

МИНИСТЕРСТВО СЕЛЬСКОГО ХОЗЯЙСТВА РФ
Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
«Кубанский государственный аграрный университет имени И.Т. Трубилина»
ФАКУЛЬТЕТ МЕХАНИЗАЦИИ

УТВЕРЖДАЮ
Декан факультета
механизации
профессор С. М. Сидоренко
24 мая 2018 г.



Рабочая программа дисциплины

Теоретическая механика

Специальность

23.05.01 Наземные транспортно-технологические средства

Специализация № 3

**Технические средства агропромышленного комплекса
(программа специалитета)**

**Уровень высшего образования
Специалитет**

**Форма обучения
Очная**

**Краснодар
2018**

1 Цель и задачи освоения дисциплины

Целью освоения дисциплины «Теоретическая механика» является изучение общих законов, которым подчиняются движение и равновесие материальных тел и возникающие при этом взаимодействия между телами.

Задачи:

- формирование знаний основных понятий и законов теоретической механики;
- изучение методов и законов равновесия и движения материальной точки, твердого тела и механической системы;
- понимание методов теоретической механики, которые применяются в прикладных дисциплинах;
- умение использовать полученные знания при решении конкретных задач техники;
- умение самостоятельно строить и исследовать математические и механические модели технических систем, квалифицированно применяя при этом основные алгоритмы высшей математики и используя возможности современных компьютерных и информационных технологий;

2 Перечень планируемых результатов по дисциплине, соотнесенных с планируемыми результатами образовательной программы

В результате освоения дисциплины обучающийся готовится к следующим видам деятельности, в соответствии с образовательным стандартом ФГОС ВО 23.05.01 «Наземные транспортно-технологические средства».

Виды профессиональной деятельности

производственно-технологическая деятельность:

- разработка технологической документации для производства, модернизации, ремонта и эксплуатации наземных транспортно-технологических средств и их технологического оборудования;
- проведение теоретических и экспериментальных научных исследований по поиску и проверке новых идей совершенствования наземных транспортно-технологических средств, их технологического оборудования и комплексов на их базе;
- составление планов, программ, графиков работ, смет, заказов, заявок, инструкций и другой технической документации.

В результате освоения дисциплины формируются следующие компетенции:

ОК- 1 - способностью к абстрактному мышлению, анализу, синтезу.

ПК-10 – способностью разрабатывать технологическую документацию для производства, модернизации, эксплуатации, технического обслуживания и ремонта наземных транспортно-технологических средств и их технологического оборудования.

ПСК-3.19 – способностью осуществлять контроль за параметрами технологических процессов производства и эксплуатации технических средств АПК.

Планируемые результаты освоения компетенций с учетом профессиональных стандартов

Компетенция	Категории			Название трудовой функции
	знать	уметь	трудовые действия	

ОК-1				«Специалист по организаций постпродажного обслуживания и сервиса» ОТФ: Организация и управление процессами постпродажного обслуживания и сервиса на уровне крупной промышленной организации
ПК-10	- Сущность и содержание междисциплинарного подхода к решению инновационных задач и экономические рациональные границы применения основных методов организационно-экономического моделирования	- Выполнять технико-экономический анализ проектных, конструкторских и технологических решений для выбора оптимального варианта реализации инноваций, разрабатывать компьютерные модели исследуемых процессов и систем	- Руководство научной разработкой перспективных направлений совершенствования методов, моделей и механизмов интегрированной логистической поддержки жизненного цикла промышленной продукции	«Специалист по организаций постпродажного обслуживания и сервиса» ОТФ: Организация и управление процессами постпродажного обслуживания и сервиса на уровне крупной промышленной организации
ПСК-3.19	- методика проведения функционально-стоимостного анализа	-разрабатывать бизнес-план испытаний и исследований АТС и их компонентов.	долгосрочное планирование ресурсов на испытания и исследования АТС и их компонентов в организации;	<i>Специалист по испытаниям и исследованиям в автомобилестроении</i> <i>ОТФ: Руководство комплексом испытаний и исследований АТС и их компонентов в соответствии с планами научно-исследовательских и опытно-конструкторских работ организации</i>

3 Место дисциплины в структуре ОПОП специалитета

«Теоретическая механика» является базовой дисциплиной профессионального цикла Б1 ОПОП подготовки обучающихся по направлению 23.05.01 «Наземные транспортно-технологические средства», профиль «Технические средства агропромышленного комплекса».

Для изучения дисциплины «Теоретическая механика» студентам необходимы знания по предыдущим дисциплинам:

- математика;
- физика.

Знания, умения и компетенции, приобретенные при изучении дисциплины «Теоретическая механика», являются базой для изучения дисциплин «Сопротивление материалов», «Теория механизмов и машин», «Детали машин и основы конструирования», «Гидравлика», «Гидропривод сельскохозяйственных машин», а также специальных инженерных дисциплин, посвященных изучению динамики и управления машин и различных видов транспорта.

4 Объем дисциплины (540 часов, 15 зачетных единиц)

Виды учебной работы	Объем, часов
---------------------	--------------

	Очная	Заочная
Контактная работа	281	--
в том числе:		--
— аудиторная по видам учебных занятий	270	
— лекции	100	--
— практические	120	--
— лабораторные	50	--
— внеаудиторная	11	--
— зачет	--	
— экзамен	9	
— защита курсовых работ	2	
Самостоятельная работа	259	
в том числе:		--
— курсовая работа	54	
— прочие виды самостоятельной работы	205	
Итого по дисциплине	540	--

5 Содержание дисциплины

По итогам изучаемого курса студенты сдают экзамен и выполняют курсовую работу. Дисциплина изучается на 1-2 курсах во 2-4 семестрах.

Содержание и структура дисциплины по очной форме обучения

№ п/ п	Наименование темы с указанием основных вопросов	Формируемые компетенции	Семестр	Виды учебной работы, включая самостоятельную работу студентов и трудоемкость (в часах)			
				Лекц.	Практ. занятия	Лаборат. занятия	Самост. работа
1	Основные понятия и исходные положения статики.	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	2	4	2	2	7
2	Сложение сил. Система сходящихся сил	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	2	4	4	4	10

№ п/ п	Наименование темы с указанием основных вопросов	Формируемые компетенции	Семестр	Виды учебной работы, включая самостоятельную работу студентов и трудоемкость (в часах)			
				Лекц.	Практ. занятия	Лаборат. занятия	Самост. работа
3	Момент силы относительно центра. Теория пар сил.	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	2	4	4	-	10
4	Приведение системы сил к центру. Условия равновесия.	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	2	4	4	-	10
5	Система сил, произвольно расположенных на плоскости (плоская система сил)	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	2	6	4	4	10
6	Условия равновесия плоской системы параллельных сил.	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	2	4	4	2	10
7	Система сил, произвольно расположенных в пространстве (пространственная система сил).	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	2	4	4	-	10
8	Аналитические условия равновесия произвольной пространственной системы сил.	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	2	4	4	2	10
9	Центр параллельных сил и центр тяжести	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	2	4	4	4	10
10	Введение в кинематику. Кинематика точки	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	3	2	4	8	9
11	Поступательное и вращательное движение твердого тела.	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	3	4	2	-	8
12	Плоскопараллельное движение твердого тела.	ОК-1, ПК-10	3	4	2	2	8

№ п/ п	Наименование темы с указанием основных вопросов	Формируемые компетенции	Семестр	Виды учебной работы, включая самостоятельную работу студентов и трудоемкость (в часах)			
				Лекц.	Практ. занятия	Лаборат. занятия	Самост. работа
		ПСК- 3.19					
13	Движение твердого тела вокруг неподвижной точки и движение свободного твердого тела.	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	3	4	2	-	8
14	Сложное движение точки.	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	3	4	4	-	8
15	Сложное движение твердого тела.	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	3	4	2	6	8
16	Курсовая работа	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	3	x	x	x	x
17	Введение в динамику. Законы динамики.	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	4	2	2	-	11
18	Дифференциальные уравнения движения точки. Решение задач динамики точки.	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	4	2	4	2	7
19	Общие теоремы динамики точки.	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	4	4	4	2	7
20	Несвободное и относительное движение точки.	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	4	2	2	-	7
21	Прямолинейные колебания точки.	ОК-1, ПК-10 ПСК-	4	2	2	6	7

№ п/ п	Наименование темы с указанием основных вопросов	Формируемые компетенции	Семестр	Виды учебной работы, включая самостоятельную работу студентов и трудоемкость (в часах)			
				Лекц.	Практ. занятия	Лаборат. занятия	Самост. работа
		3.19					
22	Движение тела в поле земного тяготения.	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	4	2	2	-	7
23	Введение в динамику механической системы. Момент инерции.	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	4	4	4	-	7
24	Теорема о движении центра масс системы.	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	4	2	4	-	7
25	Теорема об изменении количества движения системы.	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	4	2	4	2	7
26	Теорема об изменении момента количества движения системы.	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	4	2	4	6	7
27	Теорема об изменении кинетической энергии системы.	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	4	2	4	2	7
28	Приложение общих теорем к динамике твердости тела.	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	4	2	2	6	7
29	Принцип Даламбера.	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	4	4	4	2	7
30	Принцип возможных перемещений и общее уравнение динамики.	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	4	2	4	2	7

№ п/ п	Наименование темы с указанием основных вопросов	Формируемые компетенции	Семестр	Виды учебной работы, включая самостоятельную работу студентов и трудоемкость (в часах)			
				Лекц.	Практ. занятия	Лаборат. занятия	Самост. работа
31	Условия равновесия и уравнения движения системы в обобщенных координатах.	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	4	2	2	-	7
32	Малые колебания системы около положения устойчивого равновесия.	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	4	2	2	-	7
33	Элементарная теория удара.	ОК-1, ПК-10 ПСК- 3.19	4	2	2	4	7
Итого				100	102	68	259

Содержание и структура дисциплины по заочной форме обучения

№ п/п	Наименование темы с указанием основных вопросов	Формируемые компетенции	Семестр	Виды учебной работы, включая самостоятельную работу студентов и трудоемкость (в часах)			
				Лекц.	Практ. занятия	Лаборат. занятия	Самост. работа
	Учебным планом не предусмотрено						
	Итого						

6 Перечень учебно-методического обеспечения для самостоятельной работы обучающихся по дисциплине

6.1 Методические указания (собственные разработки)

1.Корнеев Д.В. Теоретическая механика: исследование механического движения и механического взаимодействия материальных тел: Учебное пособие. – Краснодар: КубГАУ, 2012. – 114 с.

