

И Н С Т И Т У Т 47  
ЯДЕРНОЙ ФИЗИКИ СОАН СССР

ПРЕПРИНТ ИЯФ 76-78

Б.З.Персов

РАСЧЕТ ПРЯМОУГОЛЬНЫХ ВАКУУМНЫХ  
КАМЕР

Новосибирск

1976

# РАСЧЕТ ПРЯМОУГОЛЬНЫХ ВАКУУМНЫХ КАМЕР

Б.З.Персов

## А Н Н О Т А Ц И Я

Рассмотрена задача расчета деформаций и напряжений в прямоугольных вакуумных камерах. Изложена методика расчета и приведены выражения для определения деформаций и напряжений в характерных точках поперечного сечения камеры. Рассмотрена возможность приближенного расчета камер с оценкой допускаемой погрешности. С целью сокращения времени при практическом расчете приведены графики для определения деформаций и напряжений в камере.

Вакуумные камеры некруглого сечения являются типичным элементом конструкции различных электрофизических установок, в том числе и ускорителей заряженных частиц. Их расчету посвящены, в частности, работы /1/, /2/, /3/, первая из которых содержит анализ напряжений в материале камер эллиптической и квазиэллиптической формы, а вторая и третья касаются расчета напряжений и деформаций в камерах овальной формы и в камерах квадрупольных линз.

В данной работе рассматривается расчет напряжений и деформаций в характерных точках поперечного сечения прямоугольных вакуумных камер.

Рассматриваемая камера представляет собой конструкцию, поперечное сечение которой схематически представлено на рис.1, нагруженную равномерно распределенным по ее поверхности внешним давлением  $q$ . В общем случае стенки камеры могут иметь попарно различную толщину и быть изготовлены из различных материалов.

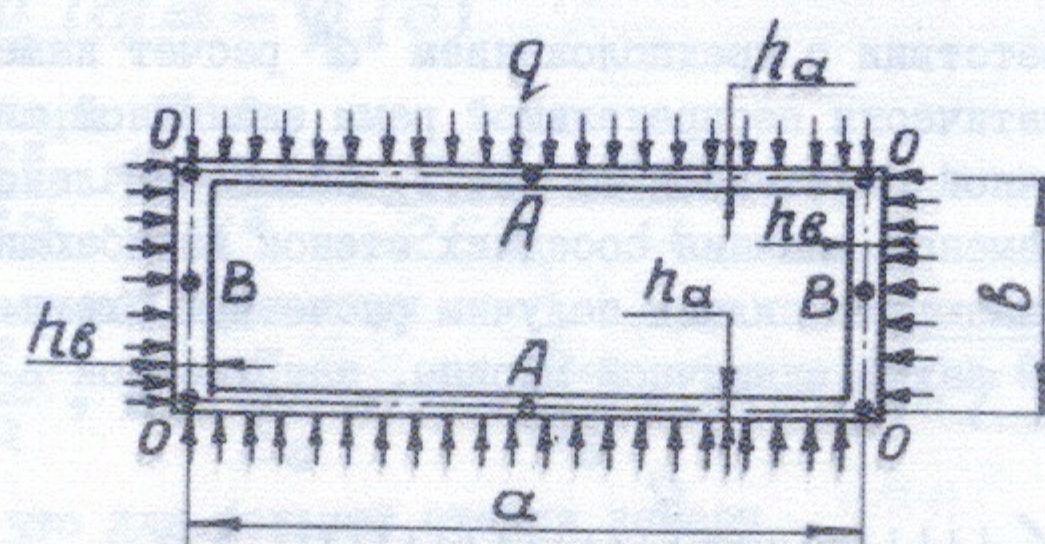


Рис.1

В нагруженном состоянии деформации стенок должны находиться в заранее заданных пределах, а напряжения в материале стенок не должны превышать допустимых значений для данных материалов. Определение этих деформаций и напряжений в характерных точках поперечного сечения камеры и является целью настоящего расчета.

Расчет ведется при следующих предположениях:

- а) камера представляет собой тонкостенную оболочку, для которой выполняются условия /4/:

$$a \geq 5h_a; b \geq 5h_b$$

б) камера является длинной оболочкой, т.е. выполняется соотношение:

$$L \geq 2a$$

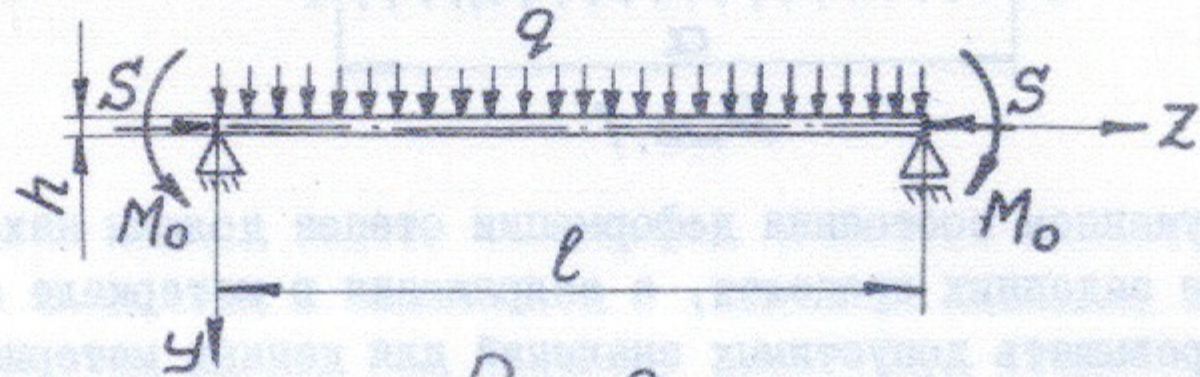
где  $L$  - длина камеры в направлении ее оси.

В этом случае напряженное состояние вдали от закрепленных торцов камеры практически не зависит от условий закрепления /4/, и камера может рассчитываться как не закрепленная на торцах. Для камер с  $L < 2a$  приводимая методика дает повышенный запас прочности.

в) в процессе деформирования в местах соединения стенок камеры обе смежные стенки имеют одинаковые по величине угловые деформации (различающиеся, естественно, по знаку).

