

УТВЕРЖДАЮ
Директор ВШТЭ



Рабочая программа дисциплины

Б1.О.28 Теоретическая механика

Учебный план: ФГОС3++z130301-1_21-15.plx

Кафедра: **13** Основ конструирования машин

Направление подготовки:
(специальность) 13.03.01 Теплоэнергетика и теплотехника

Профиль подготовки: Промышленная теплоэнергетика
(специализация)

Уровень образования: бакалавриат

Форма обучения: заочная

План учебного процесса

Семестр (курс для ЗАО)	Контактная работа обучающихся		Сам. работа	Контроль, час.	Трудоём- кость, ЗЕТ	Форма промежуточной аттестации
	Лекции	Практ. занятия				
2	УП	6	8	118,5	11,5	Экзамен
	РПД	6	8	118,5	11,5	
Итого	УП	6	8	118,5	11,5	
	РПД	6	8	118,5	11,5	

Рабочая программа дисциплины составлена в соответствии с федеральным государственным образовательным стандартом высшего образования по направлению подготовки 13.03.01 Теплоэнергетика и теплотехника, утверждённым приказом Министерства образования и науки Российской Федерации от 28.02.2018 г. № 143

Составитель (и):

Кандидат технических наук, доцент

Кауров П.В

От кафедры составителя:

Заведующий кафедрой основ конструирования машин

Рокотов Н.В.

От выпускающей кафедры:

Заведующий кафедрой

Сморodin С.Н.

Методический отдел:

Смирнова В.Г.

1 ВВЕДЕНИЕ К РАБОЧЕЙ ПРОГРАММЕ ДИСЦИПЛИНЫ

1.1 Цель дисциплины: Целью дисциплины является закладка теоретического фундамента как средство изучения и успешного освоения прикладных технических дисциплин.

1.2 Задачи дисциплины:

- Состоят в развитии технического мышления и освоения методов решения различных научных и практических задач.
- Раскрыть принципы решения различных научных и практических задач.
- Продемонстрировать особенности основных положений теоретической механики.

1.3 Требования к предварительной подготовке обучающегося:

Предварительная подготовка предполагает создание основы для формирования компетенций, указанных в п. 2, при изучении дисциплин:

Математика

Математика (Теория вероятностей)

Физика

2 КОМПЕТЕНЦИИ ОБУЧАЮЩЕГОСЯ, ФОРМИРУЕМЫЕ В РЕЗУЛЬТАТЕ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

ОПК-2: Способен применять соответствующий физико-математический аппарат, методы анализа и моделирования, теоретического и экспериментального исследования при решении профессиональных задач

Знать: основные положения статики, кинематики, динамики, аналитической механики
--

Уметь: применять основные законы статики, кинематики, динамики в системах автоматического управления и регулирования

Владеть: методами решения задач, связанных с автоматическим управлением и регулированием объектов профессиональной деятельности
--

3 РЕЗУЛЬТАТЫ ОБУЧЕНИЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ

Наименование и содержание разделов, тем и учебных занятий	Семестр (курс для ЗАО)	Контактная работа		СР (часы)	Инновац. формы занятий
		Лек. (часы)	Пр. (часы)		
Раздел 1. Статика					
Тема 1. Основные понятия: сила, система сил, уравновешенная и уравновешивающая система сил, эквивалентная система сил, равнодействующая система сил. Аксиомы статики твёрдого тела, Свободное и несвободное твёрдое тело. Связи, реакции связей, принцип освобожденности от связей. Система сходящихся сил: равнодействующая система сил, способ её определения: аналитический и графический. Условия уравновешенности системы сходящихся сил. Равновесие твёрдого тела под действием системы сходящихся сил, уравнения равновесия, теорема о трёх силах.	2		1	16	
Тема 2. Момент силы относительно точки в векторной форме и декартовых осях, плечо сил. Определение момента силы относительно оси, Пара сил. Момент пары в векторной форме и декартовых осях, плечо пары. Основные теоремы о парах сил (без доказательства), момент пары – свободный вектор. Система пар сил: условие уравновешенности системы пар сил в аналитическом и графическом виде. Равновесие твёрдого под действием системы пар сил, уравнения равновесия. Аналогия с системой сходящихся сил. Система пар сил: результирующая пара системы пар сил, способ определения её момента: аналитический и графический. Аналогия с системой сходящихся сил.		1			