2.Букаткин Р.Н., Корнеев Д.В. Краткий курс лекций по теоретической механике: Учебное пособие. – Краснодар: КубГАУ, 2012. – 119 с.

6.2 Литература для самостоятельной работы

1.Голубев Ю.Ф. Основы теоретической механики [Электронный ресурс]: учебник / Голубев Ю.Ф.— Электрон. текстовые данные. — М.: Московский государственный университет имени М.В. Ломоносова, 2000. — 720 с. — Режим доступа: <http://www.iprbookshop.ru/13347>. — ЭБС «IPRbooks», по паролю

2.Максина Е.Л. Техническая механика [Электронный ресурс]: учебное пособие/ Максина Е.Л.— Электрон. текстовые данные.— Саратов: Научная книга, 2012.— 159 с. — Режим доступа: <http://www.iprbookshop.ru/6344>.

3.Маркеев А.П. Теоретическая механика [Электронный ресурс]: учебник для высших учебных заведений/ Маркеев А.П.— Электрон. текстовые данные.— Москва, Ижевск: Регулярная и хаотическая динамика, 2007. — 592 с.— Режим доступа: <http://www.iprbookshop.ru/16633>. — ЭБС «IPRbooks», по паролю

4.Красюк А.М. Теоретическая механика. Конспект лекций [Электронный ресурс]: учебное пособие/ Красюк А.М. — Электрон. текстовые данные. — Новосибирск: Новосибирский государственный технический университет, 2009. — 138 с. — Режим доступа: <http://www.iprbookshop.ru/45438>. — ЭБС «IPRbooks», по паролю

5.Кинематика точки и простейшие движения твердого тела [Электронный ресурс]: методические указания к выполнению курсового задания/ О.П. Феоктистова [и др].— Электрон. текстовые данные.— М.: Московский государственный технический университет имени Н.Э. Баумана, 2012.— 40 с.— Режим доступа: <http://www.iprbookshop.ru/31424>. — ЭБС «IPRbooks», по паролю

6.Козинцева С.В. Теоретическая механика [Электронный ресурс]: учебное пособие/ Козинцева С.В., Сусин М.Н.— Электрон. текстовые данные. — Саратов: Ай Пи Эр Медиа, 2012. — 152 с. — Режим доступа:<http://www.iprbookshop.ru/728> .

7.Максина Е.Л. Техническая механика [Электронный ресурс]: учебное пособие/ Максина Е.Л.— Электрон. текстовые данные.— Саратов: Научная книга, 2012.— 159 с. — Режим доступа: <http://www.iprbookshop.ru/6344>.

7 Фонд оценочных средств для проведения промежуточной аттестации

7.1 Перечень компетенций с указанием этапов их формирования

Номер семестра*	Этапы формирования компетенций по дисциплинам, практикам в процессе освоения ОП
ОК-1 способность к абстрактному мышлению, анализу, синтезу	
1	Начертательная геометрия и инженерная графика
1	Инженерная психология
1,2,3	Математика
1,2,3	Физика
2,3,4	Теоретическая механика
3	Материаловедение
3	Сопротивление материалов
4	Гидравлика
4	Термодинамика и теплопередача
4	Технология конструкционных материалов
4	Метрология, стандартизация и сертификация
4,5	Теория механизмов и машин
4,5	Детали машин и основы конструирования

Номер семестра*	Этапы формирования компетенций по дисциплинам, практикам в процессе освоения ОП
4,5	Гидравлика и гидропневмопривод
5	Гидропневмопривод
5,6	Конструкции технических средств АПК
6	Энергетические установки технических средств АПК
6	3-D конструирование
7,8	Основы научных исследований
10	Преддипломная практика

ПК-10 – способностью разрабатывать технологическую документацию для производства, модернизации, эксплуатации, технического обслуживания и ремонта наземных транспортно-технологических средства и их технологического оборудования;

1	Начертательная геометрия и инженерная графика
2, 3, 4	<i>Теоретическая механика</i>
3	Материаловедение
3	Компьютерное моделирование
3	Математическое моделирование
4	Технология конструкционных материалов
4	Метрология, стандартизация и сертификация
4, 5	Детали машин и основы конструирования
4, 5	Теория механизмов и машин
5, 6	Конструкции технических средств АПК
6	Энергетические установки технических средств АПК
6	Конструкционные и защитно-отделочные материалы
7	Проектирование технических средств АПК
6, 7	Теория технических средств АПК
7	Ремонт и утилизация технических средств АПК
9	Организация ремонтно-обслуживающего производства
9	Проектирование ремонтных предприятий
9	Организация и планирование производства
9	Системы автоматизированного проектирования технических средств АПК
9	Технология производства технических средств АПК
10	Государственная итоговая аттестация

ПСК-3.19 – способностью осуществлять контроль за параметрами технологических процессов производства и эксплуатации технических средств АПК;

6	Перевозка опасных грузов
6	Тракторы и автомобили
6	Практика по получению профессиональных умений и опыта профессиональ-

Номер семестра*	Этапы формирования компетенций по дисциплинам, практикам в процессе освоения ОП
7	Логистика на транспорте
7	Перевозка грузов сельскохозяйственного назначения
7	Теория уборочных машин
8	Производственно-техническая инфраструктура автотранспортных предприятий
8	Типаж и эксплуатация технологического оборудования
8	Техническая эксплуатация технических средств АПК
8	Эксплуатация машинно-тракторного парка
8	Технологическая практика
9	Основы производственной эксплуатации технических средств АПК
9	Основы производственной эксплуатации автомобилей
	Защита выпускной квалификационной работы, включая подготовку к защите и процедуру защиты

*Номер семестра соответствует этапу формирования компетенции

7.2 Описание показателей и критериев оценивания компетенций на различных этапах их формирования, описание шкалы оценивания

Планируемые результаты обучения	Уровень освоения				Оценочные средства
	неудовлетворительно (минимальный)	удовлетворительно (пороговый)	хорошо (средний)	отлично (высокий)	
ОК-1 способность к абстрактному мышлению, анализу, синтезу					
Знать: – Подходы, методы и результаты прикладной статистики, экспертных оценок, теории принятия решений и экономико-математического моделирования, в частности моделирования технологий обеспечения качества, методов классификации, теории нечеткости и статистики интервальных данных, принятия решения в условиях недостаточности и риска, в том числе в эколого-экономических задачах	Фрагментарное представление об подходах, методах и результатах прикладной статистики, экспертных оценок, теории принятия решений и экономико-математического моделирования, в частности моделирования технологий обеспечения качества, методов классификации, теории нечеткости и статистики интервальных данных, принятия решения в условиях недостаточности и риска, в том числе в эколого-экономических задачах	Неполные представления об подходах, методах и результатах прикладной статистики, экспертных оценок, теории принятия решений и экономико-математического моделирования, в частности моделирования технологий обеспечения качества, методов классификации, теории нечеткости и статистики интервальных данных, принятия решения в условиях недостаточности и риска, в том числе в эколого-экономических задачах	Сформированные, но содержащие отдельные пробелы представления об подходах, методах и результатах прикладной статистики, экспертных оценок, теории принятия решений и экономико-математического моделирования, в частности моделирования технологий обеспечения качества, методов классификации, теории нечеткости и статистики интервальных данных, принятия решения в условиях недостаточности и риска, в том числе в эколого-экономических задачах	Сформированные систематические представления об подходах, методах и результатах прикладной статистики, экспертных оценок, теории принятия решений и экономико-математического моделирования, в частности моделирования технологий обеспечения качества, методов классификации, теории нечеткости и статистики интервальных данных, принятия решения в условиях недостаточности и риска, в том числе в эколого-экономических задачах	Расчетно-графические работы, реферат, контрольная работа, кейс-задание, тест