#### МЕТОДИКА РАСЧЕТА И РЕЗУЛЬТАТЫ

В соответствии с предположением "б" расчет камеры сводится к расчету статически неопределимой рамы единичной ширины с формой, аналогичной показанной на рис.1. После расчленения рамы на элементы с заменой влияния соседних стенок изгибающими моментами и осевыми сжимающими силами получим расчетную схему для каждой стенки в виде балки единичной ширины, нагруженной в соответствии с рис.2.



Уравнение упругой линии такой балки имеет вид /5/:

$$y(z) = \frac{ql^4}{16EJu^4} \left[ \frac{\cos u(1-\frac{2z}{l})}{\cos u} - 1 \right] - \frac{ql^2}{8EJu^2} z(l-z) - \frac{M_0}{S} \left[ \frac{\sin \alpha(l-z)}{\sin \alpha} - \frac{l-z}{l} \right] - \frac{M_0}{S} \left( \frac{\sin \alpha z}{\sin \alpha} - \frac{z}{l} \right) \quad (I)$$

где, кроме известных обозначений,

$E$  - модуль упругости материала, кг/см<sup>2</sup>,

$J$  - момент инерции сечения балки прямоугольного сечения единичной ширины, см<sup>4</sup>;

$$\alpha = \sqrt{\frac{S}{EJ}} ; u = \frac{\alpha l}{2}$$

Дифференцируя, получаем выражение для угла поворота сечения балки:

$$\varphi(z) = \frac{d}{dz} [y(z)] = \frac{ql^3}{8EJu^3} \cdot \frac{\sin u(1-\frac{2z}{l})}{\cos u} - \frac{ql^2}{8EJu^2} (l-2z) - \frac{M_0 l}{2EJu} \cdot \frac{\cos \alpha z - \cos \alpha(l-z)}{\sin \alpha l} \quad (2)$$

В выражения (1) и (2) входит неизвестный изгибающий момент  $M_0$ , который может быть определен из предположения "в":

$$\varphi_a(0) = -\varphi_b(0) \quad (3)$$

Согласно (2) при  $z=0$

$$\varphi(0) = \frac{ql^3}{8EJ} \cdot \frac{\operatorname{tg} u - u}{u^3} - \frac{M_0 l}{2EJ} \cdot \frac{\operatorname{tg} u}{u}$$

Вводя безразмерные параметры

$$\beta = \frac{b}{a}, \quad \varepsilon = \frac{E_a}{E_b}, \quad \eta = \frac{h_a}{h_b}, \quad \alpha = \sqrt{\beta \varepsilon \eta^3}$$

и учитывая, что для большей стенки камеры

$$u_a = \frac{\alpha_a a}{2} = \sqrt{\frac{S_a}{E_a J_a}} \cdot \frac{a}{2} = \frac{a}{2} \sqrt{\frac{q \alpha \beta}{2 E_a J_a}}$$

а для меньшей

$$u_b = \frac{\alpha_b b}{2} = \frac{b}{2} \sqrt{\frac{S_b}{E_b J_b}} = \frac{a}{2} \sqrt{\frac{q \alpha \beta \cdot \beta \varepsilon \eta^3}{2 E_a J_a}} = \alpha u_a,$$

получим выражения для углов поворота стенок камеры в месте их соединения

$$\varphi_a(0) = \frac{qa^3}{8E_a J_a} \cdot \frac{\operatorname{tg} u_a - u_a}{u_a^3} - \frac{M_0 a}{2E_a J_a} \cdot \frac{\operatorname{tg} u_a}{u_a}$$

$$\varphi_b(0) = \frac{qa^3}{8E_a J_a} \cdot \frac{\beta^2}{\alpha} \cdot \frac{\operatorname{tg} \alpha u_a - \alpha u_a}{u_a^3} - \frac{M_0 a}{2E_a J_a} \alpha \cdot \frac{\operatorname{tg} \alpha u_a}{u_a}$$

Используя соотношение (3), получаем значение изгибающего момента в месте соединения стенок камеры:

$$M_0 = qa^2 \cdot K_M \quad \left. \begin{array}{l} \\ \text{где } K_M = \frac{\operatorname{tg} U_a - U_a + \frac{\beta^2}{\alpha} (\operatorname{tg} \alpha U_a - \alpha U_a)}{4U_a^2 (\alpha \operatorname{tg} \alpha U_a + \operatorname{tg} U_a)} \end{array} \right\} (4)$$

Выразив через параметры стенок камеры сжимающую силу  $S$

$$S = \alpha^2 EJ = \frac{4U_a^2}{l^2} EJ,$$

что для стенок камеры дает

$$S_a = \frac{4U_a^2}{a^2} E_a J_a$$

$$S_b = \frac{4U_b^2}{\beta^2} E_b J_b = \frac{1}{\beta} \cdot \frac{4U_a^2}{a^2} E_a J_a,$$

и используя выражения (I), (4) и приведенные выше безразмерные параметры, можно получить соотношения для деформаций камеры в точках А и В (рис. I):

$$W_A = \frac{qa^4}{E_a h_a^3} \cdot K_{WA},$$

$$\text{где } K_{WA} = \frac{3}{4U_a^2} \left[ \left( \frac{1}{\cos U_a} - 1 \right) \left( \frac{1}{U_a^2} - 4K_M \right) - \frac{1}{2} \right] \quad \left. \begin{array}{l} \\ \\ \end{array} \right\} (5)$$

$$W_B = \frac{qa^4}{E_b h_b^3} \cdot K_{WB},$$

$$\text{где } K_{WB} = \frac{3\beta^2}{4\alpha^2 U_a^2} \left[ \left( \frac{1}{\cos \alpha U_a} - 1 \right) \left( \frac{\beta^2}{\alpha^2 U_a^2} - 4K_M \right) - \frac{\beta^2}{2} \right] \quad \left. \begin{array}{l} \\ \\ \end{array} \right\}$$

Наибольшее напряжение в балке, подверженной продольно-поперечному изгибу, определяется выражением /6/ :

$$|\sigma|_{\max} = \frac{S}{F} + \frac{M_{\max}}{W}$$

где  $F$  и  $W$  - соответственно площадь и момент сопротивления сечения балки. Для балки единичной ширины, нагруженной в соответствии с рис. 2, это выражение приобретает вид:

$$|\sigma|_{\max} = \frac{S}{h} + \frac{6M_{\max}}{h^2}$$

Для места соединения стенок камеры это выражение дает

$$|\sigma|_{0\max} = \frac{S}{h} + \frac{6M_0}{h^2}$$

или, для большей стенки

$$|\sigma|_{0a} = \frac{qa^2}{h_a^2} \cdot K_{\sigma 0a}, \quad \text{где } K_{\sigma 0a} = \frac{\beta h_a}{2a} + 6K_M$$

