилиндрического тела в идеально-пластическую трубу (внутренний и ортогогральный случаи).

В настоящей работе рассматривается внедрение (внутреннее и внешнее) жесткого тела, близкого к цилиндрическому, в цилиндр из материала со степенным упрочнением.

1. Пусть в абсолютно жесткой цилиндрической прессформе плотно помещена цилиндрическая труба, материал которой считается несжимаемым и подчиняется степенному закону упрочнения. Внутренний и внешний радиусы трубы соответственно равны a и b . В эту трубу соосно запрессовывается (внутреннее внедрение) цилиндрическая труба из значительно более твердого материала с переменным внешним



Фиг. 1

радиусом $R=R(z)=a+u_1 \exp(\nu z/b)$, где ν и u_1 — заданные положительные постоянные (фиг. 1). Материал этой трубы считается недеформируемым.

Задача решается в цилиндрической системе координат r, θ, z , закрепленной с жесткой трубой так, чтобы плоскость $z=0$ проходила через входное торцевое сечение, а положительное направление оси Oz по оси труб против направления движения. Торцы $z=l$ трубы считаем свободными от внешних сил. Тогда компоненты перемещения u, ω в направлениях r, z не зависят от θ , и $v=0$.

Уравнения равновесия, соотношения между компонентами деформаций, перемещений и напряжений, закон упрочнения имеют вид

$$\frac{\partial \sigma_z}{\partial r} + \frac{\partial \tau_{rz}}{\partial z} + \frac{\tau_{rz} - \sigma_r}{r} = 0, \quad \frac{\partial \tau_{rz}}{\partial r} + \frac{\partial \sigma_z}{\partial z} + \frac{\tau_{rz}}{r} = 0 \quad (1.1)$$

$$\varepsilon_r = \frac{\partial u}{\partial r}, \quad \varepsilon_\theta = \frac{u}{r}, \quad \varepsilon_z = \frac{\partial w}{\partial z}, \quad \gamma_{rz} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial u}{\partial z} + \frac{\partial w}{\partial r} \right) \quad (1.2)$$

$$\sigma_r - z = L\varepsilon_r, \quad \sigma_\theta - z = L\varepsilon_\theta, \quad \sigma_z - z = L\varepsilon_z, \quad \tau_{rz} = L\gamma_{rz}, \quad L = k\varepsilon_0 \quad (1.3)$$

где

$$\varepsilon_i = \frac{1}{\sqrt{2}} \sqrt{(\sigma_r - \sigma_\theta)^2 + (\sigma_\theta - \sigma_z)^2 + (\sigma_z - \sigma_r)^2 + 6\tau_{rz}^2}$$

$\varepsilon_i = \frac{2}{\sqrt{3}} \sqrt{\varepsilon_r^2 + \varepsilon_\theta^2 + \varepsilon_z^2 + \frac{2}{3}\gamma_{rz}^2}$ — интенсивности напряжений и деформаций,

$$L = 2\alpha_1(3\varepsilon_1), \quad \alpha_1 = \frac{1}{3}(\sigma_r + \sigma_\theta + \sigma_z)$$

Гамма-функция перемещений ищем в виде

$$u = if \exp(\nu z), \quad w = \frac{z}{r} \exp(\nu z) \quad (1.4)$$

где $f = f(r)$, $\nu = (\nu f)'$, ν — постоянная, штрих обозначает производную по r .

Тогда

$$\varepsilon_r = if' \exp(\nu z), \quad \varepsilon_\theta = \frac{if}{r} \exp(\nu z), \quad \varepsilon_z = -\frac{2z\nu}{r} \exp(\nu z) \quad (1.5)$$

$$\gamma_{rz} = \frac{T}{2} \exp(\nu z), \quad L = k_1 \varepsilon_1^{\frac{m-1}{2}} \exp((m-1)\nu z), \quad \alpha_1 = \frac{2}{1+\nu} \nu \exp(\nu z)$$

где

$$T = \nu^2 f - \left(\frac{f}{r} \right)', \quad \varepsilon_1 = \nu^2 \left(f'^2 + \frac{f^2}{r^2} + \frac{ff'}{r} \right) + \frac{f^2}{4}, \quad k_1 = 2^m 3^{-\frac{m+1}{2}} k$$

Из соотношений (1.2) и (1.5) получаем

$$\sigma_r = \sigma_\theta - i k_1 \omega \left(f' - \frac{f}{r} \right) \exp(m\nu z), \quad \sigma_z = \sigma_\theta - i k_1 \omega \left(f' + \frac{f}{r} \right) \exp(m\nu z) \\ \tau_{rz} = 0,5 k_1 \omega T \exp(m\nu z) \quad (1.6)$$

где $\omega = \omega(r) = \varepsilon_0^{\frac{m-1}{2}}$.