ние необходимых расчетов с использованием современной электронно-вычислительной техники	вания их, проведения необходимых расчетов с использованием современной электронно-вычислительной техники; осуществления корректировки проектных решений, направленной на обеспечение эффективной эксплуатации промышленной продукции	и систематизации их, проведения необходимых расчетов с использованием современной электронно-вычислительной техники; осуществления корректировки проектных решений, направленной на обеспечение эффективной эксплуатации промышленной продукции	зультатов работы, обобщения и систематизация их, проведения необходимых расчетов с использованием современной электронно-вычислительной техники; осуществления корректировки проектных решений, направленной на обеспечение эффективной эксплуатации промышленной продукции	боты, обобщения и систематизации их, проведения необходимых расчетов с использованием современной электронно-вычислительной техники; осуществления корректировки проектных решений, направленной на обеспечение эффективной эксплуатации промышленной продукции	
ПК-10 – способностью разрабатывать технологическую документацию для производства, модернизации, эксплуатации, технического обслуживания и ремонта наземных транспортно-технологических средства и их технологического оборудования;					
ЗНАТЬ: Сущность и содержание междисциплинарного подхода к решению инновационных задач и экономические рациональные границы применения основных методов организационно-экономического моделирования	Фрагментарные представления о сущности и содержании междисциплинарного подхода к решению инновационных задач и экономические рациональные границы применения основных методов организационно-экономического моделирования	Неполные представления о сущности и содержании междисциплинарного подхода к решению инновационных задач и экономические рациональные границы применения основных методов организационно-экономического моделирования	Сформированные, но содержащие отдельные пробелы представления о сущности и содержании междисциплинарного подхода к решению инновационных задач и экономические рациональные границы применения основных методов организационно-экономического моделирования	Сформированные систематические представления о сущности и содержании междисциплинарного подхода к решению инновационных задач и экономические рациональные границы применения основных методов организационно-экономического моделирования	Тест
УМЕТЬ: Выполнять технико-экономический анализ проектных, конструкторских и технологических решений	Фрагментарное выполнение технико-экономического анализа проектных, конструкторских, технологических решений	Несистематическое выполнение технико-экономического анализа проектных, конструкторских, технологических решений	В целом успешное, но содержащее отдельные пробелы выполнение технико-экономического анализа проектных, конструкторских, технологических решений	Сформированное умение при выполнении технико-экономического анализа проектных, конструкторских, технологических решений	Устный опрос

для выбора оптимального варианта реализации инноваций, разрабатывать компьютерные модели исследуемых процессов и систем	ских и технологических решений для выбора оптимального варианта реализации инноваций, разрабатывать компьютерные модели исследуемых процессов и систем	структурских и технологических решений для выбора оптимального варианта реализации инноваций, разрабатывать компьютерные модели исследуемых процессов и систем	мического анализа проектных, конструкторских и технологических решений для выбора оптимального варианта реализации инноваций, разрабатывать компьютерные модели исследуемых процессов и систем	за проектных, конструкторских и технологических решений для выбора оптимального варианта реализации инноваций, разрабатывать компьютерные модели исследуемых процессов и систем
ВЛАДЕТЬ: Руководство научной разработкой перспективных направлений совершенствования методов, моделей и механизмов интегрированной логистической поддержки жизненного цикла промышленной продукции	Отсутствие навыков руководства научной разработкой перспективных направлений совершенствования методов, моделей и механизмов интегрированной логистической поддержки жизненного цикла промышленной продукции	Фрагментарное владение навыками руководства научной разработкой перспективных направлений совершенствования методов, моделей и механизмов интегрированной логистической поддержки жизненного цикла промышленной продукции	В целом успешное, но несистематическое владение навыками руководства научной разработкой перспективных направлений совершенствования методов, моделей и механизмов интегрированной логистической поддержки жизненного цикла промышленной продукции	Успешное и систематическое владение навыками руководства научной разработкой перспективных направлений совершенствования методов, моделей и механизмов интегрированной логистической поддержки жизненного цикла промышленной продукции
ПСК-3.19 – способностью осуществлять контроль за параметрами технологических процессов производства и эксплуатации технических средств АПК;				
Знать: - методика проведения функционально-стоимостного анализа	Не знает, как осуществлять контроль за параметрами технологических процессов производства и эксплуатации технических средств АПК	Фрагментарно знает, как осуществлять контроль за параметрами технологических процессов производства и эксплуатации технических средств АПК	Знает как, но есть пробелы осуществлять контроль за параметрами технологических процессов производства и эксплуатации технических средств АПК	Знает, как осуществлять контроль за параметрами технологических процессов производства и эксплуатации технических средств АПК
Уметь: -разрабатывать бизнес-план испытаний и исследований АТС и их компонентов.	Не умеет осуществлять контроль за параметрами технологических процессов производства и эксплуатации технических средств АПК	Фрагментарно умеет осуществлять контроль за параметрами технологических процессов производства и эксплуатации технических средств АПК	Умеет но есть недочеты при осуществлении контроля за параметрами технологических процессов производства и эксплуатации технических средств АПК	Умеет осуществлять контроль за параметрами технологических процессов производства и эксплуатации технических средств АПК

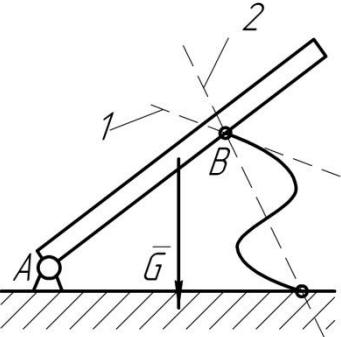
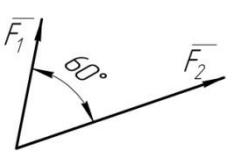
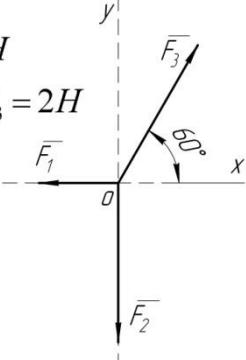
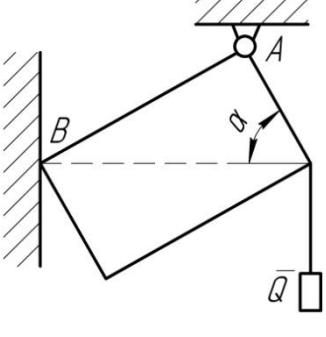
Владеть: долгосрочное планирование ресурсов на испытания и исследования АТС и их компонентов в организации;	Не владеет навыками осуществлять контроль за параметрами технологических процессов производства и эксплуатации технических средств АПК	Фрагментарно владеет навыками осуществлять контроль за параметрами технологических процессов производства и эксплуатации технических средств АПК	Владеет но не полностью навыками осуществлять контроль за параметрами технологических процессов производства и эксплуатации технических средств АПК	Владеет навыками осуществлять контроль за параметрами технологических процессов производства и эксплуатации технических средств АПК	Экзамен
---	--	--	---	---	---------

7.3 Типовые контрольные задания и методические материалы, определяющие процедуры оценки знаний, умений, навыков и опыта деятельности, характеризующих этапы формирования компетенций в процессе освоения образовательной программы

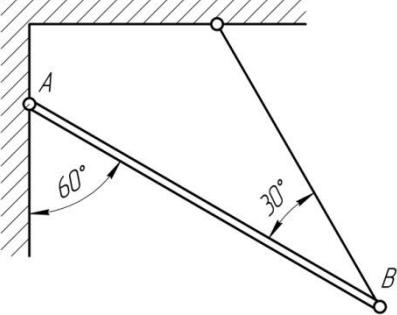
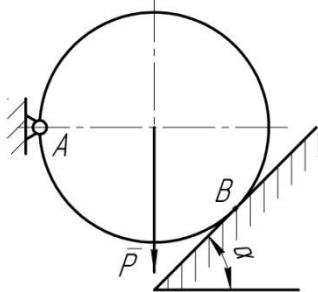
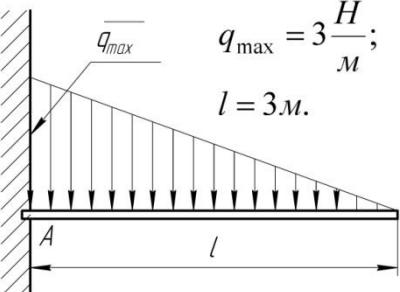
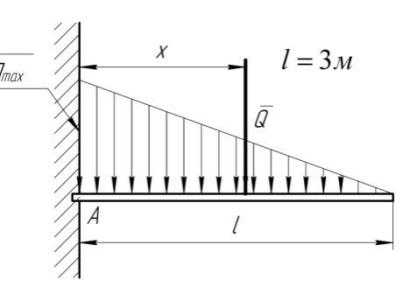
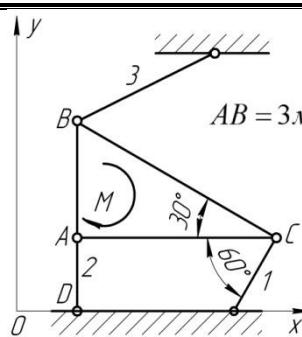
1. Корнеев Д.В. Теоретическая механика: исследование механического движения и механического взаимодействия материальных тел: Учебное пособие. – Краснодар: КубГАУ, 2012. – 114 с.

2. Курасов В.С., Плещаков В.Н., Самурганов Е.Е., Пономарев А.В. Расчет плоской формы: Учебное пособие. – Краснодар: КубГАУ, 2016. – 96 с.