а для меньшей стенки

$$|\sigma|_{0b} = \frac{qa^2}{h_b^2} \cdot K_{\sigma 0b}, \quad \text{где } K_{\sigma 0b} = \frac{h_a}{2a\beta} + 6K_M \quad \left. \begin{array}{l} \\ \\ \end{array} \right\} (6)$$

Для точек А и В - середин сторон сечения камеры - выражения для изгибающего момента будут иметь вид:

$$M_A = M_A^q - M_0 + S_a \cdot W_A = qa^2 \left( \frac{1}{8} - K_M + \frac{qa^3 \beta}{2E_a h_a^3} \cdot K_{WA} \right)$$

$$M_B = M_B^q - M_0 + S_b \cdot W_B = qa^2 \left( \frac{\beta^2}{8} - K_M + \frac{qa^3}{2E_b h_b^3} \cdot K_{WB} \right),$$

откуда для наибольших напряжений в этих точках получаются выражения:

$$|\sigma|_A = \frac{qa^2}{h_a^2} \cdot K_{\sigma A}, \quad \text{где } K_{\sigma A} = \frac{\beta h_a}{2a} + 3 \left( \frac{1}{4} - 2K_M + \frac{qa^3 \beta}{E_a h_a^3} K_{WA} \right) \quad \left. \begin{array}{l} \\ \\ \end{array} \right\} (7)$$

$$|\sigma|_B = \frac{qa^2}{h_b^2} \cdot K_{\sigma B}, \quad \text{где } K_{\sigma B} = \frac{h_a}{2a\beta} + 3 \left( \frac{\beta^2}{4} - 2K_M + \frac{qa^3}{E_b h_b^3} K_{WB} \right) \quad \left. \begin{array}{l} \\ \\ \end{array} \right\}$$

Выражения (4), (5), (6) и (7) позволяют определить деформации и напряжения в характерных точках поперечного сечения прямоугольной вакуумной камеры. Положительными при этом получаются прогибы, направленные внутрь камеры, и напряжения, соответствующие растяжению внутренних волокон стенок камеры.

#### О ПРАКТИЧЕСКОМ РАСЧЕТЕ КАМЕР

Выражения (4) + (7) дают точные значения искомых деформаций и напряжений. Однако практически расчет по ним является достаточно громоздким и требует значительных затрат времени в связи с

необходимостью точного определения  $U_a$ ,  $\varepsilon U_a$ ,  $tg U_a$ ,  $tg \varepsilon U_a$ ,  $\cos U_a$  и  $\cos \varepsilon U_a$ . В то же время напряженное состояние балки, нагруженной поперечной нагрузкой и осевой сжимающей силой, с достаточной точностью описывается приближенной зависимостью / 7 /:

$$N = \frac{\bar{N}}{1 - \frac{S}{P_{кр}}} \quad (8)$$

где  $N$  - усилие (перемещение) от совместного действия поперечной и осевой нагрузок;

$\bar{N}$  - соответствующее усилие (перемещение) от действия только поперечной нагрузки;

$S$  - сжимающая осевая сила;

$P_{кр}$  - критическая сжимающая сила для данной балки.

Естественно, чем меньше величина  $S/P_{кр}$ , тем ближе значения  $N$  и  $\bar{N}$ . При небольших значениях  $S/P_{кр}$  оказывается возможным вести расчет без учета сжимающей силы (т.е. считать  $N = \bar{N}$ ) и ошибка в результате такого расчета будет порядка  $S/P_{кр}$ . Оценим эту величину для прямоугольной вакуумной камеры.

Наихудший случай с точки зрения устойчивости стенки, который может иметь место в рассматриваемой камере, соответствует шарнирному закреплению краев. В этом случае критическая сила равна / 7 / (при единичной ширине):

$$P_{кр} = \frac{\pi^2 EJ}{l^2} = \frac{\pi^2 E h^3}{12 l^2}$$

где  $l$  - длина балки

$h$  - высота сечения балки (для камеры - толщина стенки)

$E$  - модуль упругости материала.

Для большей стенки камеры это выражение принимает вид:

$$P_{кра} = \frac{\pi^2 E_a h_a^3}{12 a^2}$$

Сжимающая сила для этой стенки:

$$S_a = \frac{q a \beta}{2}$$

и искомое соотношение

$$\frac{S_a}{P_{кра}} = \left( \frac{S}{P_{кр}} \right)_a = \frac{6 q \beta}{\pi^2 E_a} \left( \frac{a}{h_a} \right)^3 \quad (9)$$

Величина  $a/h_a$ , входящая в полученное выражение, должна быть ограничена, во всяком случае, условием прочности при действии поперечной нагрузки  $q$ . Для балки единичной ширины с шарнирными опорами это условие имеет вид:

$$\sigma = \frac{6 M_{max}}{h^2} = \frac{6}{h^2} \cdot \frac{q l^2}{8} = \frac{3 q}{4} \left( \frac{l}{h} \right)^2 \leq \frac{\sigma_T}{n}$$

где  $\sigma_T$  - предел текучести материала, кг/см<sup>2</sup>

$n$  - требуемый запас прочности.

Записав полученные выражения для большей стенки камеры, получим наибольшее допустимое отношение длины стенки к ее толщине:

$$\left( \frac{a}{h_a} \right)_{max} = \sqrt{\frac{4 \sigma_T}{3 q n}}$$

Подставляя полученное соотношение в выражение (9), получим:

$$\left( \frac{S}{P_{кра}} \right)_a = \frac{6 q \beta}{\pi^2 E_a} \left( \frac{4 \sigma_T}{3 q n} \right)^{3/2} = 0,935 \frac{q \beta}{E_a} \left( \frac{\sigma_T}{q n} \right)^{3/2} \quad (10)$$

или, отметив, что  $\sigma_T/n = \sigma$  - есть фактическое напряжение в стенке камеры,

$$\left( \frac{S}{P_{кра}} \right)_a = 0,935 \frac{q \beta}{E_a} \left( \frac{\sigma}{q} \right)^{3/2} \quad (10')$$

Для основных видов конструкционных материалов эта величина составит (при  $q = 1$  кг/см<sup>2</sup> и  $\beta = \beta_{max} = 1$ ):