Из (1.1) и (1.6) следует

$$\sigma_r = H(z) - i k_1 \exp(m\nu z) \int_a^r \left(\frac{m}{2} T + \left(\frac{f}{r} \right)' \right) dr \quad (1.7)$$

Из соотношений (1.1), (1.6), (1.7) находим неизвестную функцию $H(z)$ и для функции f получаем обыкновенное дифференциальное уравнение четвертого порядка

$$H(z) = k_1 C_1 \exp(m\nu z)$$

$$(\omega T)^2 - m^2 \omega \left(mT + 2 \left(\frac{f}{r} \right)' \right) - 2m^2 \left(\omega \left(\frac{z}{r} + f' \right) \right)' + \left(\frac{\omega T}{r} \right)' = 0 \quad (1.8)$$

где C_1 — постоянная.

Граничные условия имеют вид

$$\tau_{rz}(a, z) = \mu_2 \tau_r(a, z), \quad \tau_{rz}(b, z) = \mu_2 \tau_r(b, z) \quad (1.9)$$

$$u(b, z) = 0, \quad u(a, z) = u_1 \exp(\nu z b) \quad (1.10)$$

где μ_1 и μ_2 — коэффициенты трения.

Кроме того, на торце $z=l$ должно удовлетворяться условие

$$\int_0^b \sigma_z(r, l) r dr = 0 \quad (1.11)$$

Введем безразмерные переменные

$$u_0 = \frac{u_1}{b}, \quad \rho = r/b, \quad \varphi = \frac{r}{b}, \quad \eta_0 = \frac{a}{b}, \quad \xi = \frac{z}{b}, \quad \xi_0 = \frac{l}{b}$$

$$u(r, z) = bu^*(\rho, \xi), \quad \omega(r, z) = b\omega^*(\rho, \xi), \quad \tau_{rz}(r, z) = k_1 \tau_{r2}^*(\rho, \xi) \quad (1.12)$$

$$\tau_{rz}(r, z) = k_1 \tau_{r1}^*(\rho, \xi), \quad \sigma_r(r, z) = k_1 \sigma_r^*(\rho, \xi), \quad \sigma_z(r, z) = k_1 \sigma_z^*(\rho, \xi)$$

$$f(r) = b^2 f^*(\rho), \quad R(z) = bR^*(\xi), \quad C_1 = bC_1^*$$

Дифференциальное уравнение (1.8) четвертого порядка можно заменить системой из четырех дифференциальных уравнений первого порядка. В безразмерных величинах она имеет вид

$$\frac{df^*}{d\rho} = \frac{\varphi^{*2} - f^*}{2\varphi}, \quad \frac{d\varphi^*}{d\rho} = \frac{3 + 4\varphi^{*2}}{2\varphi^2} f^* - \frac{\varphi^*}{2\varphi} - \xi T^*$$

$$\frac{dT^*}{d\xi} = m^2 \omega^* \left(mT^* + \frac{\varphi^{*2} - 3f^*}{\rho^2} \right) \quad (1.13)$$

$$\begin{aligned} \frac{d\varphi^*}{d\rho} = \frac{1}{Q^*} & \left(8\rho f^* \left(\frac{T^{*2}}{4} + \rho^2 \frac{3f^{*2} + \varphi^{*2}\varphi^{*2}}{4\rho^2} \right)^{\frac{m-1}{2}} + 2(1-m)\varphi^2(2\varphi^{*2} + 3)f^* \varphi^* T^* - \right. \\ & \left. - 3(5-3m)\rho^2 f^{*2} T^* - (3-m)\varphi^2 \varphi^{*2} T^* + 4(2m-1)\varphi^3 \varphi^{*2} T^{*2} - \right. \\ & \left. - 2\varphi^2 T^{*3} + 4m\varphi^3 \varphi^{*2} (f^{*2} + \varphi^{*2}\varphi^{*2}) \right) \end{aligned}$$