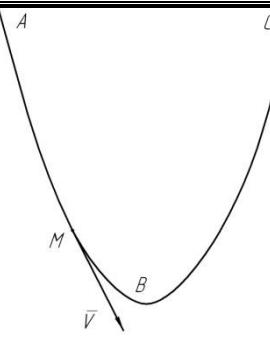
Тесты

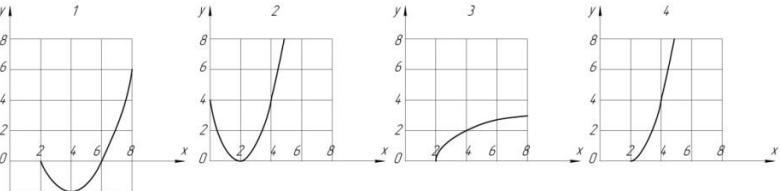
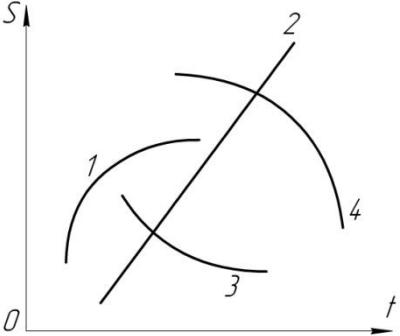
		Тесты									
C1		<p>Балка AB в точке B опирается на невесомый стержень.</p> <p>Реакция \bar{R}_B направлена:</p>	<table> <tr> <td>вдоль прямой AB</td><td>1</td></tr> <tr> <td>перпендикулярно AB</td><td>2</td></tr> <tr> <td>вдоль прямой 1</td><td>3</td></tr> <tr> <td>вдоль прямой 2</td><td>4</td></tr> </table>	вдоль прямой AB	1	перпендикулярно AB	2	вдоль прямой 1	3	вдоль прямой 2	4
вдоль прямой AB	1										
перпендикулярно AB	2										
вдоль прямой 1	3										
вдоль прямой 2	4										
C2	$F_1 = 6H$ $F_2 = 10H$ 	<p>Модуль равнодействующей $R = \dots H$</p>	<table> <tr> <td>16</td><td>1</td></tr> <tr> <td>15,5</td><td>2</td></tr> <tr> <td>14</td><td>3</td></tr> <tr> <td>13</td><td>4</td></tr> </table>	16	1	15,5	2	14	3	13	4
16	1										
15,5	2										
14	3										
13	4										
C3	$F_1 = 1H$ $F_2 = F_3 = 2H$ 	<p>Равнодействующая трех сил имеет направление:</p>	<table> <tr> <td>совпадающее с вектором \bar{F}_3</td><td>1</td></tr> <tr> <td>противоположное вектору \bar{F}_3</td><td>2</td></tr> <tr> <td>по оси Oy вверх</td><td>3</td></tr> <tr> <td>по оси Oy вниз</td><td>4</td></tr> </table>	совпадающее с вектором \bar{F}_3	1	противоположное вектору \bar{F}_3	2	по оси Oy вверх	3	по оси Oy вниз	4
совпадающее с вектором \bar{F}_3	1										
противоположное вектору \bar{F}_3	2										
по оси Oy вверх	3										
по оси Oy вниз	4										
C4		<p>Прямоугольная пластина AB невесома.</p> <p>Модуль реакции $R_A = \dots$</p>	<table> <tr> <td>$\frac{Q}{\sin \alpha}$</td><td>1</td></tr> <tr> <td>Q</td><td>2</td></tr> <tr> <td>$\frac{Q}{\cos \alpha}$</td><td>3</td></tr> <tr> <td>$Q \sin \alpha$</td><td>4</td></tr> </table>	$\frac{Q}{\sin \alpha}$	1	Q	2	$\frac{Q}{\cos \alpha}$	3	$Q \sin \alpha$	4
$\frac{Q}{\sin \alpha}$	1										
Q	2										
$\frac{Q}{\cos \alpha}$	3										
$Q \sin \alpha$	4										

C5	<p>Для нахождения усилий в стержнях неправильно построен силовой многоугольник:</p>	№ 1	1
		№ 2	2
		№ 3	3
		№ 4	4
C6	<p>Треугольная пластина ABC – невесома.</p> <p>$R_B = \dots$</p>	$P\sqrt{2}$	1
		P	2
		$P \frac{\sqrt{2}}{2}$	3
		$2P$	4
C7	<p>Сила \bar{F} приложена к кубу.</p> <p>$\bar{F}_x = \dots$</p>	$F \frac{\sqrt{2}}{2}$	1
		$\frac{F}{\sqrt{3}}$	2
		$\frac{F}{2}$	3
		$\frac{\sqrt{2}}{2\sqrt{3}} F$	4
C8	<p>Равновесию пространственной системы сил, сходящихся в точке O соответствует необходимое и достаточное условие:</p>	$\sum X_i = 0; \sum Y_i = 0; \sum M_X(\bar{F}_i) = 0.$	1
		$\sum X_i = 0; \sum Y_i = 0; \sum Z_i = 0.$	2
		$\sum X_i = 0; \sum Y_i = 0; \sum M_Z(\bar{F}_i) = 0.$	3
		$\sum X_i = 0; \sum M_Z(\bar{F}_i) = 0; \sum M_Y(\bar{F}_i) = 0.$	4
C9	$P_1 = 1H;$ $P_2 = 4H.$ <p>Кинематическое состояние рычага AB – это:</p>	равновесие	1
		вращение по часовой стрелке	2
		вращение против часовой стрелки	3

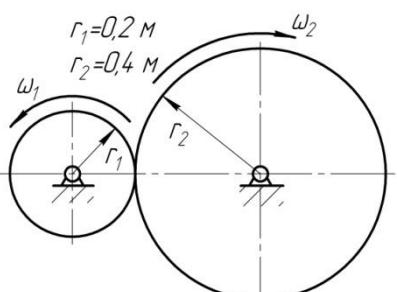
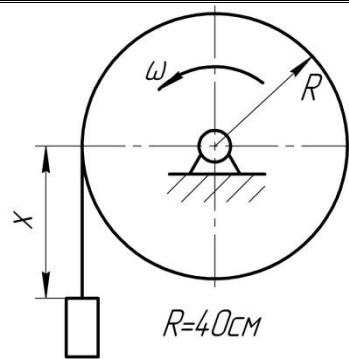
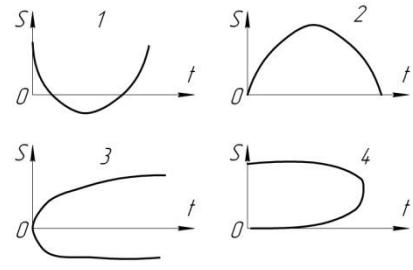
			поступательное движение вдоль прямой AB	4
C10		Вес балки P Реакция $R_B = \dots$	$0,5P$ P $\frac{\sqrt{3}}{3}P$ $\frac{\sqrt{3}}{2}P$	1 2 3 4
C11		$Y_A = \dots$	P $P \sin \alpha$ $P \cos \alpha$ 0	1 2 3 4
C12		Равнодействующая линейно распределенной нагрузки $Q = \dots$	3 9 4,5 2,25	1 2 3 4
C13		Равнодействующая линейно распределенной нагрузки отстоит от точки A на расстоянии $x = \dots m$	1,5 1 3 2	1 2 3 4
C14		Невесомая треугольная пластина находится под действием момента $M = 6Hm$. Усилие в первом стержне $S_1 = \dots$	0 2 $\sqrt{2}$ -1	1 2 3 4

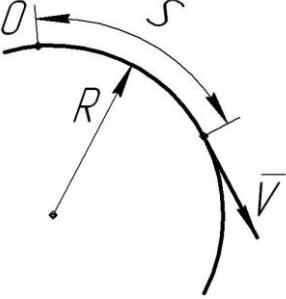
C15		$\sum M_D = 0$	1
		$\sum M_C = 0$	2
		$\sum M_B = 0$	3
		$\sum X_i = 0$	4
C16		$M_A = -15Hm; R_A = 0H$	1
		$M_A = 0Hm; R_A = 15H$	2
		$M_A = 0Hm; R_A = 30H$	3
		$M_A = 30Hm; R_A = 15H$	4
C17		$\sqrt{10}$	1
		3	2
		1	3
		$3\sqrt{2}$	4
C18		0	1
		5	2
		10	3
		20	4
C19		1	1
		2	2
		3	3
		4	4

K1		<p>Траекторией точки, движущейся в соответствии с уравнениями</p> $x = 2 \sin t$ $y = 2 - 2 \cos t$ <p>является</p>	дуга параболы	1
			окружность	2
			эллипс	3
			гипербола	4
K2	<p>Уравнения движения точки:</p> $x = 2 \sin^2 t$ $y = 2 \cos^2 t$ <p>а ее траектория:</p>	<p>Уравнения движения точки:</p> $x = 2 \sin^2 t$ $y = 2 \cos^2 t$ <p>а ее траектория:</p>	дуга параболы	1
			окружность	2
			эллипс	3
			отрезок прямой	4
K3	<p>Уравнения движения точки:</p> $x = 2 \sin t$ $y = 2 - 2 \cos^2 t$ <p>а ее траектория:</p>	<p>Уравнения движения точки:</p> $x = 2 \sin t$ $y = 2 - 2 \cos^2 t$ <p>а ее траектория:</p>	дуга параболы	1
			окружность	2
			эллипс	3
			гипербола	4
K4	<p>Уравнение прямолинейного движения точки</p> $x = t - 2t^2$. В момент времени $t = 1c$ скорость точки равна	<p>Уравнение прямолинейного движения точки</p> $x = t - 2t^2$. В момент времени $t = 1c$ скорость точки равна	0	1
			2	2
			4	3
			-4	4
K5	<p>Уравнения движения:</p> <p>точки A $S = 2 + 4t - 2t^2$</p> <p>точки B $S = 2 - 4t + 2t^2$</p> <p>В момент $t = 2c$ движение точек</p>	<p>Уравнения движения:</p> <p>точки A $S = 2 + 4t - 2t^2$</p> <p>точки B $S = 2 - 4t + 2t^2$</p> <p>В момент $t = 2c$ движение точек</p>	A-ускоренное B-замедленное	1
			A-замедленное B-ускоренное	2
			A-ускоренное B-ускоренное	3
			A-замедленное B-замедленное	4