сталь XI8H9T ( $E = 2,1 \cdot 10^6$  кг/см<sup>2</sup>,  $\sigma_T = 2000$  кг/см<sup>2</sup>):

$$\left( \frac{S}{P_{кра}} \right)_a = \frac{0,935 \cdot 1 \cdot 1}{2,1 \cdot 10^6} \left( \frac{2000}{1 \cdot n} \right)^{3/2} = \frac{0,04}{n^{3/2}}$$

медь MI ( $E = 1,2 \cdot 10^6$  кг/см<sup>2</sup>,  $\sigma_T = 700$  кг/см<sup>2</sup>):

$$\left( \frac{S}{P_{кра}} \right)_a = \frac{0,935 \cdot 1 \cdot 1}{1,2 \cdot 10^6} \left( \frac{700}{1 \cdot n} \right)^{3/2} = \frac{0,0155}{n^{3/2}}$$

алюминиевый сплав Д16 ( $E=0,7 \cdot 10^6 \text{ кг/см}^2$ ,  $\sigma_T = 1000 \text{ кг/см}^2$ ):

$$\left(\frac{S}{P_{кр}}\right)_a = \frac{0,935 \cdot 1,1 \cdot (1000)^{3/2}}{0,7 \cdot 10^6 \cdot (1,1)^{3/2}} = \frac{0,0424}{1,1^{3/2}}$$

Таким образом, даже при запасе прочности  $n = 1$  погрешность при расчете большей стенки камеры без учета сжимающей силы не превышает 4-5%.

Несколько хуже обстоит дело с меньшей стенкой камеры. Для нее аналогичные вычисления дают соотношение:

$$\left(\frac{S}{P_{кр}}\right)_b = 0,935 \frac{q}{\beta E_b} \left(\frac{\sigma_T}{qn}\right)^{3/2} \quad (II)$$

или, через фактическое напряжение  $\sigma$ :

$$\left(\frac{S}{P_{кр}}\right)_b = 0,935 \frac{q}{\beta E_b} \left(\frac{\sigma}{q}\right)^{3/2} \quad (II')$$

т.е. погрешность растет с уменьшением  $\beta$ . Однако можно видеть, что соответствующим подбором величины " $\beta n^{3/2}$ " можно и здесь свести погрешность к приемлемым величинам. Так, при  $\beta \geq 0,2$  и  $n \geq 1,65$  погрешность не превышает  $\sim 10\%$ .

Проведенный анализ позволяет сделать следующие выводы:

1. Можно вести приближенный расчет вакуумных прямоугольных камер без учета действия сжимающих стенки сил; при этом величина ошибки может быть оценена по выражениям (I0') и (II').

2. Для большей стенки камеры практически во всех случаях погрешность расчета без учета сжимающей силы не превышает величины 5%, для меньшей стенки - величины 10% при  $\beta n^{3/2} \geq 0,424$  ( $\beta n^{3/2} = 0,424$ , в частности, при  $\beta = 0,2$  и  $n = 1,65$ ).

3. Для камер с  $\beta < 0,2$  при необходимости иметь малые запасы прочности следует вести расчет по точным формулам (4) + (7).

#### РАСЧЕТ БЕЗ УЧЕТА СЖИМАЮЩИХ СИЛ

Для случая стенок камеры, нагруженных только поперечной нагрузкой, использованная ранее методика расчета дает следующие

результаты:

$$M_0 = qa^2 \cdot K_M, \text{ где } K_M = \frac{1}{12} \cdot \frac{1 + \beta^3 \epsilon \eta^3}{1 + \beta \epsilon \eta^3} \quad (I2)$$

$$\left. \begin{aligned} W_A &= \frac{qa^4}{E_a h_a^3} \cdot K_{WA}, \text{ где } K_{WA} = \frac{5}{32} - \frac{3}{2} K_M \\ W_B &= \frac{qa^4}{E_b h_b^3} \cdot K_{WB}, \text{ где } K_{WB} = \beta^2 \left( \frac{5}{32} \beta^2 - \frac{3}{2} K_M \right) \end{aligned} \right\} \quad (I3)$$

$$\left. \begin{aligned} \sigma_{0a} &= \frac{qa^2}{h_a^2} \cdot K_{\sigma 0}; \quad \sigma_{0b} = \frac{qa^2}{h_b^2} \cdot K_{\sigma 0}, \\ &\text{где } K_{\sigma 0} = 6 K_M \end{aligned} \right\} \quad (I4)$$

$$\left. \begin{aligned} \sigma_A &= \frac{qa^2}{h_a^2} \cdot K_{\sigma A}, \text{ где } K_{\sigma A} = \frac{3}{4} - 6 K_M \\ \sigma_B &= \frac{qa^2}{h_a^2} \cdot K_{\sigma B}, \text{ где } K_{\sigma B} = \frac{3}{4} \beta^2 - 6 K_M \end{aligned} \right\} \quad (I5)$$

При расчете по выражениям (I3) + (I5) положительными получаются деформации, направленные внутрь камеры, и напряжения, соответствующие растяжению внутреннего по отношению к камере волокна стенки.

Для большего удобства и сокращения времени при расчете для случая  $\epsilon = 1$  ( $E_a = E_b$ ) коэффициенты  $K_{WA}$ ,  $K_{WB}$ ,  $K_{\sigma 0}$ ,  $K_{\sigma A}$  и  $K_{\sigma B}$  представлены на рис 4+8 в виде кривых в зависимости от параметров  $\beta$  и  $\eta$ .

После расчета по выражениям (I2) + (I5) деформаций и напряжений следует оценить величины погрешностей для обеих стенок по формулам (I0') и (II'). Если эти погрешности превышают допустимую величину, следует вести расчет по точным формулам (4) + (7) с определением входящих в эти формулы величин  $U_a$ ,  $\alpha U_a$ ,  $\text{tg} U_a$ ,  $\text{tg} \alpha U_a$ ,  $\text{Cos} U_a$  и  $\text{Cos} \alpha U_a$  с точностью до шести значащих цифр.

ПРИМЕР РАСЧЕТА КАМЕРЫ

Рассчитать прямоугольную вакуумную камеру, изображенную на рис.3 (р-ры в мм) с погрешностью не более 5% (материал - сталь Х18Н9Т;  $E = 2,1 \cdot 10^6$  кг/см<sup>2</sup>;  $\sigma_T = 2000$  кг/см<sup>2</sup>).