где

$$\varphi^* = \frac{\varphi}{b} = 2\rho^2 + \frac{f^*}{\rho}, \quad T^* = T - \rho f^* - \left(\frac{\rho f^*}{\rho} \right)'$$

$$m^* = \left(\frac{e_1^*}{e_0^*} \right)^{\frac{m-1}{2}} = \omega, \quad e_1^* = e_0^* = \rho^2 \frac{3f^{*2} + \varphi^{*2}\varphi^{*2}}{4\rho^2} + \frac{T^{*2}}{4}$$

(1.14)

$$F^* = \bar{n}F = (T^* \omega^*)' - 2m\gamma \bar{\varphi}^* \omega^* + T^* \omega^* \bar{\varphi}$$

$$Q^* = b^{-1}(Q = 2\gamma(f^*(\cdot)f^{*2} + \varphi^2 \varphi^{*2}) + m\varphi^2 f^{*2})$$

Используя соотношения (1.6), (1.7), (1.12), (1.14), можно найти безразмерные компоненты напряжений

$$\begin{aligned} \sigma_r^* &= \nu(C_1^* + z_1(\cdot)) \exp(m\cdot), & \tau_{rz}^* &= (C_1^* - \omega^* \frac{3f^* - 3f^*}{2\gamma} + z_1(\cdot)) \exp(m\cdot) \\ \sigma_z^* &= \nu(C_1^* - \gamma^* \omega^* + z_1(\cdot)) \exp(m\cdot), & \tau_{rz} &= 0,57^* \omega^* \exp(m\cdot) \end{aligned} \quad (1.15)$$

где

$$z_1(\cdot) = 0, \int_0^1 \omega^* \left(\frac{3f^*}{\gamma^2} - \gamma^* \omega^* - m1^* \right) d\cdot \quad (1.16)$$

$$C_1^* = \frac{0,5}{1 - \gamma_0^2} \int_0^1 \omega^* \left(3 \left(1 - \frac{1}{\varphi^2} \right) f^{*2} + \left(3 + \frac{1}{\varphi^2} \right) \varphi^2 \varphi^{*2} + m(1 - \varphi^2) f^* \right) d\cdot$$

Значение C_1^* в (1.16) получается из условия (1.11).

Граничные условия в безразмерных величинах имеют вид

$$T^*(\rho_0) \omega^*(\rho_0) = 2n_1 d_{r1}^*, \quad T^*(1) \omega^*(1) = 2n_2 d(C_1^* + z_1(1)), \quad f^*(1) = 0, \quad f^*(\rho_0) = u_0 \quad (1.17)$$

2. При малом значении параметра ν положим

$$f^* = \bar{f}, \quad \varphi^* = \bar{\varphi}, \quad T^* = \bar{T}, \quad F^* = \bar{F}, \quad \sigma_r^* = \bar{\sigma}_r, \quad Q^* = \bar{Q}, \quad C_1^* = \nu^{-1} \bar{C}_1 \quad (2.1)$$

где

$$\begin{aligned} \bar{T} &= T_0 + \nu T_1 + \nu^2 T_2 + \dots, & \bar{\sigma}_r &= \sigma_{r0} + \nu \sigma_{r1} + \nu^2 \sigma_{r2} + \dots \\ \bar{T} &= T_0 + \nu T_1 + \nu^2 T_2 + \dots, & \bar{F} &= F_0 + \nu F_1 + \nu^2 F_2 + \dots \\ \bar{\sigma}_r &= \frac{3\bar{f}^2 + \gamma^2 \bar{\sigma}_r^2}{1,2} + \frac{\bar{T}^2}{4} = e_{00} + \nu e_{01} + \nu^2 e_{02} + \dots \\ \bar{Q} &= 2\nu(3\bar{f}^2 + \gamma^2 \bar{\varphi}^2 + m\varphi^2 f^2) = Q_0 + \nu Q_1 + \nu^2 Q_2 + \dots \end{aligned} \quad (2.2)$$

$$\begin{aligned} \bar{C}_1 &= \frac{0,5}{1 - \gamma_0^2} \int_0^1 \bar{\omega} \left(3 \left(1 - \frac{1}{\varphi^2} \right) \bar{f} + \left(3 + \frac{1}{\varphi^2} \right) \varphi \bar{\varphi} + m\nu(1 - \varphi^2) \bar{T} \right) d\varphi = \\ &= C_{10} + \nu C_{11} + \nu^2 C_{12} + \dots, \quad \bar{\omega} = e_{\omega}^{\frac{m-1}{2}} \end{aligned}$$