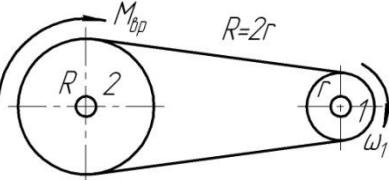
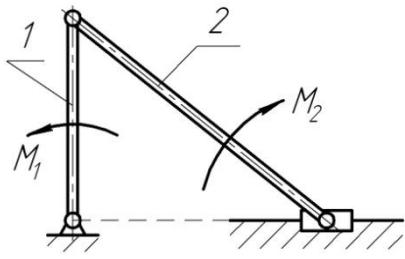
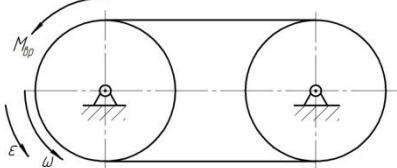
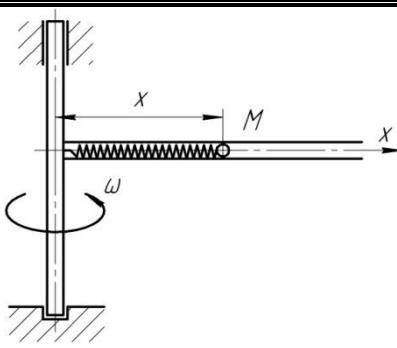
К6		<p>Точка движется прямолинейно. Уравнение скорости $V = \cos t + \sin t$. При $t = \frac{\pi}{4}$, C, ускорение $a = 0$, тогда $V = \dots$</p>	max	1
			min	2
			const	3
			0	4
К7	<p>Движению точки согласно уравнениям $x = 2 + 2t$; $y = 4t^2$ соответствует траектория</p> 	1	1	
		2	2	
		3	3	
		4	4	
К8		1	1	
		2	2	
		3	3	
		4	4	
К9	<p>Точка движется по кривой со скоростью $V = e^t$. При прохождении через точку перегиба траектории обращается в ноль ускорение:</p>	Только касательное	1	
		Только нормальное	2	
		Полное	3	
		Кориолисово	4	
К10	<p>При движении точки по кривой ускорения a_τ и a_n определяются по формулам:</p>	$a_\tau = \frac{dV}{dt}; a_n = 2\bar{\omega} \times V_r$	1	
		$a_\tau = \bar{\omega} \times V_r; a_n = \frac{dV}{dt}$	2	
		$a_\tau = \frac{V^2}{\rho}; a_n = \frac{dV}{dt}$	3	
		$a_\tau = \frac{dV}{dt}; a_n = \frac{V^2}{\rho}$	4	

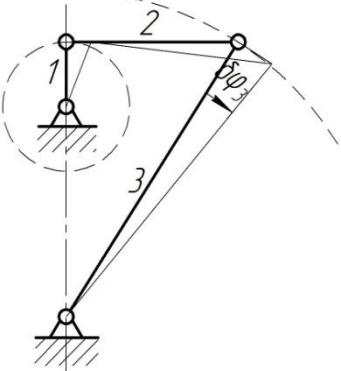
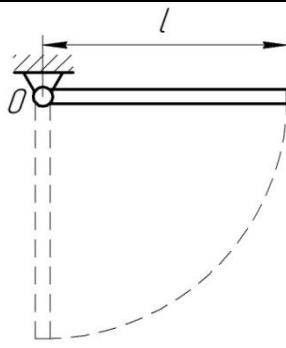
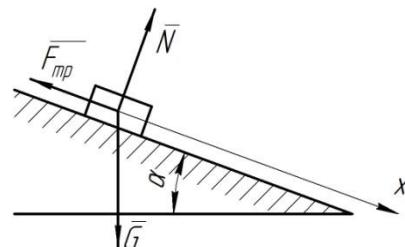
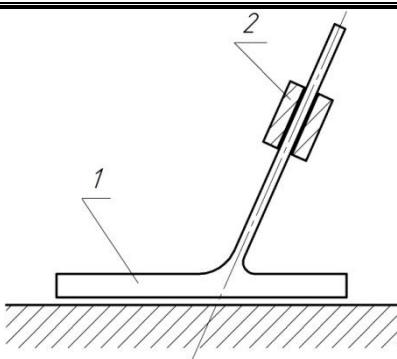
K11		1	1
		2	2
		3	3
		4	4
K12	<p>$AC \parallel CB$</p>		1
			2
			3
			4
K13	<p>$OA = 0.5 \text{ m}$ $AB = 2.5 \text{ m}$ ω</p>	0,4	1
		2	2
		0,8	3
		1	4
K14	<p>$V_C = 2 \text{ m/s}$</p>	$V_A = V_B = V_D = 2 \text{ m/s}$	1
		$V_A = V_B = 2 \text{ m/s}; V_D = 0$	2
		$V_A = 4 \text{ m/s}; V_C = 2\sqrt{2} \text{ m/s}; V_D = 0$	3
		$V_A = 4 \text{ m/s}; V_C = 2 \text{ m/s}; V_D = 0$	4
K15		1	1
		2	2
		3	3
		4	4

K16	Мгновенный центр скоростей (МЦС) плоской фигуры это:	Центр тяжести	1
		Точка пересечения скоростей двух точек фигуры	2
		Неподвижный центр качения	3
		Точка, скорость которой в данный момент времени равна нулю	4
K17	Относительное движение точки – это движение точки	По отношению к подвижной системе отсчета	1
		Исследуемое одновременно в основной и подвижной	2
		Вместе с подвижной системой отсчета относительно	3
		По отношению к неподвижной системе отсчета	4
K18	 Справедливо соотношение:	$\omega_2 = 0,5\omega_1$	1
		$\omega_2 = 2\omega_1$	2
		$\omega_2 = \omega_1$	3
		$\omega_2 = 0,25\omega_1$	4
K19	 Груз опускается по закону $x = 40t^2$, см. Через 1с угловое ускорение лебедки $\varepsilon = \dots \text{rad/c}^2$	2	1
		0	2
		4	3
		10	4
K20	 Могут служить графиком движения график:	1,2	1
		1,3	2
		2,4	3
		3,4	4

Д1		Точка массой 2кг движется по окружности радиусом $R = 0,25\text{м}$. $S = \frac{t^2}{2} - \frac{t^3}{6}$, (м). В момент $t = 1\text{с}$ действует сила $F = \dots \text{Н}$	2	1
			-2	2
			1	3
			0	4
Д2	<p>Круговая частота колебаний:</p>	зависит от начальных условий	1	
		зависит от собственных свойств колеблющейся системы и от начальных условий	2	
		зависит только от собственных свойств колеблющейся системы	3	
		не зависит от собственных свойств колеблющейся системы	4	
Д3	<p>При растяжении пружины жесткостью $c = 100 \text{ Н/м}$ на $0,1 \text{ м}$ совершается работа $A = \dots \text{Дж}$</p>	0,5	1	
		5	2	
		10	3	
		100	4	
Д4	<p>Касательное ускорение точки, движущейся по окружности, $a_\tau = 1 - e, (\text{м/с}^2)$. Действующая сила направлена к центру окружности в момент $t = \dots \text{с}$</p>	0	1	
		1	2	
		2	3	
		3	4	
Д5	<p>Привязанный к нити груз весом G движется вертикально с ускорением $9,81 \text{ м/с}^2$. При подъеме натяжение нити $T = \dots$</p>	0	1	
		G	2	
		$2G$	3	
		$0,5G$	4	
Д6	<p>При плоскопараллельном движении твердого тела кинетическая энергия определится по формуле:</p>	$T = \frac{1}{2}mV^2$	1	
		$T = \frac{1}{2}mR^2$	2	
		$T = \frac{1}{2}J\omega^2$	3	
		$T = \frac{1}{2}mV^2 + \frac{1}{2}J\omega^2$	4	

Д7		Наименьший момент инерции однородного стержня длиной l будет относительно оси:	z_1	1
			z_2	2
			z_3	3
			z_4	4
Д8		Дифференциальное уравнение относительного движения точки M : $\ddot{x} + \left(\frac{c}{m} - \omega^2 \right) x = 0,$ где c -жесткость пружины; m -масса точки M . Если $\frac{c}{m} < \omega^2$, то движение:	равномерное	1
			колебательное	2
			неколебательное	3
			равноускоренное	4
Д9		Ударный импульс на оси подвеса O_z отсутствует при нанесении ударного импульса $\bar{S}_{y\partial}$ на расстоянии $h = \dots$	$\frac{1}{3}l$	1
			$\frac{1}{2}l$	2
			$\frac{2}{3}l$	3
			l	4
Д10		Система тележек находилась в покое. При перемещении тележки 2 внутренними силами на 0,4м влево, центр масс системы:	останется на месте	1
			сместится влево на 0,4м	2
			сместится вправо на 0,4м	3
			сместится вправо на 0,2м	4
Д11		Однородный цилиндр массой $m = 25\text{кг}$ и радиусом $R = 0,5\text{м}$ под действием момента силы $M = 25\text{Нм}$ вращается вокруг оси z с угловым ускорением $\varepsilon = \dots \text{рад/с}^2$	2	1
			4	2
			8	3
			75,6	4
Д12		Мощность на шкиве 1 $N = \dots$	$\frac{M_e p \omega_1}{4}$	1
			$\frac{M_e p \omega_1}{2}$	2

			$M_{bp}\omega_1$	3
			$2M_{bp}\omega_1$	4
Д13		Период колебаний груза, подвешенного к пружине, не зависит от:	жесткости пружины	1
			начальной деформации	2
			начальной скорости	3
			массы груза	4
Д14		Дифференциальное уравнение колебаний материальной точки $2\ddot{x} + 32x = 0$. Круговая частота колебаний $k = \dots c^{-1}$.	4	1
			$4\sqrt{2}$	2
			8	3
			10	4
Д15		Из двух дифференциальных уравнений движения материальной точки $\ddot{x} + 25x = 0$ (а) $\ddot{x} - 16x = 0$ (б) Колебательное движение описывает уравнение:	<i>a</i>	1
			<i>b</i>	2
			<i>a</i> и <i>b</i>	3
			ни <i>a</i> , ни <i>b</i>	4
Д16		При равенстве по модулю моментов M_1 и M_2 :	$\omega_1 = 0$	1
			$\omega_1 \neq 0$ по часовой стрелке	2
			$\omega_1 \neq 0$ против часовой стрелки	3
			$\omega_1 = -\omega_2$	4
Д17		Момент инерции и радиусы шкивов одинаковы. Из основного уравнения динамики следует $M_{bp} = \dots$	0	1
			$2J\omega$	2
			$J\epsilon$	3
			$2J\epsilon$	4
Д18		$\omega = \text{const}$; жесткость пружины c . Дифференциальное уравнение относительного движения шарика массой m $\ddot{x} + \left(\frac{c}{m} - \omega^2\right)x = 0$ при $\frac{c}{m} < \omega^2$ движение:	не колебательное	1
			колебательное	2
			равномерное	3
			равнозамедленное	4