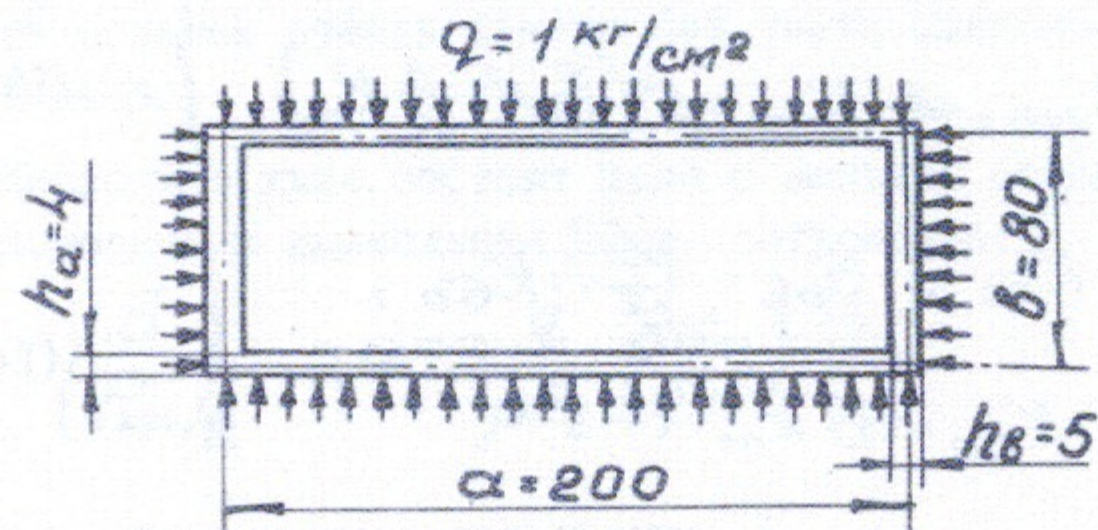


Рис.3

1. Определяются безразмерные параметры:

$$\beta = \frac{80}{200} = 0,4; \quad \eta = \frac{4}{5} = 0,8; \quad \xi = 1 \text{ (вся камера из одного материала).}$$

2. Рассчитываются величины в выражениях (I3) + (I5):

$$\frac{qa^4}{E_a h_a^3} = \frac{1 \cdot 200^4}{2,1 \cdot 10^6 \cdot 0,4^3} = 1,19; \quad \frac{qa^4}{E_b h_b^3} = \frac{1 \cdot 200^4}{2,1 \cdot 10^6 \cdot 0,5^3} = 0,609$$

$$\frac{qa^2}{h_a^2} = \frac{1 \cdot 200^2}{0,4^2} = 2500; \quad \frac{qa^2}{h_b^2} = \frac{1 \cdot 200^2}{0,5^2} = 1600$$

3. По графикам (рис.4 + 8) определяются коэффициенты в выражениях (I3) + (I5)

$$K_{WA} = 0,0491; \quad K_{WB} = -0,0128; \quad K_{\sigma A} = 0,427$$

$$K_{\sigma A} = 0,321; \quad K_{\sigma B} = -0,3.$$

4. Рассчитываются деформации и напряжения в заданных точках сечения камеры по выражениям (I3) + (I5):

а) прогиб в середине большей стороны:

$$W_A = 1,19 \cdot 0,0491 = 0,0585 \text{ см} = 0,585 \text{ мм};$$

б) прогиб в середине меньшей стороны:

$$W_B = 0,609 \cdot (-0,0128) = -0,0078 \text{ см} = -0,078 \text{ мм};$$

в) напряжение изгиба в большей стенке в месте соединения стенок:

$$\sigma_{\sigma A} = 2500 \cdot 0,427 = 1067,5 \text{ кг/см}^2 < \sigma_T$$

г) напряжение изгиба в меньшей стенке в месте соединения стенок:

$$\sigma_{\sigma B} = 1600 \cdot 0,427 = 683 \text{ кг/см}^2 < \sigma_T$$

д) напряжение изгиба в середине большей стенки:

$$\sigma_A = 2500 \cdot 0,321 = 802,5 \text{ кг/см}^2 < \sigma_T$$

е) напряжение изгиба в середине меньшей стенки:

$$\sigma_B = 1600 \cdot (-0,3) = -480 \text{ кг/см}^2 < \sigma_T$$

5. Оцениваются погрешности расчета по выражениям (IO') и (II'):

а) для большей стенки:

$$\Delta_a = \left( \frac{S}{P_{кр}} \right)_a = 0,935 \frac{1 \cdot 0,4}{2,1 \cdot 10^6} \left( \frac{1067,5}{1} \right)^{3/2} \approx 0,62\% < 5\%$$

б) для меньшей стенки:

$$\Delta_b = \left( \frac{S}{P_{кр}} \right)_b = 0,935 \frac{1}{0,4 \cdot 2,1 \cdot 10^6} \left( \frac{683}{1} \right)^{3/2} = 2\% < 5\%$$



