

Vadique Myself

# PHYSICS *of* ELASTIC CONTINUA



# CONTENTS

<i>Chapter 22</i>	<b>Magnetoelasticity</b>	<b>1</b>
§ 1.	Electromagnetic field	1
§ 2.	Electromagnetic waves	4
§ 3.	Electrostatics	6
§ 4.	Dielectrics	6
§ 5.	Magnetostatics	6
§ 6.	Magnetics	7
§ 7.	Magnetic rigidity	7
<b>List of referenced publications</b>		<b>10</b>



*chapter 22*

## MAGNETOELASTICITY

Problems, which are solved using models of an elastic continua, usually include already known external loads. How to find these external loads is another problem. When electric currents flow in a body, the magnetic field creates a load. The magnetic field is changing because of body's deformation. If the field's sensitivity to deformations is high, then a problem of elasticity along with magnetism emerges.

### §1. Electromagnetic field

**H**ere is the summary of the theory of electromagnetism. This theory describes the two vector fields, the electric one  $\mathbf{E}(\mathbf{r}, t)$  and the magnetic one  $\mathbf{B}(\mathbf{r}, t)$ . What are vector  $\mathbf{E}$  and pseudovector  $\mathbf{B}$  can be figured out from the expression of the electromagnetic force (the Lorentz force)  $\mathbf{F}(\mathbf{r}, \dot{\mathbf{r}}, t, q)$  acting on a point-like charge — an infinitesimal in size particle that contains an electric charge  $q$  and moves with velocity  $\dot{\mathbf{r}}$

$$\mathbf{F} = q(\mathbf{E} + \dot{\mathbf{r}} \times \mathbf{B}). \quad (1.1)$$

In essence, the part of the electromagnetic force arising from an interaction with a moving charge — the magnetic force  $q\dot{\mathbf{r}} \times \mathbf{B}$  — reveals the magnetic field  $\mathbf{B}$ , while the other part — the electric force  $q\mathbf{E}$  — reveals the electric field  $\mathbf{E}$ .

The acute question “*in which exactly frame of reference is velocity  $\dot{\mathbf{r}}$  of a charged particle measured?*” leads to the special theory of relativity\*.

the classical concept about the existence of absolute space and time as the preferred frame of reference

\* **Albert Einstein.** Zur Elektrodynamik bewegter Körper. // Annalen der Physik, IV. Folge, Band 17, 1905. Seiten 891–921.

a vacuum is space without matter, “free space”

...

continuous charge distribution

a charge density  $\varrho(\mathbf{r}, t)$  is an electric charge per volume unit

$$dq = \varrho d\mathcal{V}, \quad q = \int_{\mathcal{V}} \varrho d\mathcal{V}$$

the density of electric current is the flux of electric charge

$$\mathbf{j}(\mathbf{r}, t) \equiv \varrho \dot{\mathbf{r}}$$

в вакууме нет  $\varrho$  and  $\mathbf{j}$

in a region with no charges ( $\varrho = 0$ ) and no currents ( $\mathbf{j} = \mathbf{0}$ ), such as a vacuum, ...

...

the ponderomotive force is the electromagnetic force (the Lorentz force) per volume unit

In a material continuum with charges and currents acts the volume “ponderomotive” force

$$\mathbf{f} = \varrho \mathbf{E} + \mathbf{j} \times \mathbf{B}. \quad (1.2)$$

It is the differential (the local, the microscopic, the continual) version of (1.1).

...

Electromagnetic phenomena are usually described by the Maxwell’s equations. Differential versions of these equations are

$$\nabla \cdot \mathbf{E} = \frac{\varrho}{\varepsilon_0} \quad \text{Gauss’s theorem for electricity} \quad (1.3^\alpha)$$

$$\nabla \times \mathbf{E} = -\dot{\mathbf{B}} \quad \text{Maxwell–Faraday equation} \quad (1.3^\beta)$$

(Faraday’s law of induction)

$$\nabla \cdot \mathbf{B} = 0 \quad \text{Gauss’s theorem for magnetism} \quad (1.3^\gamma)$$

$$c^2 \nabla \times \mathbf{B} = \frac{\mathbf{j}}{\varepsilon_0} + \dot{\mathbf{E}} \quad \text{Ampère’s circuital law with} \quad (1.3^\delta)$$

Maxwell’s term  $\dot{\mathbf{E}}$  for the balance  
of electric charge

....

speed of light in vacuum  $c = 299\,792\,458 \text{ m/s}$

“electric constant”, vacuum permittivity  $\varepsilon_0$

$\varepsilon_0 \approx 8.8541878 \cdot 10^{-12} \text{ F} \cdot \text{m}^{-1}$  (farads per metre)

“magnetic constant”, vacuum permeability  $\mu_0 = \frac{1}{\varepsilon_0 c^2}$

...

With  $\mu_0$  equation (1.3<sup>δ</sup>) is sometimes written as

$$\nabla \times \mathbf{B} = \mu_0 \mathbf{j} + \mu_0 \varepsilon_0 \dot{\mathbf{E}} \quad \text{or} \quad \nabla \times \mathbf{B} = \mu_0 \mathbf{j} + \frac{1}{c^2} \dot{\mathbf{E}}.$$

...

The balance of electric charge — the continuity equation for electric charge — mathematically follows from Maxwell's equations

$$\left. \begin{aligned} \nabla \cdot (1.3^\delta) &\Rightarrow c^2 \nabla \cdot (\nabla \times \mathbf{B}) = \frac{\nabla \cdot \mathbf{j}}{\varepsilon_0} + \nabla \cdot \dot{\mathbf{E}} \\ (1.3^\alpha)^\bullet &\Rightarrow \nabla \cdot \dot{\mathbf{E}} = \frac{\dot{\varrho}}{\varepsilon_0} \\ \nabla \cdot (\nabla \times \mathbf{a}) &= 0 \quad \forall \mathbf{a}, \quad \mathbf{j} \equiv \varrho \dot{\mathbf{r}} \end{aligned} \right\} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \nabla \cdot (\varrho \dot{\mathbf{r}}) + \dot{\varrho} = 0. \quad (1.4)$$

An electromagnetic field acts upon a continuum with the vector of a ponderomotive force (1.2).