<p>Тема 3. Присоединённая пара и её момент в векторной форме декартовых осях. Пространственная система сил: приведение систем сил к данному центру; главный вектор системы сил и главный момент системы сил относительно центра. Пространственная система сил: случаи приведения системы сил к силе, паре сил, динамическому винту. Пространственная система сил: теорема о моменте равнодействующей системы сил относительно точки и оси. Пространственная система сил: условия уравновешенности системы сил в векторном виде и декартовых осях.</p>		1	2	5	
<p>Раздел 2. Кинематика</p>					
<p>Тема 4. Кинематика точки. Разные способы задания движения точки. Определение скорости точки при различных способах задания движения точки. Определение ускорения точки при различных способах задания движения точки.</p>		1	1	10	
<p>Тема 5. Вращательное движение тела. Определение угловой скорости и углового ускорения. Определение скорости и ускорения точки тела при вращательном движении тела.</p>		1	1	7,5	
<p>Тема 6. Плоскопараллельное движение твёрдого тела. Определение скоростей и ускорений точек тела при плоскопараллельном движении.</p>		1	1	10	
<p>Раздел 3. Динамика</p>					
<p>Тема 7. Основные законы механики. Инерциальная система отсчета. Дифференциальные уравнения движения материальной точки в декартовых и естественных осях. Две основные задачи динамики и методы их решения. Динамика относительного движения материальной точки. Силы инерции.</p>		1		20	

<p>Тема 8. Центр масс механической системы. Теорема о движении центра масс, случаи сохранения движения центра масс. Дифференциальные уравнения поступательного движения твёрдого тела. Количество движения материальной точки и механической системы. Теорема об изменении количества движения в дифференциальной форме. Случай сохранения количества движения. Количество движения материальной точки и механической системы. Импульс силы. Теорема об изменении количества движения в интегральной форме. Момент инерции механической системы относительно оси. Теорема Гюйгенса-Штейнера. Центробежные момент инерции.</p>			1	20	
<p>Тема 9. Кинетический момент механической системы относительно центра и оси. Теорема об изменении кинетического момента механической системы. Кинематический момент вращающегося тела относительно оси вращения. Вывод дифференциального уравнения вращательного движения. Теорема об изменении кинетического момента механической системы в относительном движении по отношению к центру масс. Дифференциальные уравнения плоскопараллельного движения твёрдого тела.</p>			1	10	
<p>Тема 10. Мощность и работа силы. Различные формулы для их вычисления. Работа силы тяжести и упругости. Мощность и работа сил при поступательном и вращательном движениях тела. Кинетическая энергия материальной точки и механической системы. Теорема. Кёнига. Кинетическая энергия механической системы. Кинетическая энергия твёрдого тела при различных видах движения. Теорема об изменении кинетической энергии механической системы в дифференциальной форме. Теорема об изменении кинетической энергии механической системы в интегральной форме. Принцип Даламбера (метод кинетостатики) для материальной точки и механической точки и механической системы. Сила инерции. Принцип Даламбера для механической системы. Главный вектор и главный момент сил инерции.</p>				20	
<p>Итого в семестре (на курсе для ЗАО)</p>		6	8	118,5	

Консультации и промежуточная аттестация (Экзамен)		2,5	9	
Всего контактная работа и СР по дисциплине		16,5	127,5	

4 КУРСОВОЕ ПРОЕКТИРОВАНИЕ

Курсовое проектирование учебным планом не предусмотрено

5. ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ ДЛЯ ПРОВЕДЕНИЯ ПРОМЕЖУТОЧНОЙ АТТЕСТАЦИИ

5.1 Описание показателей, критериев и системы оценивания результатов обучения

5.1.1 Показатели оценивания

Код компетенции	Показатели оценивания результатов обучения	Наименование оценочного средства
ОПК-2	Дает определение условию равновесия тел под действием приложенных к ним сил. Перечисляет геометрические свойства движения тел с учётом их массы и действующих на них сил. Решает различные задачи теоретической механики.	Вопросы устного собеседования. Практико-ориентированное задание.