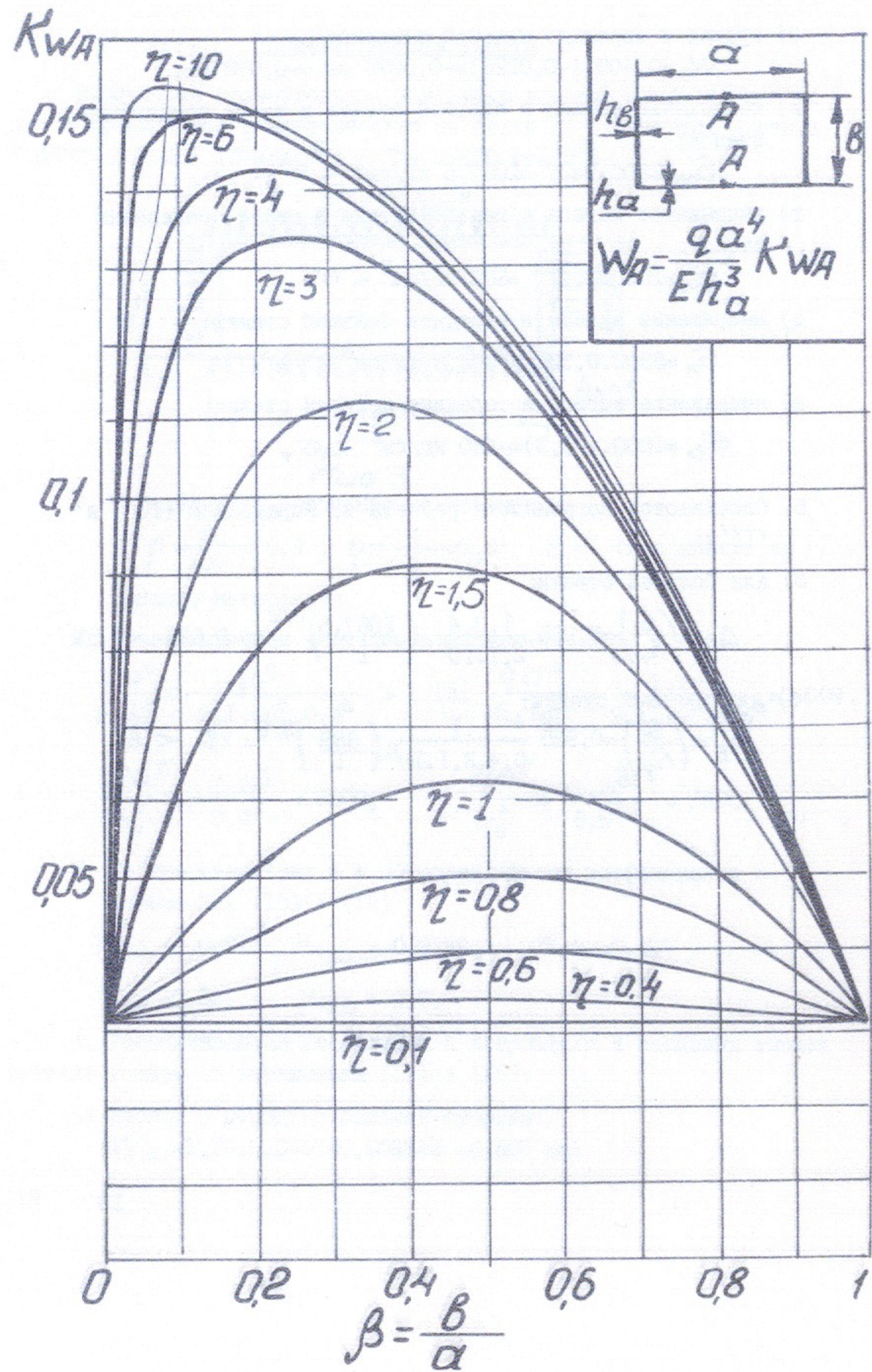


Рис. 4

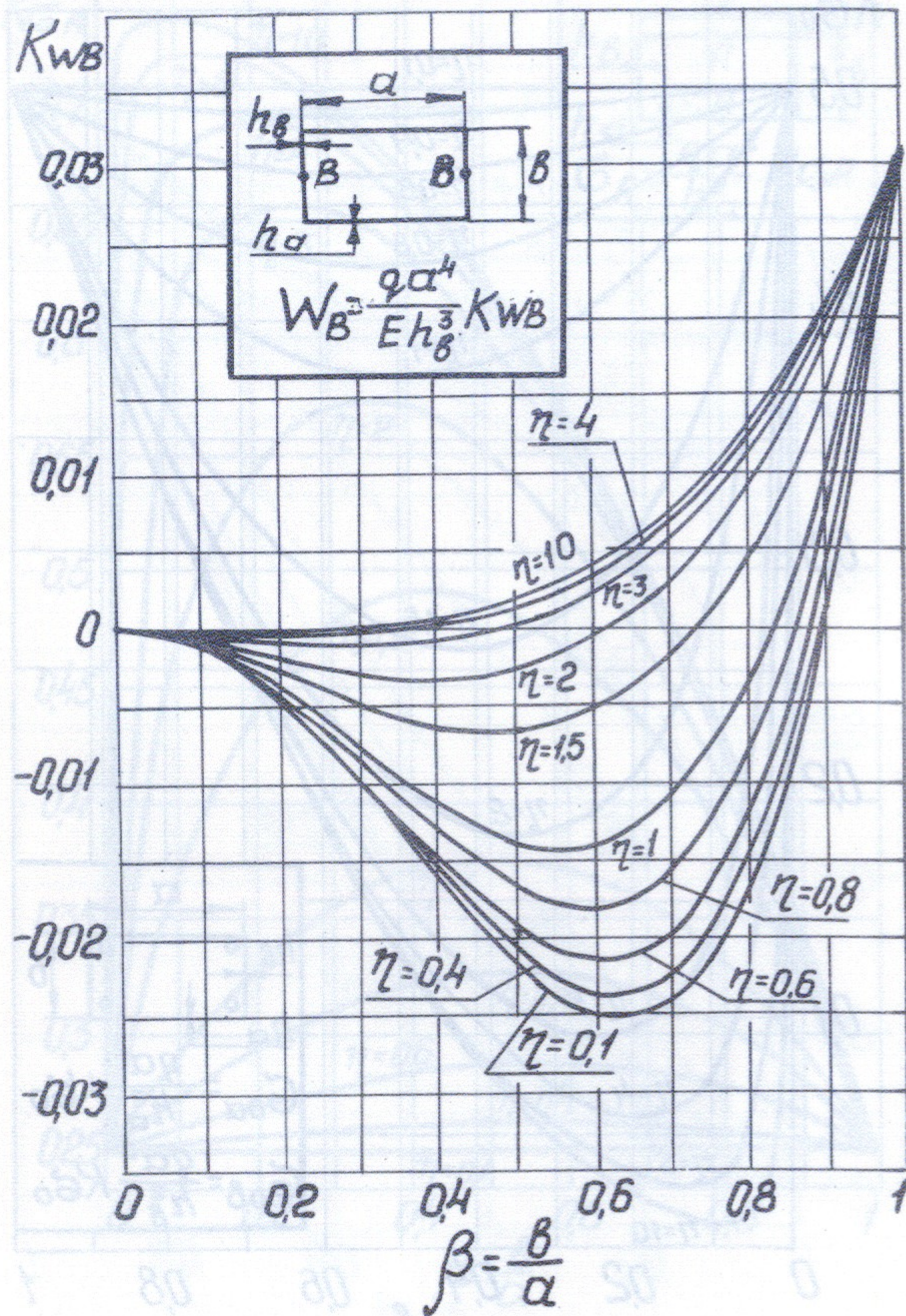