But there's also another expression of interaction, the bivalent “Maxwell” stress tensor

$$^2\mathbf{M} \equiv \varepsilon_0 \left( \mathbf{E}\mathbf{E} + c^2 \mathbf{B}\mathbf{B} - \frac{1}{2} (\mathbf{E} \cdot \mathbf{E} + c^2 \mathbf{B} \cdot \mathbf{B}) \mathbf{E} \right). \quad (1.5)$$

It derives from (1.2) and Maxwell's equations

$$\begin{aligned} (1.3^\alpha) &\Rightarrow \varrho = \varepsilon_0 \nabla \cdot \mathbf{E} \\ (1.3^\delta) &\Rightarrow \mathbf{j} = \varepsilon_0 c^2 \nabla \times \mathbf{B} - \varepsilon_0 \dot{\mathbf{E}} \\ (1.2) &\Rightarrow \mathbf{f} = \varepsilon_0 \nabla \cdot \mathbf{E}\mathbf{E} + (\varepsilon_0 c^2 \nabla \times \mathbf{B} - \varepsilon_0 \dot{\mathbf{E}}) \times \mathbf{B} = \\ &= \varepsilon_0 \nabla \cdot \mathbf{E}\mathbf{E} + \varepsilon_0 c^2 (\nabla \times \mathbf{B}) \times \mathbf{B} - \varepsilon_0 \dot{\mathbf{E}} \times \mathbf{B} \\ (1.3^\beta) &\Rightarrow \dot{\mathbf{B}} = -\nabla \times \mathbf{E} \end{aligned} \left\} \Rightarrow \dot{\mathbf{E}} \times \mathbf{B} = (\mathbf{E} \times \mathbf{B})^\bullet + \mathbf{E} \times (\nabla \times \mathbf{E})$$

Then

$$\mathbf{f} = \varepsilon_0 \nabla \cdot \mathbf{E}\mathbf{E} - \varepsilon_0 c^2 \mathbf{B} \times (\nabla \times \mathbf{B}) - \varepsilon_0 \mathbf{E} \times (\nabla \times \mathbf{E}) - \varepsilon_0 (\mathbf{E} \times \mathbf{B})^\bullet$$

For the symmetry with  $\nabla \cdot \mathbf{E}\mathbf{E}$ , the null vector

$$(1.3^\gamma) \Rightarrow \nabla \cdot \mathbf{B}\mathbf{B} = \mathbf{0}, \quad c^2 \nabla \cdot \mathbf{B}\mathbf{B} = \mathbf{0}$$

is added to  $\mathbf{f}$ .

...

$$(\text{??}, \S \text{??}.\text{??}) \Rightarrow \nabla \cdot (\mathbf{a}\mathbf{a}) = (\nabla \cdot \mathbf{a})\mathbf{a} + \mathbf{a} \cdot \nabla \mathbf{a}$$

$$(\text{??}, \S \text{??}.\text{??}) \Rightarrow \nabla (\mathbf{a} \cdot \mathbf{a}) = 2 \nabla \mathbf{a} \cdot \mathbf{a}$$

$$\nabla \cdot (\mathbf{a} \cdot \mathbf{a} \mathbf{E}) = \nabla \cdot \mathbf{E} (\mathbf{a} \cdot \mathbf{a}) = \nabla (\mathbf{a} \cdot \mathbf{a}) = 2 \nabla \mathbf{a} \cdot \mathbf{a}$$

$$\begin{aligned} \nabla \cdot {}^2M &= \varepsilon_0 \left( \nabla \cdot (\mathbb{E}\mathbb{E}) + c^2 \nabla \cdot (\mathbb{B}\mathbb{B}) - \frac{1}{2} \nabla \cdot (\mathbb{E} \cdot \mathbb{E} \mathbf{E} + c^2 \mathbb{B} \cdot \mathbb{B} \mathbf{E}) \right) = \\ &= \varepsilon_0 \left( \nabla \cdot \mathbb{E}\mathbb{E} + \mathbb{E} \cdot \nabla \mathbb{E} + c^2 \nabla \cdot \mathbb{B}\mathbb{B} + c^2 \mathbb{B} \cdot \nabla \mathbb{B} - \right. \\ &\quad \left. - \nabla \mathbb{E} \cdot \mathbb{E} - c^2 \nabla \mathbb{B} \cdot \mathbb{B} \right) \end{aligned}$$

...

## § 2. Electromagnetic waves

To derive wave equations

$$\nabla \times (1.3^\beta) \Rightarrow \nabla \times (\nabla \times \mathbb{E}) = -\nabla \times \dot{\mathbb{B}}$$

$$\nabla \times (1.3^\delta) \Rightarrow \nabla \times (\nabla \times \mathbb{B}) = \nabla \times \left( \frac{\mathbf{j}}{\varepsilon_0 c^2} + \frac{\dot{\mathbb{E}}}{c^2} \right)$$

$$\nabla \times \dot{\mathbb{E}} = (\nabla \times \mathbb{E})^\bullet, (1.3^\beta) \Rightarrow \nabla \times \dot{\mathbb{E}} = -\ddot{\mathbb{B}}$$

$$\nabla \times \dot{\mathbb{B}} = (\nabla \times \mathbb{B})^\bullet, (1.3^\delta) \Rightarrow \nabla \times \dot{\mathbb{B}} = \frac{\mathbf{j}^\bullet}{\varepsilon_0 c^2} + \frac{\ddot{\mathbb{E}}}{c^2}$$