5.1.2 Система и критерии оценивания

Шкала оценивания	Критерии оценивания сформированности компетенций	
	Устное собеседование	Письменная работа
5 (отлично)	Обучающийся показывает всестороннее знание основных законов механики, основ теоретических и практических методов расчета на прочность и жесткость элементов различных конструкций. Решил задачу без ошибок и неточностей.	Обучающийся показывает всесторонние и глубокие знания при выполнении работы самостоятельно решивший все задачи на высоком уровне. Решил задачу без ошибок и неточностей.
4 (хорошо)	Обучающийся показывает хорошее знание основных законов механики, основ теоретических и практических методов расчета на прочность и жесткость элементов различных конструкций. Решил задачу, но допустил неточности.	Обучающийся показывает достаточный уровень знаний при выполнении работы, работа которого при общем высоком уровне и соответствии требованиям имеет незначительные недоработки; студентом даны недостаточно четкие ответы на вопросы. Решил задачу, но допустил неточности.
3 (удовлетворительно)	Обучающийся показывает низкий уровень знания основных законов механики, основ теоретических и практических методов расчета на прочность и жесткость элементов различных конструкций. Допускает неточности в основных определениях. Решил задачу, но с большим количеством ошибок.	Обучающийся показывает знания основного учебного материала в минимальном объеме при выполнении работы, в работе которого допущены ошибки; допускает неточные ответы на вопросы. Решил задачу, но с большим количеством ошибок.
2 (неудовлетворительно)	Обучающийся не имеет достаточного уровня знаний по дисциплине, не может сформулировать основные законы механики, основ теоретических и практических методов расчета на прочность и жесткость элементов, плохо ориентируется в основных понятиях. Не смог решить задачу.	Обучающийся обнаруживает пробелы в знаниях основного учебного материала при выполнении работы, допущены принципиальные ошибки в расчетах;; студентом не даны ответы на вопросы при защите. Не смог решить задачу.

5.2 Типовые контрольные задания или иные материалы, необходимые для оценки знаний, умений, навыков и (или) опыта деятельности

5.2.1 Перечень контрольных вопросов

№ п/п	Формулировки вопросов
Курс 2	
1	Момент силы относительно точки в векторной форме и декартовых осях, плечо сил.
2	Пара сил.

3	Момент пары в векторной форме и декартовых осях, плечо пары.
4	Пространственная система сил: приведение систем сил к данному центру: главный вектор системы сил и главный момент системы сил относительно центра.
5	Пространственная система сил: случаи приведения системы сил к силе, паре сил, динамическому винту.
6	Кинематика точки.
7	Разные способы задания движения точки.
8	Определение скорости точки при различных способах задания движения точки.
9	Определение ускорения точки при различных способах задания движения точки.
10	Вращательное движение тела.
11	Определение угловой скорости и углового ускорения.
12	Плоскопараллельное движение твёрдого тела.
13	Основные законы механики.
14	Дифференциальные уравнения движения материальной точки в декартовых и естественных осях.
15	Дифференциальные уравнения поступательного движения твёрдого тела.
16	Мощность и работа силы.
17	Кинетическая энергия материальной точки и механической системы.
18	Теорема об изменении кинетической энергии механической системы в дифференциальной форме.
19	Теорема об изменении кинетической энергии механической системы в интегральной форме.
20	Принцип Даламбера (метод кинестатики) для материальной точки и механической системы.
21	Основные понятия: сила, система сил, уравновешенная и уравновешивающая система сил, эквивалентная система сил, равнодействующая система сил.
22	Аксиомы статики твёрдого тела.
23	Свободное и несвободное твёрдое тело.
24	Связи, реакции связей, принцип освобождения от связей.

5.2.2 Типовые тестовые задания

Не предусмотрены

5.2.3 Типовые практико-ориентированные задания (задачи, кейсы)

Практико-ориентированные задания находятся в Приложении к данной РПД

5.3 Методические материалы, определяющие процедуры оценивания знаний, умений, владений (навыков и (или) практического опыта деятельности)

5.3.1 Условия допуска обучающегося к промежуточной аттестации и порядок ликвидации академической задолженности

Проведение промежуточной аттестации регламентировано локальным нормативным актом СПбГУПТД «Положение о проведении текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации обучающихся»

5.3.2 Форма проведения промежуточной аттестации по дисциплине

Устная Письменная Компьютерное тестирование Иная

5.3.3 Особенности проведения промежуточной аттестации по дисциплине

Время на подготовку составляет 30 минут. Преподаватель в праве задать несколько дополнительных вопросов.

6. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

6.1 Учебная литература

Автор	Заглавие	Издательство	Год издания	Ссылка
6.1.1 Основная учебная литература				
Красюк, А. М.	Теоретическая механика. Конспект лекций	Новосибирск: Новосибирский государственный технический университет	2009	http://www.iprbookshop.ru/45438.html

