```
<code>@Integrator{</code>
const auto σ<sup>e</sup> = sigmaeq(σ);
const auto iσ<sup>e</sup> = 1 / (max(σ<sup>e</sup>, real(1.e-12) · E));
const auto v<sup>p</sup> = A · pow(σ<sup>e</sup>, nn);
const auto ∂v<sup>p</sup>/∂σ<sup>e</sup> = nn · v<sup>p</sup> · iσ<sup>e</sup>;
const auto n = 3 · deviator(σ) · (iσ<sup>e</sup> / 2);
// Implicit system
fε<sup>el</sup> += Δp · n;
fp -= v<sup>p</sup> · Δt;
// jacobian
∂fε<sup>el</sup>/∂Δε<sup>el</sup> += 2 · μ · θ · dp · iσ<sup>e</sup> · (M<sup>e</sup> - (n ⊗ n));
∂fε<sup>el</sup>/∂Δρ = n;
∂fp/∂Δε<sup>el</sup> = -2 · μ · θ · ∂v<sup>p</sup>/∂σ<sup>e</sup> · Δt · n;
} // end of @Integrator
```