$$\nabla \times (\nabla \times \mathbb{E}) = \nabla \nabla \cdot \mathbb{E} - \Delta \mathbb{E}$$

$$\nabla \times (\nabla \times \mathbb{B}) = \nabla \nabla \cdot \mathbb{B} - \Delta \mathbb{B}$$

$$\Delta \mathbb{E} - \underbrace{\nabla \nabla \cdot \mathbb{E}}_{\substack{\varrho/\varepsilon_0 (1.3^\alpha)}} = \frac{\ddot{\mathbb{E}}}{c^2} + \frac{\mathbf{j}^\bullet}{\varepsilon_0 c^2}$$

$$\Delta \mathbb{B} - \underbrace{\nabla \nabla \cdot \mathbb{B}}_{0 (1.3^\gamma)} = \frac{\ddot{\mathbb{B}}}{c^2} - \frac{\nabla \times \mathbf{j}}{\varepsilon_0 c^2}$$

...

$$\nabla \cdot (\nabla \times \mathbf{a}) = 0 \quad \forall \mathbf{a}$$

$$\nabla \times \nabla = \mathbf{0}, \quad \nabla \times \nabla \alpha = \mathbf{0} \quad \forall \alpha$$

vector potential  $\mathbb{A}$

$$\nabla \cdot \mathbb{B} = 0 \quad (1.3^\gamma) \Leftrightarrow \mathbb{B} = \nabla \times \mathbb{A}$$

potential  $\mathbb{A}$  is not unique and has gauge freedom  $\mathbb{A} + \nabla a$



$$\mathbb{B} = \nabla \times (\mathbb{A} + \nabla a) \Leftrightarrow \nabla \cdot \mathbb{B} = 0 \quad (1.3^\gamma)$$

scalar potential  $\phi$

$$\begin{aligned} \nabla \times \mathbb{E} &= -\dot{\mathbb{B}} \quad (1.3^\beta) \Rightarrow \nabla \times \mathbb{E} = -\nabla \times (\dot{\mathbb{A}} + \nabla \dot{a}) \Rightarrow \\ &\Rightarrow \nabla \times (\mathbb{E} + \dot{\mathbb{A}} + \nabla \dot{a}) = \mathbf{0} \Rightarrow -\nabla \phi = \mathbb{E} + \dot{\mathbb{A}} + \nabla \dot{a} \Rightarrow \\ &\Rightarrow \mathbb{E} = -\nabla(\phi + \dot{a}) - \dot{\mathbb{A}}. \quad (2.1) \end{aligned}$$

And

$$\begin{aligned} \nabla \cdot \mathbb{E} &= \frac{\rho}{\varepsilon_0} \quad (1.3^\alpha) \Rightarrow \begin{aligned} -\Delta(\phi + \dot{a}) - \nabla \cdot \dot{\mathbb{A}} &= \frac{\rho}{\varepsilon_0} \\ -\Delta\phi - \nabla \cdot (\dot{\mathbb{A}} + \nabla \dot{a}) &= \frac{\rho}{\varepsilon_0} \end{aligned} \quad (2.2) \end{aligned}$$

$$\nabla \times (\nabla \times \mathbb{A}) = \nabla \nabla \cdot \mathbb{A} - \Delta \mathbb{A}$$

$\nabla \nabla \cdot \nabla a - \nabla \cdot \nabla \nabla a = \mathbf{0}$  (partial derivatives of a smooth function commute)

$$\begin{aligned} c^2 \nabla \times \mathbb{B} &= \frac{\dot{\mathbf{j}}}{\varepsilon_0} + \dot{\mathbb{E}} \quad (1.3^\delta) \Rightarrow \\ &\Rightarrow c^2 \nabla \times (\nabla \times \mathbb{A}) = \frac{\dot{\mathbf{j}}}{\varepsilon_0} - \nabla(\dot{\phi} + \ddot{a}) - \ddot{\mathbb{A}} \Rightarrow \\ &\Rightarrow c^2(\nabla \nabla \cdot \mathbb{A} - \Delta \mathbb{A}) = \frac{\dot{\mathbf{j}}}{\varepsilon_0} - \nabla \dot{\phi} - \nabla \ddot{a} - \ddot{\mathbb{A}}. \quad (2.3) \end{aligned}$$

With a gauge freedom it's possible to simplify the wave equations (2.3) and (2.2), assuming that

$$\left. \begin{aligned} -\nabla \ddot{a} &= \nabla \dot{\phi} + c^2 \nabla \nabla \cdot \mathbb{A} \Rightarrow \ddot{a} = -\dot{\phi} - c^2 \nabla \cdot \mathbb{A} \\ -\nabla \cdot (\dot{\mathbb{A}} + \nabla \dot{a}) &= \frac{1}{c^2} \ddot{\phi} \Rightarrow \dot{\phi} = -c^2 \nabla \cdot (\mathbb{A} + \nabla a) \end{aligned} \right\} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow c^2 \nabla \cdot \mathbb{A} + c^2 \Delta a - c^2 \nabla \cdot \mathbb{A} = \ddot{a},$$

finally presenting as the homogeneous wave equation for  $a$

$$\ddot{a} = c^2 \Delta a. \quad (2.4)$$

The more popular condition is even more stiff

$$\Delta a = 0 \Rightarrow \ddot{a} = 0, \quad \dot{\phi} + c^2 \nabla \cdot \mathbb{A} = 0.$$

This Lorenz gauge condition gives the same effect, being just the particular — the harmonic — case of (2.4).

Following from (2.2) and (2.3) with condition (2.4), equations of electromagnetic waves in the potential formulation are

$$\begin{aligned} -\Delta\Phi + \frac{1}{c^2}\ddot{\Phi} &= \frac{\varrho}{\varepsilon_0}, \\ -c^2\Delta\mathbb{A} &= \frac{\mathbf{j}}{\varepsilon_0} - \ddot{\mathbb{A}}. \end{aligned} \quad (2.5)$$

...