Д19		Между угловыми возможными перемещениями звеньев механизма справедливы соотношения:	$\delta\varphi_1 = \delta\varphi_2$	1
			$\delta\varphi_1 < \delta\varphi_2$	2
			$\delta\varphi_2 = \delta\varphi_3$	3
			$\delta\varphi_2 > \delta\varphi_3$	4
Д20		Стержень длиной l опускается из горизонтального положения покоя, в нижнем вертикальном положении имеет угловую скорость $\omega = \dots$	$\sqrt{\frac{2g}{l}}$	1
			$\sqrt{\frac{3g}{l}}$	2
			$2\sqrt{\frac{g}{l}}$	3
			$\sqrt{\frac{6g}{l}}$	4
Д21		Груз массой m опускается по наклонной шероховатой поверхности. Коэффициент трения f. Ускорение тела a = ...	$mg(1 - f)$	1
			$g(\cos \alpha - f \sin \alpha)$	2
			$g(\sin \alpha - f \cos \alpha)$	3
			$mg(\sin \alpha - f \cos \alpha)$	4
Д22			сместится вправо	1
			сместится влево	2
			останется на месте	3
			оторвётся от поверхности	4

Тема курсовой работы

Исследование механического взаимодействия и движения материальных тел

Вопросы к экзамену Статика (2-й семестр)

1. Абсолютно твердое тело; силы. Задачи статики. Понятие тела свободного.
2. Механическое движение, механическое взаимодействие

3.Характер рассматриваемых задач механики: статика, кинематика, динамика.

4.Система сил (плоская и пространственная), эквивалентные и уравновешенные системы сил, уравновешивающая сила, силы внешние и внутренние, силы со-средоточенные и распределенные.

5.Исходные положения статики – аксиомы и следствия, свойства внутренних сил, принцип отвердевания.

6.Связи и их реакции. [Гладкая плоскость (поверхность) или опора, нить цилиндрическая и шарнир (подшипник), сферический шарнир и подпятник, невесомый стержень].

7.Геометрический способ сложения сил. Равнодействующая сходящихся сил. Разложение сил (сложение двух сил; сложение трех сил, не лежащих в одной плоскости; сложение системы сил; равнодействующая сходящихся сил; разложение сил).

8.Проекция силы на ось и на плоскость.

9.Аналитический способ задания сил. Аналитический способ сложения сил.

10.Равновесие системы сходящих сил: геометрическое условие равновесия, аналитические условия равновесия, теорема о трех силах.

11.Момент силы относительно центра (или точки).

12.Пара сил. Момент пары.

13.Теоремы об эквивалентности и о сложении пар.

14.Теорема о параллельном переносе силы.

15.Приведение системы сил к данному центру.

16.Условия равновесия любой системы сил. Теорема о моменте равнодействующей – теорема Вариньона.

17.Алгебраические моменты силы и пары.

18.Приведение плоской системы сил к простейшему виду.

19.Равновесие плоской любой системы сил (основная форма условий равновесия, вторая форма условий равновесия, третья форма условий равновесия (уравнения трех моментов) – подвижная шарнирная опора, неподвижная шарнирная опора, жесткая заделка (или неподвижная зацепляющая опора)).

20.Равновесие плоской системы параллельных сил.

21.Равновесие системы тел – сочленённой.

22.Интенсивность плоской системы распределенных сил – значение силы, приходящейся на единицу длины нагруженного отрезка – силы, равномерно распределенные вдоль отрезка прямой; силы распределенные вдоль отрезка прямой по линейному закону. Силы, распределенные вдоль отрезка прямой по произвольному закону; силы, равномерно распределенные по дуге окружности.

23.Расчет плоских форм. Соотношение числа стержней m и числа узлов n – жесткие плоские формы без лишних стержней, образованные из треугольников. Условие геометрической неизменяемости – $m=2n-3$

24.Леммы о нулевых стержнях (лемма 1, лемма 2, лемма 3).

25.Способы расчета форм:

Аналитические

1. Способы вырезания узлов
2. Способ Риттера (метод сечений)

Графические

1. Способ вырезания узлов
2. Способ Максвелла – Кремоны

26.Пространственная система сил. Теорема Вариньона для моментов силы относительно главного вектора и главного момента системы сил.

27.Проведение пространственной системы сил к простейшему виду.

28.Равновесие произвольной пространственной системы сил. Случай параллельных сил.

29.Центр параллельных сил. Силовой поле. Центр тяжести твердого тела. Координаты центров тяжести однородных тел.

30.Способы определения координат центров тяжести тел:

1.Симметрия;

2.Разбиение;

3.Дополнение;

4.Интегрирование;

5.Экспериментальный способ.

31.Центры тяжести некоторых однородных тел:

1.Центр тяжести дуги окружности;

2.Центр тяжести площади треугольника;

3.Центр тяжести площадки кругового сектора;

4.Центр тяжести объема пирамиды;

5.Центр тяжести объема полушара.

Кинематика (3-й семестр)

1.Кинематика точки Введение в кинематику. Понятие движения. Основная задача кинематики.

2.Способы задания движения точки:

2.1.Векторный способ задания движения точки;

2.2.Координатный способ задания движения точки;

2.3.Естественный способ задания движения точки.

3.Вектор скорости точки.

4.Вектор ускорения точки.

5.Определение скорости и ускорения точки при координатном способе задания движения.

6.Оси естественного трехгранника. Числовое значение скорости.

7.Касательное и нормально ускорение точки.

8.Некоторые частные случаи движения точки:

8.1. Прямолинейное движение;

8.2. Равномерное криволинейное движение;

8.3. Равномерное прямолинейное движение;

8.4. Равнопеременное криволинейное движение;

8.5. Гармонические колебания.

9.Поступательное движение. Свойства поступательного движения. Скорость и ускорение поступательного движения тела.

10.Вращательное движение твердого тела вокруг оси. Угловая скорость и угловое ускорение.

11.Равномерное и равнопеременное вращение

12.Скорости и ускорения точек вращающегося тела.

13.Уравнения плоскопараллельного движения (движения плоской фигуры).

Разложение движения на поступательное и вращательное.

14. Определение скоростей точек плоской фигуры.
15. Теорема о проекциях скоростей двух точек тела.
16. Определение скоростей точек плоской фигуры с помощью мгновенного центра скоростей
17. Определение ускорений точек плоской фигуры.
18. Движение твердого тела, имеющего одну неподвижную точку. Уравнения движения. Угловая скорость тела. Геометрическая картина движения тела. Угловое ускорение тела.
19. Сложное движение точки. Относительное, переносное и абсолютное движения. Теорема о сложении скоростей.
20. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса). Случай поступательного переносного движения.
21. Сложное движение твердого тела. Сложение поступательных движений.
22. Сложение вращений вокруг двух параллельных осей:
 - 22.1. Вращения направлены в одну сторону;
 - 22.2. Вращения направлены в разные стороны;
 - 22.3. Пара вращений.

Динамика (4-й семестр)

1. Основные понятия и определения динамики материальной точки.
2. Законы динамики.
3. Задачи динамики материальной точки:
 - 3.1. Первый закон (закон инерции);
 - 3.2. Второй закон (основной закон динамики);
 - 3.3. Третий закон (закон равенства действия и противодействия).
4. Система единиц:
 - 4.1. Первый тип систем единиц;
 - 4.2. Второй тип систем единиц.
5. Основные виды сил.
6. Дифференциальные уравнения движения материальной точки – уравнения в декартовых координатах; уравнения в проекциях на оси естественного трехгранника.
7. Решение первой задачи динамики (определение сил по заданному движению).
8. Решение основной задачи динамики при прямолинейном движении точки.
9. Операции, к которым сводится решение задач динамики точки путем интегрирования соответствующих дифференциальных уравнений:
 - 1) Составление дифференциального уравнения движения;
 - 2) Интегрирование дифференциального уравнения движения;
 - 3) Определение постоянных интегрирования:
 - сила зависит от времени;
 - сила зависит от расстояния.
10. Количество движения точки. Импульс силы.
11. Теорема об изменении количества движения точки.
12. Теорема об изменении момента количества движения точки (теорема моментов).
13. Движение под действием центральной силы. Закон площадей.

14.Работа силы. Мощность. Примеры вычисления работы:

- 1) Работа силы тяжести;
- 2) Работа силы упругости;
- 3) Работа силы трения.

15.Работа об изменении кинетической энергии точки:

- 1) в дифференциальной форме;
- 2) в конечном виде.

16.Несвободное движение точки – движение точки по заданной неподвижной кривой.

17.Относительное движение точки.

18.Прямолинейные колебания точки. Свободные колебания без учета сил сопротивления. Свойства свободных колебаний. Влияние постоянной силы на свободные колебания точки.

19.Свободные колебания при вязком сопротивлении (затухающие колебания).

20.Вынужденные колебания. Вынужденные колебания при отсутствии сопротивления, при вязком сопротивлении. Общие свойства вынужденных колебаний.

21.Введение в динамику системы. Механическая система. Силы внешние и внутренние. Свойства внутренних сил.

22.Масса системы. Центр масс.