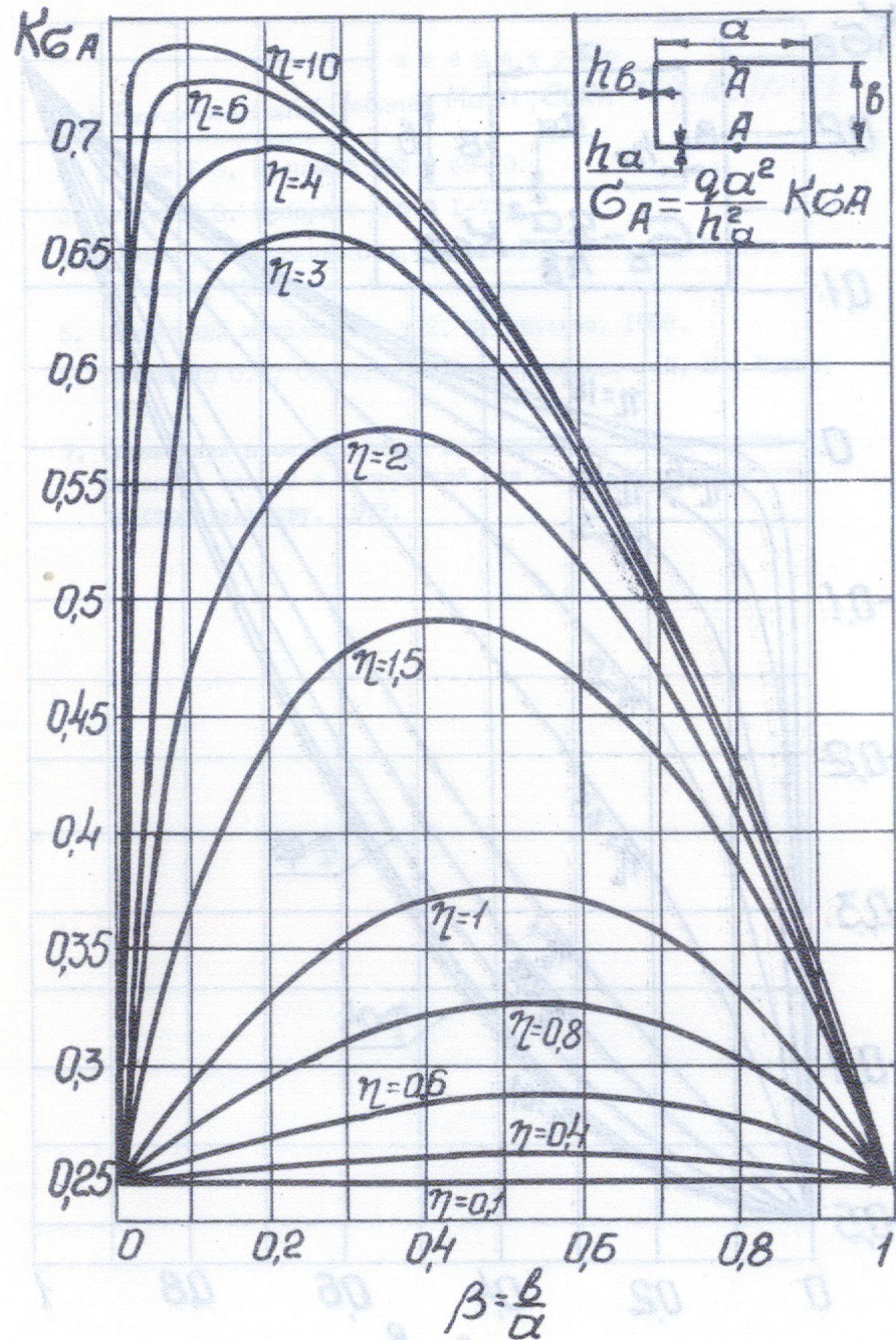
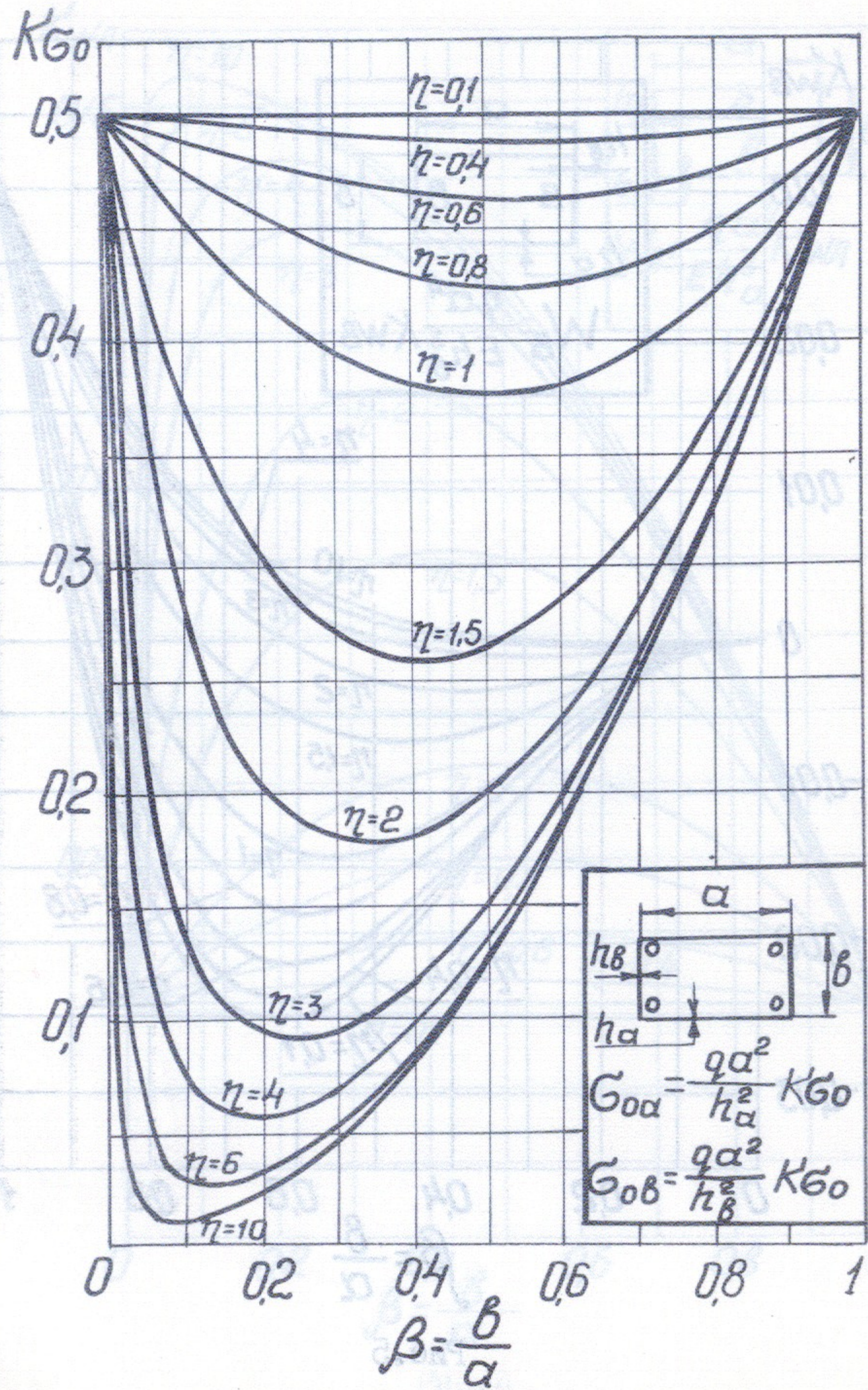