Крамаренко, Н. В.	Теоретическая механика. Часть 1. Статика, кинематика	Новосибирск: Новосибирский государственный технический университет	2012	http://www.iprbookshop.ru/45440.html
Крамаренко, Н. В.	Теоретическая механика. Часть 2. Динамика, аналитическая механика	Новосибирск: Новосибирский государственный технический университет	2013	http://www.iprbookshop.ru/45441.html
6.1.2 Дополнительная учебная литература				
М.В. Максименко [и др.]	Теоретическая механика. Ч.4. Динамика системы [Текст] : учебное пособие	М-во образования и науки РФ, СПбГТУРП. – СПб.: СПбГТУРП	2014	http://nizrp.narod.ru/metod/kokmisap/7.pdf
В.Е. Головкин, М.В. Максименко, И.В. Ключкин	Кинематика. Примеры решения задач по теоретической механике для самостоятельной работы студентов [Текст] : учебно-методическое пособие	М-во образования РФ, СПбГТУРП.–СПб.: СПбГТУРП	2015	http://nizrp.narod.ru/metod/kokmisap/13.pdf
В.Е. Головкин, И.В. Ключкин, М.В. Максименко	Расчет плоской фермы [Текст] : учебно-методическое пособие	М-во образования РФ, СПбГТУРП. - СПб.: СПбГТУРП	2015	http://nizrp.narod.ru/metod/kokmisap/15.pdf
М.В. Максименко, В.Е. Головкин, И.В. Ключкин	Теоретическая механика. Ч.3. Динамика точки [Текст] : учебное пособие	М-во образования и науки РФ, СПбГТУРП.– СПб.: СПбГТУРП	2014	http://nizrp.narod.ru/metod/kokmisap/10.pdf

6.2 Перечень профессиональных баз данных и информационно-справочных систем

Электронно-библиотечная система IPRbooks [Электронный ресурс]. URL: <http://www.iprbookshop.ru/>
 Электронная библиотека ВШТЭ СПб ГУПТД [Электронный ресурс]. URL: <http://nizrp.narod.ru>

6.3 Перечень лицензионного и свободно распространяемого программного обеспечения

MicrosoftWindows 8
 MicrosoftOfficeProfessional 2013

6.4 Описание материально-технической базы, необходимой для осуществления образовательного процесса по дисциплине

Аудитория	Оснащение
Лекционная аудитория	Мультимедийное оборудование, специализированная мебель, доска
Компьютерный класс	Мультимедийное оборудование, компьютерная техника с возможностью подключения к сети «Интернет» и обеспечением доступа в электронную информационно-образовательную среду

Приложение

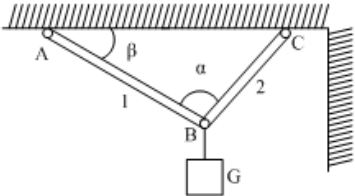
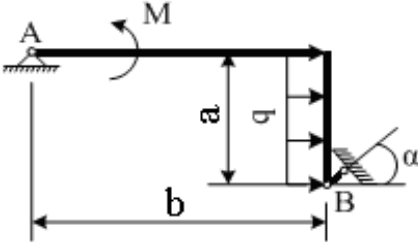
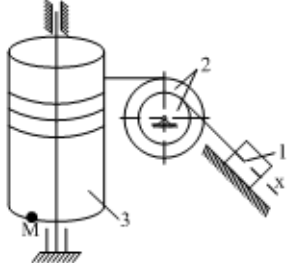
рабочей программы дисциплины

Теоретическая механика

наименование дисциплины

по направлению подготовки: 13.03.01 Теплоэнергетика и теплотехника
 наименование ОП (профиля): Промышленная теплоэнергетика

5.2.3 Типовые практико-ориентированные задания (задачи, кейсы)

№ п/п	Условия типовых практико-ориентированных заданий
Семестр 3	
1	<p>Для механических систем определить усилия в стержнях АВ и ВС при заданных значениях веса груза G и углов α и β. Весом стержней и нитей пренебречь. Нити считать гибкими и нерастяжимыми, соединения стержней – шарнирными, блок - идеальным. $\alpha = 30$ градусов, $\beta = 70$ градусов, $G = 10$ кН.</p> 
2	<p>Определить опорные реакции рамы при действии заданной нагрузки. Весом рамы пренебречь. $F = 10$ кН, $q = 40$ кН/м, $M = 40$ кНм, $\alpha = 10$ градусов, $a = 1$ м, $b = 3$ м.</p> 
3	<p>Для представленных на схемах грузоподъемных механизмов определить угловую скорость и угловое ускорение тела 3, необходимые для того, чтобы перемещать груз со скоростью V и ускорением a. Определить и показать на рисунке скорость и ускорение точки M барабана. $V_1 = 0,1$ м/с, $a_1 = 0,7$ м/с², $R_2 = 0,4$ м, $r_2 = 0,1$ м, $R_3 = 0,6$ м, $r_3 = 0,3$ м.</p> 
4	<p>Автомобиль массой $M = 5$ кг движется по горизонтальной прямолинейной дороге. Принимая силу тяги мотора постоянной и равной $Q = 1000$ Н, а суммарное сопротивление движению $R = 60V^2$, определить скорость автомобиля в конце пути $L = 65$ м, если в начале этого пути он имел скорость $V_0 = 43$ м/с</p>