23.Момент инерции тела относительно оси. Радиус инерции. Моменты инерции некоторых однородных тел:

- 1) Тонкий однородный стержень;
- 2) Тонкое круглое однородное кольцо;
- 3) Круглая однородная пластина или цилиндр радиуса R и массой M .

24.Моменты инерции тела относительно параллельных осей. Теорема Гюйгенса.

25.Центробежные моменты инерции. Понятия о главных осях инерции тела.

26.Дифференциальные уравнения движения системы.

27.Теорема о движении центра масс. Закон сохранения движения центра масс.

28.Количество движения системы.

29.Теорема об изменении количества движения:

- 1) В дифференциальной форме;
- 2) в интегральной форме.

30.Закон сохранения количества движения системы.

31.Главный момент количеств движения системы. Кинетический момент вращающегося тела.

32.Теорема об изменении главного момента количеств движения системы (теорема моментов). Теорема моментов относительно центра масс.

33.Закон сохранения главного момента количеств движения.

34.Кинетическая энергия системы:

- 1) Поступательное движение;
- 2) Вращательное движение;
- 3) Плоскопараллельное движение;

4) Общий случай движения.

35. Теорема об изменении кинетической энергии системы: в дифференциальной форме; в интегральной форме.

36. Приложение общих теорем к динамике твердого тела. Вращательное движение твердого тела вокруг неподвижной оси: частные случаи $M_z=0$, $w=?$; $M_z = \text{const}$, то $w=?$

37. Физический маятник и его отличие от математического маятника. Экспериментальное определение моментов инерции.

38. Элементарная теория гироскопа.

39. Принцип Даламбера для точки и механической системы.

40. Динамические реакции, действующие на ось вращающегося тела. Уравновешивающие вращающихся тел.

41. Принцип возможных перемещений и общее уравнение динамики. Классификация связей. Возможные перемещения системы. Число степеней свободы.

42. Обобщенные координаты и обобщённые скорости. Обобщенные силы. Случай потенциальных сил.

43. Условия равновесия системы в обобщенных координатах.

44. Уравнения Лагранжа. Случай потенциальных сил.

45. Понятия об устойчивости равновесия. Теорема Лагранжа-Дирихле.

46. Малые свободные колебания системы с одной степенью свободы.

47. Малые затухающие и вынужденные колебания системы с одной степенью свободы.

48. Элементарная теория удара. Основное уравнение теории удара. Общие теоремы теории удара:

1) Теорема об изменении количества движения системы при ударе;

2) Теорема об изменении главного момента количества движения системы (теорема моментов) при ударе.

49. Коэффициент восстановления при ударе. Теорема Карно. Удар по вращающемуся телу. Центр удара.

7.4 Методические материалы, определяющие процедуры оценивания знаний, умений и навыков и опыта деятельности, характеризующих этапы формирования компетенций

Контроль освоения дисциплины «Детали машин и основы конструирования» проводится в соответствии с Положением системы менеджмента качества КубГАУ 2.5.1-2016 «Текущий контроль успеваемости и промежуточная аттестация обучающихся». Текущий контроль по дисциплине позволяет оценить степень восприятия учебного материала и проводится для оценки результатов изучения разделов/тем дисциплины. Знания, умения, навыки оцениваются на «отлично», «хорошо», «удовлетворительно», «неудовлетворительно» или «зачтено», «незачтено».

Устный опрос – наиболее распространенный метод контроля знаний студентов. При устном контроле устанавливается непосредственный контакт между преподавателем и студентом, в процессе которого преподаватель получает широкие возможности для изучения индивидуальных особенностей усвоения студентами учебного материала.

Критериями оценки устного опроса является степень раскрытия сущности вопроса с соответствующей оценкой.

Оценка «**отлично**» – ответ в полной мере раскрывает всю тематику вопроса и не требует корректировки.

Оценка «**хорошо**» – ответ раскрывает тематику вопроса, но при этом имеются некоторые неточности.

Оценка «**удовлетворительно**» – ответ не полный, тематика вопроса не раскрыта.

Оценка «**неудовлетворительно**» – ответ не связан с тематикой вопроса или не дан вовсе.

Тестирование является одним из основных средств формального контроля качества обучения. Это метод, основанный на стандартизованных заданиях, которые позволяют измерить психофизиологические и личностные характеристики, а также знания, умения и навыки испытуемого.

Тестовый метод контроля качества обучения имеет ряд несомненных преимуществ перед другими педагогическими методами контроля: высокая научная обоснованность теста; технологичность; точность измерений; наличие одинаковых для всех испытуемых правил проведения испытаний и правил интерпретации их результатов; хорошая сочетаемость метода с современными образовательными технологиями.

Критерии оценки

Оценка «**отлично**» выставляется при условии правильного ответа обучающегося не менее чем 85 % тестовых заданий;

Оценка «**хорошо**» выставляется при условии правильного ответа не менее чем 70 % тестовых заданий;

Оценка «**удовлетворительно**» выставляется при условии правильного ответа обучающегося не менее 51 %;

Оценка «**неудовлетворительно**» выставляется при условии правильного ответа обучающегося менее чем на 50 % тестовых заданий.

Экзамен – форма проверки успешного выполнения студентами практических заданий, усвоения учебного материала дисциплины в ходе лабораторных занятий, самостоятельной работы.

Вопросы, выносимые на экзамен, доводятся до сведения студентов за месяц до сдачи экзамена.

Контрольные требования и задания соответствуют требуемому уровню усвоения дисциплины и отражают ее основное содержание.

Оценка «**отлично**» выставляется студенту, который обладает всесторонними, систематизированными и глубокими знаниями материала учебной программы, умеет свободно выполнять задания, предусмотренные учебной программой, усвоил основную и ознакомился с дополнительной литературой.

Оценка «**хорошо**» выставляется студенту, обнаружившему полное знание материала учебной программы, успешно выполняющему предусмотренные учебной программой задания, усвоившему материал основной литературы, рекомендованной учебной программой.

Оценка «**удовлетворительно**» выставляется студенту, который показал знание основного материала учебной программы в объеме, достаточном и необ-

ходимым для дальнейшей учебы и предстоящей работы, справился с выполнением заданий, предусмотренных учебной программой, знаком с основной литературой, рекомендованной учебной программой.

Оценка «неудовлетворительно» выставляется студенту, не знающему основной части материала учебной программы, допускающему принципиальные ошибки в выполнении предусмотренных учебной программой заданий, неуверенно с большими затруднениями выполняющему практические работы.

8 Перечень основной и дополнительной литературы

Основная

1.Козинцева С.В. Теоретическая механика [Электронный ресурс]: учебное пособие / Козинцева С.В., Сусин М.Н.— Электрон. текстовые данные.— Саратов: Ай Пи Эр Медиа, 2012. — 152 с. — Режим доступа: <http://www.iprbookshop.ru/728>. — ЭБС «IPRbooks», по паролю

2.Мещеряков В.Б. Курс теоретической механики [Электронный ресурс]: учебник / Мещеряков В.Б. — Электрон. текстовые данные. — М.: Учебно-методический центр по образованию на железнодорожном транспорте, 2012. — 280 с. — Режим доступа: <http://www.iprbookshop.ru/16211>. — ЭБС «IPRbooks», по паролю

3.Яковенко Г.Н. Краткий курс теоретической механики [Электронный ресурс]: учебное пособие/ Яковенко Г.Н.— Электрон. текстовые данные.— М.: БИ-НОМ. Лаборатория знаний, 2015. — 117 с.— Режим доступа: <http://www.iprbookshop.ru/6535>. — ЭБС «IPRbooks», по паролю

4.Ладогубец Н.В. Техническая механика. Книга 1. Теоретическая механика [Электронный ресурс]: учебное пособие / Ладогубец Н.В., Лузик Э.В. — Электрон. текстовые данные. — М.: Машиностроение, 2012. — 128 с. — Режим доступа: <http://www.iprbookshop.ru/18543>. — ЭБС «IPRbooks», по паролю

5.Куликов И.С. Динамика механических систем [Электронный ресурс]: учебное пособие/ Куликов И.С., Маковкин Г.А. — Электрон. текстовые данные.— Нижний Новгород: Нижегородский государственный архитектурно-строительный университет, ЭБС АСВ, 2013. — 147 с. — Режим доступа: <http://www.iprbookshop.ru/20787>. — ЭБС «IPRbooks», по паролю

Дополнительная

1.Интернет-тестирование по теоретической механике. Выпуск 1. Статика [Электронный ресурс]: методические указания для подготовки к интернет-тестированию по теоретической механике / — Электрон. текстовые данные.— Нижний Новгород: Нижегородский государственный архитектурно-строительный университет, ЭБС АСВ, 2012. — 26 с. — Режим доступа: <http://www.iprbookshop.ru/15998>. — ЭБС «IPRbooks», по паролю

2.Щербакова Ю.В. Теоретическая механика [Электронный ресурс]: учебное пособие / Щербакова Ю.В. — Электрон. текстовые данные. — Саратов: Научная книга, 2012. — 159 с. — Режим доступа: <http://www.iprbookshop.ru/6345>. — ЭБС «IPRbooks», по паролю

3.Дубинин В.В. Общие теоремы динамики [Электронный ресурс]: учебное пособие по курсу «Теоретическая механика» / Дубинин В.В., Дубровина Г.И.,

Карпачев А.Ю. — Электрон. текстовые данные. — М.: Московский государственный технический университет имени Н.Э. Баумана, 2010. — 60 с. — Режим доступа: <http://www.iprbookshop.ru/31121>. — ЭБС «IPRbooks», по паролю