### § 3. Electrostatics

Рассмотрение этого вопроса полезно и для последующего описания магнетизма. В статике

$$\dot{\mathbf{r}} = \mathbf{0} \Rightarrow \mathbb{B} = \mathbf{0}$$

...

The volume “ponderomotive” force, с которой электростатическое поле действует на среду ...

...

Maxwell stress tensor (1.5) in electrostatics is

$${}^2\mathbf{M} = \varepsilon_0 \left( \mathbb{E}\mathbb{E} - \frac{1}{2}\mathbb{E} \cdot \mathbb{E} \mathbf{E} \right)$$

...

### § 4. Dielectrics

Начнём с рассмотрения электростатического поля

...

В диэлектриках нет свободных зарядов: charge density  $\varrho = 0$ .  
Здесь вводится плотность дипольного момента

...

### § 5. Magnetostatics

Если поле (а с ним ...)

...

## § 6. Magnetism

Выяснив законы магнитостатики в общем случае, обратимся к веществу — некий опыт у нас уже есть в электростатике диэлектриков.

Начнём с рассмотрения

...

...

Насколько соответствует поведение реальных материалов представленным здесь формальным построениям — сей вопрос is out of scope этой книги.

## § 7. Magnetic rigidity

В электротехнике распространены обмотки всевозможной формы, в которых провод намотан так, что образуется некое массивное тело. Такие обмотки есть в статоре генератора автомобиля (да и в роторе), в больших промышленных электромагнитах и в магнитных системах установок “токама́к” (**тороидальная камера с магнитными катушками**) для управляемого термоядерного синтеза — примеров много. Сочетание токопровода и изоляции образует периодический композит, и одной из главных нагрузок для него является пондеромоторная магнитная сила. Рассчитывая деформации и механические напряжения в обмотке, начинают с определения магнитных сил. Поскольку распределение токов задано известной геометрией проводов, достаточно интегрирования по формуле Био-Савара (??). Термин “магнитоупругость” при этом неуместен, так как задачи магнитостатики и упругости решаются отдельно.

Однако при деформации обмотки меняются и поле  $\mathbf{j}$ , и вызываемое им поле  $\mathbf{B}$ . Объёмная сила становится равной

$$\mathbf{f} = (\mathbf{j} \times \mathbf{B})_0 + \dots \quad (7.1)$$

**Подчёркнутое слагаемое** соответствует недеформированному состоянию. Обусловленное деформацией изменение объёмной силы

линейно связано с малым смещением  $\mathbf{u}$ , поэтому матричное (после дискретизации) уравнение в смещениях можно представить в виде

$$(C + C_m)u = \mathring{F}. \quad (7.2)$$

К “обычному” оператору линейной упругости  $C$  добавилась магнитная жёсткость  $C_m$ ,  $\mathring{F}$  — силы в недеформированном состоянии.

Добавка  $C_m$  пропорциональна квадрату тока и может стать весьма существенной в магнитных системах с сильным полем. Учёт её необходим и при недостаточной величине  $C$ . В номинальном **режиме** конструкция может держать нагрузку, но дополнительная нагрузка неблагоприятного направления может оказаться “невыносимой”.

The role магнитной жёсткости is very important в задачах устойчивости. Матрица  $C_m$  симметрична, так как магнитные силы are potential. The critical parameters can be found using статический метод Euler’a.

Как иллюстрацию рассмотрим простую задачу о балке в продольном магнитном поле. Балка располагается на декартовой оси  $z$ , концы  $z=0$  и  $z=l$  закреплены, магнитная индукция  $\mathbf{B} = B\mathbf{k} = \text{constant}$ , по балке течёт постоянный (по величине) ток  $I$ . В классической модели балки при равных жёсткостях на изгиб для прогиба  $\mathbf{u} = u_1\mathbf{e}_1 + u_2\mathbf{e}_2$  легко получить следующую постановку:

...

Вводя комплексную комбинацию  $u \equiv u_1 + iu_2$ , будем иметь

...

с общим решением

...

Подстановка в граничные условия приводит к однородной системе для постоянных  $A_k$ . Приравняв нулю определитель, придём к характеристическому уравнению

...

Наименьший положительный корень  $x = 3.666$ , так что критическая комбинация параметров такова:

$$(IBl^3/a)_* = 394.2.$$

Поле  $B$  в этом решении считалось внешним и не варьировалось. Но если собственное поле тока в стержне сравнимо с  $B$ , то решение изменится and усложнится.

## Bibliography

Основы электродинамики хорошо изложены во многих книгах [90, 85], но для приложений в механике выделяется книга И. Е. Тамма [96]. Растёт список литературы по связанным задачам электромагнетизма и упругости [47, 49]. Как введение в эту область может быть полезна монография В. Новацкого [41].