Учитывая соотношения (2.2), при $\nu=0$ из (1.13) и (1.17) получим систему дифференциальных уравнений

$$\frac{d\bar{f}_0}{d\varphi} = \frac{\gamma \sigma_{r0} - \bar{f}_0}{2\varphi}, \quad \frac{d\sigma_{r0}}{d\varphi} = \frac{3\bar{f}_0 - \gamma \sigma_{r0}}{2\varphi^2}, \quad \frac{dF_0}{d\varphi} = 1 \quad (2.3)$$

$$\frac{dT_0}{d\varphi} = \frac{1}{Q_0} (8\varphi^3 F_0 \omega_0 + 6(1-m)\varphi f_0 \varphi_0 T_0 - 3(5-3m)f_0^2 T_0 - (3-m)\varphi^3 \varphi_0^2 T_0 - 2\varphi^3 T_0^3)$$

и граничные условия

$$f_0(1) = 0; \quad f_0(\varphi_0) = u_0; \quad T_0(\varphi_0) \omega_0(\varphi_0) = 2C_{10} \quad (2.4)$$

$$T_0(1) \omega_0(1) = C_{10} \left(2C_{10} + \int_1^{\varphi_0} \omega_0 \frac{3f_0 - \varphi_0^2}{\varphi^2} d\varphi \right)$$

где

$$C_{10} = \frac{3f_0^2 - \varphi_0^2}{4} + \frac{T_0^2}{4}, \quad Q_0 = 2(3f_0^2 + \varphi^2 \varphi_0^2 + m\varphi^2 T_0)$$

$$C_{10} = \frac{0.5}{1-\varphi_0^2} \int_1^{\varphi_0} \omega_0 \left(3 \left(1 - \frac{1}{\varphi^2} \right) f_0 + \left(3 + \frac{1}{\varphi^2} \right) \varphi \varphi_0 \right) d\varphi; \quad \omega_0 = e^{-\frac{m-1}{2}} \quad (2.5)$$

Решая первые три уравнения системы (2.3) и удовлетворяя первым двум граничным условиям (2.4), находим

$$f_0 = C_1 \left(\frac{1}{\varphi} - \varphi \right), \quad \varphi_0 = -C_1 \left(3 + \frac{1}{\varphi^2} \right), \quad F_0 = 2C_1 \quad (2.6)$$

где $C_1 = \varphi_0 u_0 / (1 - \varphi_0^2)$, C_1 — произвольная постоянная.

Подставляя (2.6) в последнее уравнение системы (2.3) и сделав необходимые упрощения, получим нелинейное дифференциальное уравнение для T_0

$$\frac{dT_0}{d\varphi} = \frac{2C_1 \varphi \left(C_1^2 \left(3 + \frac{1}{\varphi^4} \right) + \frac{T_0^2}{4} \right)^{\frac{3-m}{2}} - C_1^2 \left(3 - \frac{3-2m}{\varphi^4} \right) T_0 - \frac{T_0^3}{4}}{\varphi \left(C_1^2 \left(3 + \frac{1}{\varphi^4} \right) + m \frac{T_0^2}{4} \right)} \quad (2.7)$$

интеграл которого имеет вид

$$C_1^2 \left(3 + \frac{1}{\varphi^4} \right) + \frac{T_0^2}{4} = \left(\frac{\varphi T_0}{C_2 + C_1 \varphi^2} \right)^{\frac{2}{1-m}} \quad (2.8)$$

где C_2 — произвольная постоянная.

Постоянные C_1 и C_2 определяются из последних двух условий (2.4), которые после подстановки f_0 и φ_0 примут вид

$$C_2 + C_1 \varphi_0^2 = \frac{4C_1 \varphi_0}{1 - \varphi_0^2} \int_1^{\varphi_0} \left(3 + \frac{1}{\varphi^4} \right) \frac{C_2 + C_1 \varphi^2}{T_0} d\varphi \quad (2.9)$$

$$C_2 \cdot C_1 = \frac{4C_1 \varphi_0^2}{1 - \varphi_0^2} \int_1^{\varphi_0} \left(3 + \frac{\varphi_0^2}{\varphi^4} \right) \frac{C_2 + C_1 \varphi^2}{T_0} d\varphi$$

При $m=1$ из (2.8) находим

$$T_0 = \frac{C_2 + C_0 \rho^2}{2} \quad (2.10)$$

а условия (2.9) примут вид

$$C_2 + C_0 \rho_0^2 = -2C_1 \rho_0^2 (3\rho_0^2 + 1) \rho_0, \quad C_2 - C_0 = -8C_1 \rho_0^2 \quad (2.11)$$