4. Горбач Н.И. Теоретическая механика. Динамика [Электронный ресурс]: учебное пособие / Горбач Н.И. — Электрон. текстовые данные. — Минск: Вышэйшая школа, 2012. — 320 с. — Режим доступа: <http://www.iprbookshop.ru/20286>. — ЭБС «IPRbooks», по паролю

5. Витушкин В.В. Избранные принципы аналитической механики. Уравнения Лагранжа второго рода [Электронный ресурс]: методические указания / Витушкин В.В., Максимов Г.М. — Электрон. текстовые данные. — М.: Московский государственный технический университет имени Н.Э. Баумана, 2012. — 72 с. — Режим доступа: <http://www.iprbookshop.ru/30970>. — ЭБС «IPRbooks», по паролю

6. Морозов Н.А. Кинематика. Примеры решения задач [Электронный ресурс]: учебное пособие / Морозов Н.А., Власов Ю.Л. — Электрон. текстовые данные. — Оренбург: Оренбургский государственный университет, ЭБС АСВ, 2014. — 97 с. — Режим доступа: <http://www.iprbookshop.ru/33637>. — ЭБС «IPRbooks», по паролю

9 Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети «Интернет»

Электронно-библиотечные системы библиотеки, используемые в Кубанском ГАУ:

№	Наименование ресурса	Тематика	Уровень доступа	Начало действия и срок действия договора	Наименование организации и номер договора
1	РГБ	Авторефераты и диссертации	Доступ с компьютеров библиотеки (9 лицензий)	19.09.2017 - 13.08.2018 (Со дня первого входа в ЭБС)	ФГБУ «Российская государственная библиотека» дог. Дог. №095/04/0155
2	Znanius.com	Универсальная	Интернет доступ	16.07.2018 16.07.2019	Договор № 3135 эбс
3	Издательство «Лань»	Ветеринария Сельск. хоз-во Технология хранения и переработки пищевых продуктов	Интернет доступ	12.01.18-12.01.19	ООО «Изд-во Лань» Контракт №108

4	IPRbook	Универсальная	Интернет до- ступ	12.11.2017- 12.05.2018 18.05.18 – 18.12.18	ООО «Ай Пи Эр Медиа» Контракт №3364/17 Контракт №4042/18
5	Scopus	Универсальная	Доступ с ПК университета.	10.05.2018 31.12.2018	Договор SCO- PUS/612 от 10.05.2018
6	Web of Sci- ence	Универсальная	Доступ с ПК университета.	02.04.2018 31.12.2018	Договор WoS/612 от 02.04.2018
7	Научная элек- тронная биб- лиотека eLi- brary (РИНЦ)	Универсальная	Интернет до- ступ		–
8	Образова- тельный пор- тала КубГАУ	Универсальная	Доступ с ПК университета		
9	Электронный Каталог би- блиотеки КубГАУ	Универсальная	Доступ с ПК библиотеки		

10 Методические указания для обучающихся по освоению дисциплины

1. Курасов В.С., Плещаков В.Н., Самурганов Е.Е., Пономарев А.В. Расчет плоской фермы. Методические указания и задания. – Краснодар: КубГАУ, 2016. – 86 с.

2. Корнеев Д.В. Теоретическая механика: исследование механического движения и механического взаимодействия материальных тел: Учебное пособие. – Краснодар: КубГАУ, 2012. – 114 с.

3. Канаев Ф.М., Зеленский С.А. Курс лекций по теоретической механике: Учебное пособие. – Краснодар: КубГАУ, 2007. – 360 с.

4. Заленский С.А, Теоретическая механика. Методические указания и контрольные задания для студентов – заочников инженерных специальностей. Краснодар: КубГАУ, 2002.

11. Перечень информационных технологий, используемых при осуществлении образовательного процесса по дисциплине (модулю), включая перечень программного обеспечения и информационно-справочных систем

Информационные технологии, используемые при осуществлении образовательного процесса по дисциплине позволяют:

- организовать процесс образования путем визуализации изучаемой информации посредством использования презентаций, учебных фильмов;
- контролировать результаты обучения на основе компьютерного тестирования;
- автоматизировать расчеты аналитических показателей, предусмотренные программой научно-исследовательской работы;
- автоматизировать поиск информации посредством использования справочных систем.

AutoCAD сетевая лицензия до версии 2012	Корпоративный ключ	
MS Office Standart 2013	Корпоративный ключ	17к-201403 от 25 марта 2014г.
MS Windows XP, 7 pro	Корпоративный ключ	№187 от 24.08.2011
Dr. Web	Серийный номер	б/н от 28.06.17
eAuthor CBT 3.3		ГМЛ-Л-15/01-699 от 16.01.15
Project Expert	Рег. Номер 21813N	
Photoshop CS6	Персональный ключ	№954 от 18.01.2013
ABBYY FineReader 14	Сетевая лицензия	208 от 27.07.17
13к-201711 от 18.12.2017 (Предоставление безлимитного доступа в интернет, 250 Мбит/с, ПАО «Ростелеком»)		

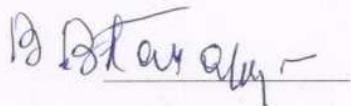
12 Материально-техническое обеспечение для обучения по дисциплине

Наименование специальных помещений и помещений для самостоятельной работы	Оснащенность специальных помещений и помещений для самостоятельной работы	Перечень лицензионного программного обеспечения. Реквизиты подтверждающего документа
Специальные помещения		
Лаборатория теоретической механики (аудитория 358мх, кафедра)	<p>С.1.Связи и реакции связей и система сходящихся сил.</p> <p>ТММ-8 С.1.1.Модели кинематических пар</p> <p>С.1.2.Т.Шарнирное соединение двух стержней.</p> <p>С.1.3.Шарнирное соединение трех стержней.</p> <p>С.1.4.Шарнирное соединение четырех стержней.</p> <p>С.1.5.Балка на двух опорах для демонстрации теоремы о равновесии трех сил.</p> <p>С.1.6.Прибор для определения направления различных реакций связей и коэффициента трения.</p> <p>С.1.7.Прибор для определения направления реакции цилиндрического шарнира на основании теоремы о равновесии трех сил.</p> <p>С.1.8.ТММ-1. Модель, модернизирующая теорему о проекции на плоскость равнодействующей, равной векторной сумме проекций составляющих сил.</p> <p>С.1.9.ТММ-2. Модель для разложения вектора силы на координатные оси.</p> <p>С.1.10.ПА-47. Модель прямоугольного параллелепипеда сил.</p>	

	<p>С.1.11.Модель пространственного кронштейна, состоящего из двух стержней, закрепленных по концам с помощью шарниров на плоскости.</p> <p>С.2.Система параллельных сил. Теория пар сил и момент силы.</p> <p>С.2.1.П-58. Прибор эквивалентности и условия равновесия сил.</p> <p>С.3.6.Модель, иллюстрирующая явление заклинивания.</p> <p>С.3.7.Прибор для определения направления реакций связей и коэффициента трения скольжения.</p> <p>С.3.8. ТМ-107.Модель-блок с щупами на цилиндрической шероховатой поверхности для демонстрации угла трения.</p> <p>С.4.Центр тяжести.</p> <p>С.4.2. П-61.Прибор для определения центра тяжести методом подвеса.</p> <p>С.4.3.ПА-44. Модель для демонстрации устойчивого, неустойчивого и безразличного равновесия тела.</p> <p>С.5.Прочее оборудование.</p> <p>УПМТМ-02.Блок с двумя крючками.</p> <p>УПМТМ-03.Ворот демонстрационных.</p> <p>УПМТМ-05.Динамометры демонстрационные.</p> <p>УПМТМ-12.Полиспаст</p> <p>УПМТМ-27.Набор грузов по механике.</p>	
Помещения для самостоятельной работы		
	<p>Установка ТМ-2 для определения коэффициента неравномерности вращения вала кривошипа (4 шт).</p> <p>Установка ТМ-35 для выполнения лабораторной работы «Статическое и динамическое уравновешивание ротора с известным расположением неуравновешенных масс»</p> <p>Установка ТМ-7А для выполнения лабораторной работы «Определение приведенного коэффициента трения в подшипниках скольжения методом выбега»</p>	
Помещения для хранения лабораторного оборудования		
	<p>Верстак слесарный, виброметр К-001, влагомер ВЗМ-1 с весами, гироскоп ТМД-02, диапроектор «Альфа», диапроектор «Лоти», диапроектор «Лектор-2000», диапроектор «Протон», диапроектор «Святязь», магазин сопротивлений Р-157, прибор «Марион» - 2 шт, прибор для пуска гироскопа ТМД-01</p>	

Рабочая программа дисциплины «Теоретическая механика» разработана на основе ФГОС ВО 23.05.01 «Наземные транспортно-технологические средства», утвержденного приказом Министерства образования и науки РФ 11.08.2016 г. №1022.

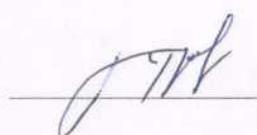
Автор:
д.т.н., профессор



Плешаков В. Н.

Рабочая программа обсуждена и рекомендована к утверждению решением кафедры «Тракторы, автомобили и техническая механика» от 14.05.2018 г., протокол № 9.

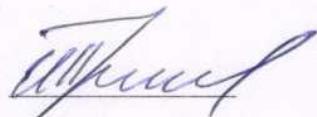
Заведующий кафедрой,
профессор



Курашов В.С.

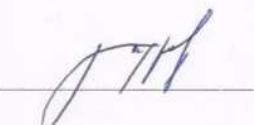
Рабочая программа одобрена на заседании методической комиссии факультета механизации, протокол № 9 от 24.05.2018 г.

Председатель
методической комиссии, доцент



И.Е. Припоров

Руководитель
основной профессиональной образова-
тельной программы, профессор



В.С. Курашов