## LIST OF REFERENCED PUBLICATIONS

1. **Antman, Stuart S.** The theory of rods. In: Truesdell C. (editor) Mechanics of solids. Volume II. Linear theories of elasticity and thermoelasticity. Linear and nonlinear theories of rods, plates, and shells. Springer-Verlag, 1973. Pages 641–703.
2. **Алфутов Н. А.** Основы расчета на устойчивость упругих систем. Издание 2-е. М.: Машиностроение, 1991. 336 с.
3. **Артоболевский И. И., Бобровницкий Ю. И., Генкин М. Д.** Введение в акустическую динамику машин. «Наука», 1979. 296 с.
4. **Ахтырец Г. П., Короткин В. И.** Использование МКЭ при решении контактной задачи теории упругости с переменной зоной контакта // Известия северо-кавказского научного центра высшей школы (СКНЦ ВШ). Серия естественные науки. Ростов-на-Дону: Издательство РГУ, 1984. № 1. С. 38–42.
5. **Ахтырец Г. П., Короткин В. И.** К решению контактной задачи с помощью метода конечных элементов // Механика сплошной среды. Ростов-на-Дону: Издательство РГУ, 1988. С. 43–48.
6. **Бидерман В. Л.** Механика тонкостенных конструкций. М.: Машиностроение, 1977. 488 с.
7. **Вениамин И. Блох.** Теория упругости. Харьков: Издательство Харьковского Государственного Университета, 1964. 484 с.
8. **Власов В. З.** Тонкостенные упругие стержни. М.: Физматгиз, 1959. 568 с.
9. **Гольденвейзер А. Л.** Теория упругих тонких оболочек. «Наука», 1976. 512 с.
10. **Гольденвейзер А. Л., Лидский В. Б., Товстик П. Е.** Свободные колебания тонких упругих оболочек. «Наука», 1979. 383 с.
11. **Gordon, James E.** Structures, or Why things don't fall down. Penguin Books, 1978. 395 pages. *Перевод: Гордон Дж.* Конструкции, или почему не ломаются вещи. «Мир», 1980. 390 с.

12. **Gordon, James E.** The new science of strong materials, or Why you don't fall through the floor. Penguin Books, 1968. 269 pages. *Перевод: Гордон Дж.* Почему мы не проваливаемся сквозь пол. «Мир», 1971. 272 с.
13. **Александр Н. Гузь.** Устойчивость упругих тел при конечных деформациях. Киев: “Наукова думка”, 1973. 271 с.
14. *Перевод: Де Вит Р.* Континуальная теория дисклинаций. «Мир», 1977. 208 с.
15. **Джанелидзе Г. Ю., Пановко Я. Г.** Статика упругих тонкостенных стержней. Л., М.: Гостехиздат, 1948. 208 с.
16. **Димитриенко Ю. И.** Тензорное исчисление: Учебное пособие для вузов. М.: “Высшая школа”, 2001. 575 с.
17. **Владимир В. Елисеев** Одномерные и трёхмерные модели в механике упругих стержней. Диссертация на соискание учёной степени доктора физико-математических наук. ЛГТУ, 1991. 300 с.
18. **Eshelby, John D.** The continuum theory of lattice defects // Solid State Physics, Academic Press, vol. 3, 1956, pp. 79–144. *Перевод: Эшелби Дж.* Континуальная теория дислокаций. М.: ИИЛ, 1963. 247 с.
19. **Журавлёв В. Ф.** Основы теоретической механики. 3-е издание, переработанное. М.: ФИЗМАТЛИТ, 2008. 304 с.
20. **Зубов Л. М.** Методы нелинейной теории упругости в теории оболочек. Изд-во Ростовского ун-та, 1982. 144 с.
21. **Кац, Арнольд М.** Теория упругости. 2-е издание, стереотипное. Санкт-Петербург: Издательство «Лань», 2002. 208 с.
22. **Качанов Л. М.** Основы механики разрушения. «Наука», 1974. 312 с.
23. **Керштейн И. М., Ключников В. Д., Ломакин Е. В., Шестериков С. А.** Основы экспериментальной механики разрушения. Изд-во МГУ, 1989. 140 с.
24. **Cosserat E. et Cosserat F.** Théorie des corps déformables. Paris: A. Hermann et Fils, 1909. 226 p.
25. **Cottrell, Alan.** Theory of crystal dislocations. Gordon and Breach (Documents on Modern Physics), 1964. 94 p. *Перевод: Коттрел А.* Теория дислокаций. «Мир», 1969. 96 с.

26. **Kröner, Ekkehart** (i) *Kontinuumstheorie der Versetzungen und Eigenspannungen*. Springer-Verlag, 1958. 180 pages. (ii) *Allgemeine Kontinuumstheorie der Versetzungen und Eigenspannungen* // *Archive for Rational Mechanics and Analysis*. Volume 4, Issue 1 (January 1959), pp. 273–334. *Перевод: Крёнер Э.* Общая континуальная теория дислокаций и собственных напряжений. «Мир», 1965. 104 с.
27. **Augustus Edward Hough Love**. A treatise on the mathematical theory of elasticity. Volume I. Cambridge, 1892. 354 p. Volume II. Cambridge, 1893. 327 p. 4th edition. Cambridge, 1927. Dover, 1944. 643 p. *Перевод: Аугустус Ляв* Математическая теория упругости. М.: ОНТИ, 1935. 674 с.
28. **Лурье А. И.** Нелинейная теория упругости. «Наука», 1980. 512 с. *Translation: Lurie, A. I.* Nonlinear Theory of Elasticity: translated from the Russian by K. A. Lurie. Elsevier Science Publishers B.V., 1990. 617 p.
29. **Лурье А. И.** Теория упругости. «Наука», 1970. 940 с. *Translation: Lurie, A. I.* Theory of Elasticity (translated by A. Belyaev). Springer-Verlag, 2005. 1050 p.
30. **Лурье А. И.** Пространственные задачи теории упругости. М.: Гостехиздат, 1955. 492 с.
31. **Лурье А. И.** Статика тонкостенных упругих оболочек. М., Л.: Гостехиздат, 1947. 252 с.
32. **George E. Mase**. *Schaum's outline of theory and problems of continuum mechanics* (Schaum's outline series). McGraw-Hill, 1970. 221 p. *Перевод: Джордж Мейз.* Теория и задачи механики сплошных сред. Издание 3-е. URSS, 2010. 320 с.
33. **Ernst Melan, Heinz Parkus**. *Wärmespannungen infolge stationärer Temperaturfelder*. Wein, Springer-Verlag, 1953. 114 Seiten. *Перевод: Мелан Э., Паркус Г.* Термоупругие напряжения, вызываемые стационарными температурными полями. М.: Физматгиз, 1958. 167 с.
34. **Меркин Д. Р.** Введение в механику гибкой нити. «Наука», 1980. 240 с.
35. **Меркин Д. Р.** Введение в теорию устойчивости движения. 3-е издание. «Наука», 1987. 304 с.