Рис. 5



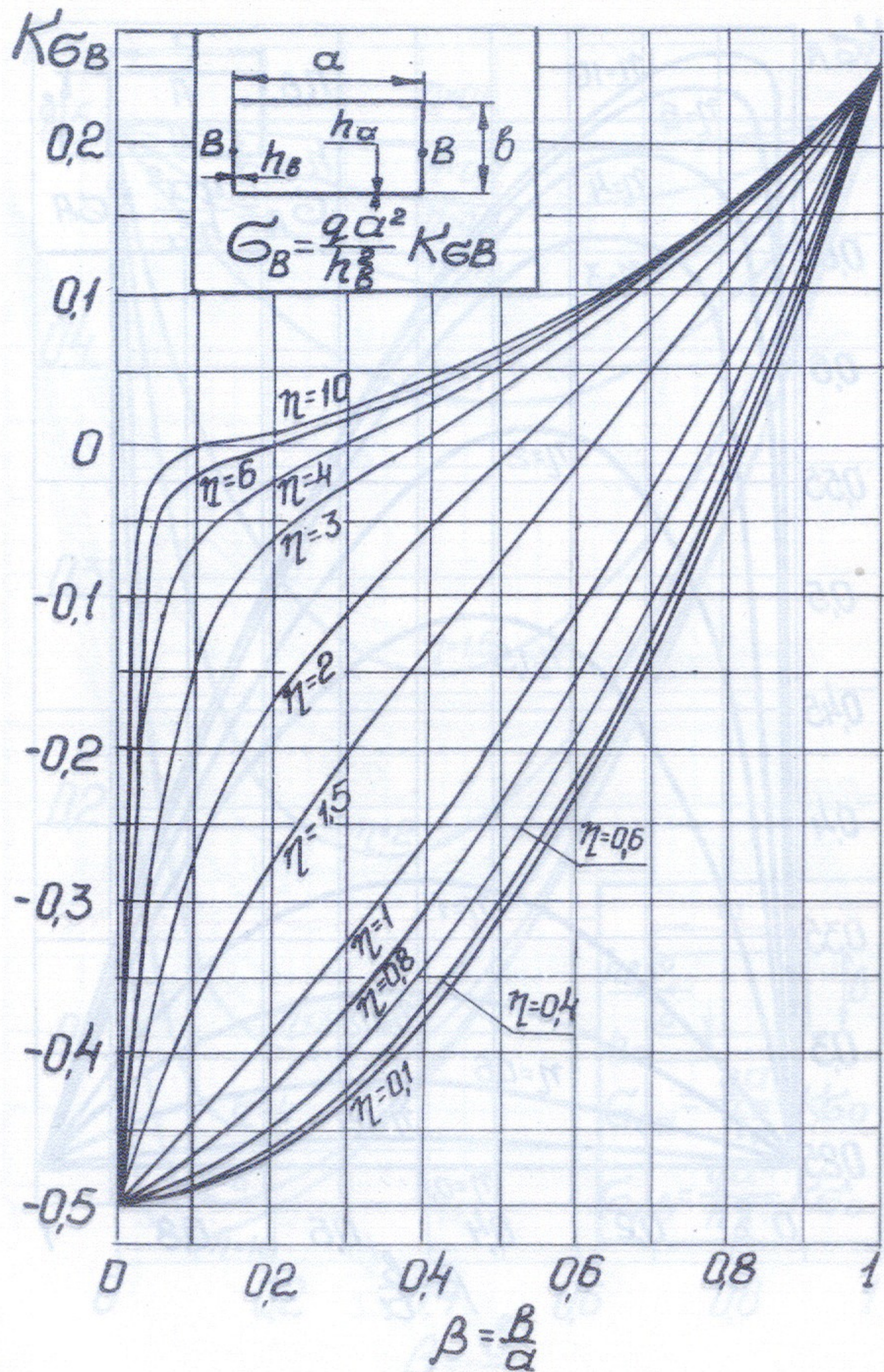


Рис. 8

Л и т е р а т у р а

1. H. Bargmann and Jolande Marti, CERN-JSR-GE/72-29
2. Персов Б.З. Препринт ИЯФ № 69-73.
3. Персов Б.З. Препринт ИЯФ № 1-73.
4. „Прочность, устойчивость, колебания“, т. I, М., Машиностроение, 1968.
5. Справочник металлиста, т. 2, М., Машгиз, 1958.
6. Тимошенко С.П. Сопротивление материалов, т. II, М., Наука, 1965.
7. Справочник проектировщика промышленных, жилых и общественных зданий и сооружений, кн. 2, М., Изд. литературы по строительству, 1973.

Работа поступила 24 августа 1976г.

---

Ответственный за выпуск С.Г.ПОПОВ

Подписано к печати 27.УШ-76г. МН 02921

Усл.л. печ.д., тираж 150 экз. Бесплатно

Заказ № 78.

---

Отпечатано на ротапринте ИЯФ СО АН СССР