При $m=0$ получаем

$$T_0 = 2C_2 \sqrt{3 + \frac{1}{\rho^2} \frac{C_2 + C_0 \rho^2}{\sqrt{4\rho^2 - (C_2 + C_0 \rho^2)^2}}} \quad (2.12)$$

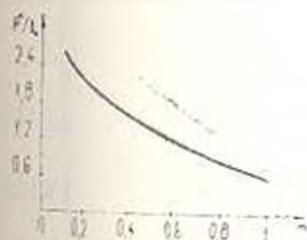
а при $m=0,5$

$$T_0 = \frac{C_2 + C_0 \rho^2}{2\sqrt{2\rho^2}} \sqrt{(C_2 + C_0 \rho^2)^2 - 1} (C_2 + C_0 \rho^2)^{-1} + 64C_1 \sqrt{1 + 3\rho^4} \quad (2.13)$$

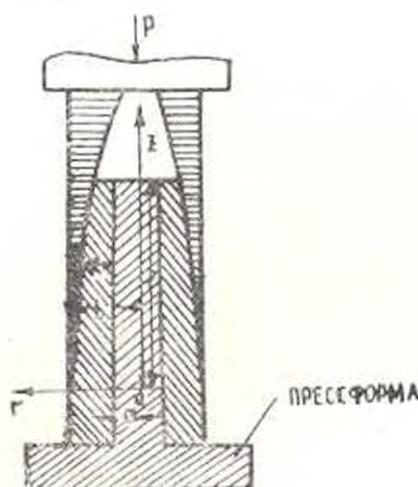
Приведем численное исследование задачи при $\nu_1=0,3$; $\nu_2=0,2$; $\alpha=10$; $\beta=12,5$; $\sigma_2=20$; $\sigma_1=0,725$; $\rho_0=1,5$; $\rho_2=0,5$ для различных значений m : $m=0,1$; $0,2$; ...; $0,9$. Вычислены значения P^*/ρ_0 (т.е. $P^* = P(k, b^2)$), P — сила сжатия цилиндра

$$P = 2\pi \int_0^{\rho_0} R^* \sqrt{1 - k^2 \rho^2} \rho^2 d\rho = \pi \rho_0^3 \left(\rho_0 + \frac{1}{2} \left(u_0 + \frac{2M^2 \rho_0}{2} \right) \right) \rho_0^2 \rho_0 \quad (2.14)$$

$$\sqrt{1 - k^2 \rho^2} = -\sigma_2^*(\rho_0, z) R^* + \sigma_1^*(\rho_0, z)$$



Фиг. 2



Фиг. 3

На фиг. 2 показана зависимость P^*/ρ_0 от величины m .

3. При внешней индентации (фиг. 3) $R^* = 1 - u_0 \exp(-z)$ и граничные условия имеют вид

$$\tau_{rz}(a, z) = \mu_2 \tau_r(a, z), \quad \tau_{rz}(b, z) = \mu_1 \tau_r(b, z) \quad (3.1)$$

$$u(b, z) = -\nu u_1 \exp(\nu z, \theta), \quad u(a, z) = 0 \quad (3.2)$$

Формулы (1.1)–(1.8), (1.11)–(1.16), (2.1)–(2.3), (2.5) имеют место и в этом случае, а остальные формулы изменяются

$$f^*(\rho_0) \omega^*(\rho_0) = 2\nu_2 C_1^*, \quad T^*(1) \omega^*(1) = 2\nu_1 (C_1^* + \varepsilon_1(1)) \quad (3.3)$$

$$f^*(1) = -\nu_2, \quad f^*(\rho_0) = 0$$

$$f_0(1) = -\nu_0, \quad f_0(\rho_0) = 1, \quad T_0(\rho_0) \nu_0(\rho_0) = 2\nu_2 C_{10}$$

$$T_0(1) \nu_0(1) = 2\nu_1 \left(C_{10} + \frac{1}{\rho_0} \int_{\rho_0}^1 \nu_0 \frac{\rho_0^2 - \rho^2}{\rho^3} d\rho \right) \quad (3.4)$$

$$f_0 = -C_3 \left(\frac{3}{\rho_0} - \frac{\rho_0}{\rho} \right), \quad \varepsilon_0 = -C_3 \left(\frac{3}{\rho_0} - \frac{\rho_0}{\rho^2} \right), \quad T_0 = 2C_3 \quad (3.5)$$