36. **Mindlin, Raymond David and Tiersten, Harry F.** Effects of couplestresses in linear elasticity // Archive for Rational Mechanics and Analysis. Volume 11, Issue 1 (January 1962), pp. 415–448. *Перевод: Миндлин Р. Д., Тирстен Г. Ф.* Эффекты моментных напряжений в линейной теории упругости // Механика: Сборник переводов и обзоров иностранной периодической литературы. «Мир», 1964. № 4 (86). С. 80–114.
37. **Морозов Н. Ф.** Математические вопросы теории трещин. «Наука», 1984. 256 с.
38. **Naghdi P. M.** The theory of shells and plates. In: Truesdell C. (editor) Mechanics of solids. Volume II. Linear theories of elasticity and thermoelasticity. Linear and nonlinear theories of rods, plates, and shells. Springer-Verlag, 1973. Pages 425–640.
39. **Witold Nowacki.** Dynamiczne zagadnienia termosprężystości. Warszawa: Państwowe wydawnictwo naukowe, 1966. 366 stron. *Translation: Nowacki, Witold.* Dynamic problems of thermoelasticity. Leyden: Noordhoff international publishing, 1975. 436 pages. *Перевод: Витольд Новацкий.* Динамические задачи термоупругости. «Мир», 1970. 256 с.
40. **Witold Nowacki.** Teoria sprężystości. Warszawa: Państwowe wydawnictwo naukowe, 1970. 769 stron. *Перевод: Новацкий Витольд.* Теория упругости. «Мир», 1975. 872 с.
41. **Witold Nowacki.** Efekty elektromagnetyczne w stałych ciałach odkształcalnych. Państwowe wydawnictwo naukowe, 1983. 147 stron. *Перевод: Новацкий В.* Электромагнитные эффекты в твёрдых телах. «Мир», 1986. 160 с.
42. **Новожилов В. В.** Теория тонких оболочек. 2-е издание. Л.: Судпромгиз, 1962. 431 с.
43. **Пановко Я. Г., Бейлин Е. А.** Тонкостенные стержни и системы, составленные из тонкостенных стержней. В сборнике: Рабинович И. М. (редактор) Строительная механика в СССР 1917–1967. М.: Стройиздат, 1969. С. 75–98.
44. **Пановко Я. Г., Губанова И. И.** Устойчивость и колебания упругих систем. Современные концепции, парадоксы и ошибки. 4-е издание. «Наука», 1987. 352 с.
45. **Heinz Parkus.** Instationäre Wärmespannungen. Springer-Verlag, 1959. 176 Seiten. *Перевод: Паркус Г.* Неустановившиеся температурные напряжения. М.: Физматгиз, 1963. 252 с.

46. **Партон В. З.** Механика разрушения: от теории к практике. «Наука», 1990. 240 с.
47. **Партон В. З., Кудрявцев Б. А.** Электромагнитоупругость пьезоэлектрических и электропроводных тел. «Наука», 1988. 472 с.
48. **Партон В. З., Морозов Е. М.** Механика упругопластического разрушения. 2-е издание. «Наука», 1985. 504 с.
49. **Подстригач Я. С., Бурак Я. И., Кондрат В. Ф.** Магнитотермоупругость электропроводных тел. Киев: Наукова думка, 1982. 296 с.
50. **Поручиков В. Б.** Методы динамической теории упругости. «Наука», 1986. 328 с.
51. **Southwell, Richard V.** An introduction to the theory of elasticity for engineers and physicists. Dover Publications, 1970. 509 pages. *Перевод: Саусвелл Р. В.* Введение в теорию упругости для инженеров и физиков. М.: ИИЛ, 1948. 675 с.
52. **Седов Л. И.** Механика сплошной среды. Том 2. 6-е издание. «Лань», 2004. 560 с.
53. **Ciarlet, Philippe G.** Mathematical elasticity. Volume 1: Three-dimensional elasticity. Elsevier Science Publishers B. V., 1988. xlii + 452 pp. *Перевод: Филипп Сьярле* Математическая теория упругости. «Мир», 1992. 472 с.
54. **Adhémar-Jean-Claude Barré de Saint-Venant.** Mémoire sur la torsion des prismes, avec des considérations sur leur flexion ainsi que sur l'équilibre intérieur des solides élastiques en général, et des formules pratiques pour le calcul de leur résistance à divers efforts s'exerçant simultanément. Memoires presentes par divers savants a l'Academie des sciences, t. 14, année 1856. 327 pages. *Перевод на русский язык: Сен-Венан Б.* Мемуар о кручении призм. Мемуар об изгибе призм. М.: Физматгиз, 1961. 518 страниц.
55. **Adhémar-Jean-Claude Barré de Saint-Venant.** Mémoire sur la flexion des prismes ..... Journal de mathematiques pures et appliquees, publie par J. Liouville. 2me serie, t. 1, année 1856. *Перевод на русский язык: Сен-Венан Б.* Мемуар о кручении призм. Мемуар об изгибе призм. М.: Физматгиз, 1961. 518 страниц.
56. **Cristian Teodosiu.** Elastic models of crystal defects. Springer-Verlag, 1982. 336 pages. *Перевод: Теодосиу К.* Упругие модели дефектов в кристаллах. «Мир», 1985. 352 с.
57. **Тимошенко Степан П.** Устойчивость стержней, пластин и оболочек. «Наука», 1971. 808 с.

58. **Тимошенко Степан П., Войновский-Кригер С.** Пластинки и оболочки. «Наука», 1966. 635 с.
59. **Stephen P. Timoshenko and James N. Goodier.** Theory of Elasticity. 2nd edition. McGraw–Hill, 1951. 506 pages. 3rd edition. McGraw–Hill, 1970. 567 pages. *Перевод: Тимошенко Степан П., Джеймс Гудьер.* Теория упругости. 2-е издание. «Наука», 1979. 560 с.
60. **Truesdell, Clifford A.** A first course in rational continuum mechanics. Volume 1: General concepts. 2nd edition. Academic Press, 1991. 391 pages. *Перевод: Труделл К.* Первоначальный курс рациональной механики сплошных сред. «Мир», 1975. 592 с.
61. **Феодосьев В. И.** Десять лекций-бесед по сопротивлению материалов. 2-е издание. «Наука», 1975. 173 с.
62. *Перевод: Хеллан К.* Введение в механику разрушения. «Мир», 1988. 364 с.
63. *Перевод: Циглер Г.* Основы теории устойчивости конструкций. «Мир», 1971. 192 с.
64. **Черепанов Г. П.** Механика хрупкого разрушения. «Наука», 1974. 640 с.
65. **Черных К. Ф.** Введение в анизотропную упругость. «Наука», 1988. 192 с.
66. **Шермергор Т. Д.** Теория упругости микронеоднородных сред. «Наука», 1977. 400 с.

*Oscillations and waves*

67. **Timoshenko, Stephen P.; Young, Donovan H.; William Weaver, jr.** Vibration problems in engineering. 5th edition. John Wiley & Sons, 1990. 624 pages. *Перевод: Тимошенко Степан П., Янг Донован Х., Уильям Уивер.* Колебания в инженерном деле. М.: Машиностроение, 1985. 472 с.
68. **Бабаков И. М.** Теория колебаний. 4-е издание. «Дрофа», 2004. 592 с.
69. **Бидерман В. Л.** Теория механических колебаний. М.: Высшая школа, 1980. 408 с.
70. **Болотин В. В.** Случайные колебания упругих систем. «Наука», 1979. 336 с.
71. **Гринченко В. Т., Мелешко В. В.** Гармонические колебания и волны в упругих телах. Киев: Наукова думка, 1981. 284 с.

72. **Whitham, Gerald B.** Linear and nonlinear waves. John Wiley & Sons, 1974. 636 pages. *Перевод: Уизем Дж.* Линейные и нелинейные волны. «Мир», 1977. 624 с.
73. **Kolsky, Herbert.** Stress waves in solids. Oxford, Clarendon Press, 1953. 211 p. 2nd edition. Dover Publications, 2012. 224 p. *Перевод: Кольский Г.* Волны напряжения в твёрдых телах. М.: ИИЛ, 1955. 192 с.
74. **Энгельбрехт Ю. К., Нигул У. К.** Нелинейные волны деформации. «Наука», 1981. 256 с.
75. **Слепян Л. И.** Нестационарные упругие волны. Л.: Судостроение, 1972. 376 с.
76. **Григолюк Э. И., Селезов И. Т.** Неклассические теории колебаний стержней, пластин и оболочек. (Итоги науки и техники. Механика твёрдых деформируемых тел. Том 5.) М.: ВИНТИ, 1973. 272 с.

### *Composites*

77. **Christensen, Richard M.** Mechanics of composite materials. New York: Wiley, 1979. 348 p. *Перевод: Кристенсен Р.* Введение в механику композитов. «Мир», 1982. 336 с.
78. **Кравчук А. С., Майборода В. П., Уржумцев Ю. С.** Механика полимерных и композиционных материалов. Экспериментальные и численные методы. «Наука», 1985. 304 с.
79. **Победря Б. Е.** Механика композиционных материалов. Изд-во Моск. ун-та, 1984. 336 с.
80. **Черепанов Г. П.** Механика разрушения композиционных материалов. «Наука», 1983. 296 с.
81. **Бахвалов Н. С., Панасенко Г. П.** Осреднение процессов в периодических средах. Математические задачи механики композиционных материалов. «Наука», 1984. 352 с.
82. **Bensoussan A., Lions J.-L., Papanicolaou G.** Asymptotic analysis for periodic structures. Amsterdam: North-Holland, 1978. 700 p.

### *The finite element method*

83. **Зенкевич О., Морган К.** Конечные элементы и аппроксимация. «Мир», 1986. 318 с.
84. **Шабров Н. Н.** Метод конечных элементов в расчётах деталей тепловых двигателей. Л.: Машиностроение, 1983. 212 с.

*Mechanics, thermodynamics, electromagnetism*

85. **Feynman, Richard Ph. • Leighton, Robert B. • Sands, Matthew.** The Feynman Lectures on Physics. New millennium edition. Volume II: Mainly electromagnetism and matter. Basic Books, 2011. 566 pages. *Online: The Feynman Lectures on Physics. Online edition.*
86. **Goldstein, Herbert; Poole, Charles P.; Safko, John L.** Classical Mechanics. 3rd edition. Addison–Wesley, 2001. 638 pages. *Перевод: Голдстейн Г., Пул Ч., Сафко Дж.* Классическая механика. URSS, 2012. 828 с.
87. **Pars, Leopold A.** A treatise on analytical dynamics. London: Heinemann, 1965. 641 pages. *Перевод: Парс Л. А.* Аналитическая динамика. «Наука», 1971. 636 с.
88. **Ter Haar, Dirk.** Elements of hamiltonian mechanics. 2nd edition. Pergamon Press, 1971. 201 pages. *Перевод: Тер Хаар Д.* Основы гамильтоновой механики. «Наука», 1974. 223 с.
89. **Беляев Н. М., Рядно А. А.** Методы теории теплопроводности. М.: Высшая школа, 1982. В 2-х томах. Том 1, 328 с. Том 2, 304 с.
90. **Бредов М. М., Румянцев В. В., Топтыгин И. Н.** Классическая электродинамика. «Наука», 1985. 400 с.
91. **Феликс Р. Гантмахер** Лекции по аналитической механике. Издание 2-е. «Наука», 1966. 300 с.
92. **Ландау Л. Д., Лифшиц Е. М.** Краткий курс теоретической физики. Книга 1. Механика. Электродинамика. «Наука», 1969. 271 с.
93. **Лойцянский Л. Г., Лурье А. И.** Курс теоретической механики: В 2-х томах. «Дрофа», 2006. Том 1: Статика и кинематика. 9-е издание. 447 с. Том 2: Динамика. 7-е издание. 719 с.
94. **Лурье А. И.** Аналитическая механика. М.: Физматгиз, 1961. 824 с.
95. **Ольховский И. И.** Курс теоретической механики для физиков. 3-е издание. Изд-во МГУ, 1978. 575 с.
96. **Тамм И. Е.** Основы теории электричества. 11-е издание. М.: Физматлит, 2003. 616 с.