$$e_{10} = C_3^2 \left(\frac{3}{\rho_0^2} - \frac{\rho_0^2}{\rho^4} \right) + \frac{T_0^2}{4}, \quad \zeta_{10} = 8\rho^2 \left(C_3^2 \left(\frac{3}{\rho_0^2} - \frac{\rho_0}{\rho^4} \right) + m \frac{T_0^2}{4} \right) \quad (3.6)$$

$$T_0^* = \frac{8\rho^2 \left(2C_3 e_{00}^{\frac{3-m}{2}} - C_3^2 \left(\frac{3}{\rho_0^2} + (3-2m) \frac{\rho_0^2}{\rho^4} \right) \frac{T_0}{\rho} - \frac{T_0^3}{\nu_0} \right)}{Q_0} \quad (3.7)$$

$$C_3^2 \left(\frac{3}{\rho_0^2} + \frac{\rho_0^2}{\rho^4} \right) + \frac{T_0^2}{4} = \left(\frac{\rho T_0}{C_3 + C_3 \rho^2} \right)^{1-\nu} \quad (3.8)$$

$$C_{30} = -\frac{2C_3}{1-\rho_0^2} \int_{\rho_0}^1 \left(\frac{\rho_0}{\rho^2} + 3 \frac{\rho}{\rho_0} \right) \omega_0 d\rho \quad (3.9)$$

$$C_3 + C_4 \rho_0^2 = -\frac{4\nu_2 C_3}{1-\rho_0^2} \int_{\rho_0}^1 \left(\frac{\rho_0^2}{\rho^4} + 3 \right) \frac{C_3 + C_4 \rho^2}{T_0} d\rho$$

$$C_3 + C_4 = -\frac{4\nu_1 C_3}{1-\rho_0^2} \int_{\rho_0}^1 \left(\frac{3}{\rho_0} + \frac{\rho_0^3}{\rho^4} \right) \frac{C_3 + C_4 \rho^2}{T_0} d\rho \quad (3.10)$$

Если $m=1$, то

$$T_0 = \frac{C_3 + C_4 \rho_0^2}{\rho} \quad (3.11)$$

$$C_3 + C_4 \rho_0^2 = -8\nu_2 C_3, \quad C_3 - C_4 = -2\nu_1 C_3 (3 + \rho_0^2) / \rho_0 \quad (3.12)$$

INSTALLATION OF A RIGID CYLINDER IN A CYLINDER, THE MATERIAL OF WHICH SUBMITS TO THE POWER LAW OF STRENGTHENING

I. G. APIKIAN

ԿՈՇՏ ԳԼԱՆԻ ՆԵՐՊՐՈՒՄԻՐ ԱՍՐԵԼՊՆԻՄԱՆ ԱՍՏԻՃԱՆԱՅԻՆ ՈՐԵՆՔԻՆ
ԵՆԹԱՐԿՈՂ ԳԼԱՆԻ ԻՃԵՁ

Ժ. Կ. ԱՅԻԿՅԱՆ

Ա. մ. փ. փ. օ. ւ. մ.

Դիտարկված է գլանային ժարմնից բիշ տարրերից կաշտ ժարմնի ներ-
գրքումը (ներքին և արտաքին) ունակղմելի, առանձնապիսի անբաշտողությամբ
նյութից գլանի մեջ: Խնդիրը առանցքաթուկային է: Խնդրի մեջ մտնող պա-
րամետրի փոքր արժեքի դեպքում խնդրի լուծումը բերվում է ոչ դժային դի-
ֆերենցիայի համապարտման, որի ինտեգրային զտնված է:

Դիտարկված է բլիային սրինակ:

ЛИТЕРАТУРА

1. Задоян М. А. Внедрение жесткого цилиндрического тела в идеально-пластическую трубу.—МТТ, 1985, № 5, с. 98—108.
2. Аюлян А. Г., Задоян М. А. Внедрение жесткого цилиндрического тела в пластически анизотропную трубу.—Изв. АН Арм. ССР. Механика, 1986, т. 39, № 5, с. 27—36.
3. Аюлян А. Г. Влияние жесткого цилиндрического тела в пластически анизотропную трубу.—Изв. АН Арм. ССР. Механика, 1986, т. 39, № 6, с. 25—38.

Институт механики АН Армянской ССР

Поступила в редакцию
1.VI.1986