*Tensors and tensor calculus*

97. **McConnell, Albert Joseph.** Applications of tensor analysis. New York: Dover Publications, 1957. 318 pages. *Перевод: Мак-Коннел А. Дж.* Введение в тензорный анализ с приложениями к геометрии, механике и физике. М.: Физматгиз, 1963. 412 с.

98. **Schouten, Jan A.** Tensor analysis for physicists. 2nd edition. Dover Publications, 2011. 320 pages. *Перевод: Схоутен Я. А.* Тензорный анализ для физиков. «Наука», 1965. 456 с.
99. **Sokolnikoff, I. S.** Tensor analysis: Theory and applications to geometry and mechanics of continua. 2nd edition. John Wiley & Sons, 1965. 361 pages. *Перевод: Сокольников И. С.* Тензорный анализ (с приложениями к геометрии и механике сплошных сред). «Наука», 1971. 376 с.
100. **Рашевский П. К.** Риманова геометрия и тензорный анализ. Издание 3-е. «Наука», 1967. 664 с.

#### *Variational methods*

101. **Karel Rektorys.** Variační metody v inženýrských problémech a v problémech matematické fyziky. SNTL (Státní nakladatelství technické literatury), 1974. 593 s. *Translation: Rektorys, Karel.* Variational Methods in Mathematics, Science and Engineering. Second edition. D. Reidel Publishing Company, 1980. 571 p. *Перевод: Ректорис К.* Вариационные методы в математической физике. «Мир», 1985. 590 с.
102. **Washizu, Kyuichiro.** Variational methods in elasticity and plasticity. 3rd edition. Pergamon Press, Oxford, 1982. 630 pages. *Перевод: Васидзу К.* Вариационные методы в теории упругости и пластичности. «Мир», 1987. 542 с.
103. **Бердичевский В. Л.** Вариационные принципы механики сплошной среды. «Наука», 1983. 448 с.
104. **Михлин С. Г.** Вариационные методы в математической физике. Издание 2-е. «Наука», 1970. 512 с.

#### *Perturbation methods (asymptotic methods)*

105. **Cole, Julian D.** Perturbation methods in applied mathematics. Blaisdell Publishing Co., 1968. 260 pages. *Перевод: Коул Дж.* Методы возмущений в прикладной математике. «Мир», 1972. 274 с.
106. **Nayfeh, Ali H.** Introduction to perturbation techniques. Wiley, 1981. 536 pages. *Перевод: Найфэ Али Х.* Введение в методы возмущений. «Мир», 1984. 535 с.
107. **Nayfeh, Ali H.** Perturbation methods. Wiley-VCH, 2004. 425 pages.
108. **Боголюбов Н. Н., Митропольский Ю. А.** Асимптотические методы в теории нелинейных колебаний. «Наука», 1974. 504 с.

109. **Васильева А. Б., Бутузов В. Ф.** Асимптотические методы в теории сингулярных возмущений. М.: Высшая школа, 1990. 208 с.
110. **Зино И. Е., Тропш Э. А.** Асимптотические методы в задачах теории теплопроводности и термоупругости. Изд-во ЛГУ, 1978. 224 с.
111. **Моисеев Н. Н.** Асимптотические методы нелинейной механики. 2-е издание. «Наука», 1981. 400 с.
112. **Товстик П. Е.** Устойчивость тонких оболочек: асимптотические методы. «Наука», 1995. 319 с.

*Other topics of mathematics*

113. **Collatz, Lothar.** Eigenwertaufgaben mit technischen Anwendungen. 2. Auflage. Akademische Verlagsgesellschaft Geest & Portig, Leipzig, 1963. 500 Seiten. *Перевод: Коллатц Л.* Задачи на собственные значения (с техническими приложениями). «Наука», 1968. 504 с.
114. **Dwight, Herbert Bristol.** Tables of integrals and other mathematical data. 4th edition. The Macmillan Co., 1961. 336 pages. *Перевод: Двайт Г. Б.* Таблицы интегралов и другие математические формулы. Издание 4-е. «Наука», 1973. 228 с.
115. **Kamke, Erich.** Differentialgleichungen, Lösungsmethoden und Lösungen. Bd. I. Gewöhnliche Differentialgleichungen. 10. Auflage. Teubner Verlag, 1977. 670 Seiten. *Перевод: Камке Э.* Справочник по обыкновенным дифференциальным уравнениям. 6-е издание. «Лань», 2003. 576 с.
116. **Korn, Granino A. and Korn, Theresa M.** Mathematical handbook for scientists and engineers: definitions, theorems, and formulas for reference and review. Revised edition. Dover Publications, 2013. 1152 pages. *Перевод: Корн Г., Корн Т.* Справочник по математике для научных работников и инженеров. «Наука», 1974. 832 с.
117. **Лаврентьев М. А., Шабат Б. В.** Методы теории функций комплексного переменного. 4-е издание. «Наука», 1973. 736 с.
118. **Погорелов А. В.** Дифференциальная геометрия. Издание 6-е. «Наука», 1974. 176 с.