Документ подписан простой электронной подписью

Информация о владельце:

ФИО: Гнатюк Сергей Иванович Должность: Первый проректор

Министерство сельского хозяйства Российской Федерации

Дата подписания: 15.10 2025 11:48:20 ФЕЛЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ Уникальный программный ключ. 5ede28fe5b714e680817c5c132d4ba793a6b442УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ «ЛУГАНСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ АГРАРНЫЙ УНИВЕРСИТЕТ

ИМЕНИ К.Е. ВОРОШИЛОВА»

«Утверждаю» Декан инженерного факультета Фесенко А. В. _ «23» апреля 2025 г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА

по дисциплине «Теоретическая механика» для направления подготовки 35.03.06 Агроинженерия направленность (профиль) Технические системы в агробизнесе

Год начала подготовки – 2025

Квалификация выпускника – бакалавр

Рабочая программа составлена с учетом требований:

- порядка организации и осуществления образовательной деятельности по образовательным программам высшего образования программам бакалавриата, программам специалитета, программам магистратуры, утвержденного приказом Министерства образования и науки Российской Федерации от 06.04.2021 № 245;
- федерального государственного образовательного стандарта высшего образования по направлению подготовки 35.03.06 Агроинженерия, утвержденного приказом Министерства образования и науки Российской Федерации от 23.08.2017 № 813.

Преподаватели, подготовившие рабочую программу:	
старший преподаватель	Г.М. Овсиенко
Рабочая программа рассмотрена на заседании кафедры проектиров сельскохозяйственных объектов (протокол № 8 от «09» апреля 2025)	
Заведующий кафедрой	В.П. Матвеев
Рабочая программа рекомендована к использованию в учебном пр комиссией инженерного факультета (протокол № 8 от «16» апреля	
Председатель методической комиссии	А.В. Шовкопляс
Руководитель основной профессиональной образовательной программы	В.И. Шаповалов

1. Предмет. Цели и задачи дисциплины, её место в структуре образовательной программы

Предметом дисциплины изучение общих законов движения и равновесие материальных тел и возникающих при этом взаимодействий между телами.

Цель дисциплины: получение фундаментальных знаний в области механического взаимодействия, равновесия движения материальных тел, на базе которых строится большинство специальных дисциплин инженерно-технического образования.

Основными задачами изучения дисциплины являются:

- дать студенту первоначальное представление о постановке инженерных и технических задач;
- привить навыки использования математического аппарата для решения конкретных задач в области механики;
 - освоить методы статического расчета конструкций;
- развитие логического мышления и творческого подхода к решению профессиональных задач.
- Место дисциплины в структуре образовательной программы. Дисциплина «Теоретическая механика» относится к базовой части (Б1.О.25) основой профессиональной образовательной программы высшего образования (далее ОПОП ВО). Дисциплина обеспечивает расширение и углубление знаний, умений, навыков и компетенций, сформированных в ходе изучения дисциплин: математика, физика, и является основой для изучения следующих дисциплин: сопротивление материалов, теория механизмов и машин, сельскохозяйственные машины.

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

программы								
Коды ком-	Формулировка	Индикаторы достиже-	Планируемые результаты					
петенций	компетенции	ния компетенции	обучения по дисциплине					
УК-1	Способен осу-	УК-1.3. Рассматривает	Знать: основные понятия					
	ществлять поиск,	возможные варианты	и концепции теоретиче-					
	критический анализ	решения задачи, оцени-	ской механики; важней-					
	и синтез информа-	вая их достоинства и	шие теоремы механики и					
	ции, применять си-	недостатки	их следствия; основные					
	стемный подход		методы исследования рав-					
	для решения по-		новесия и движения меха-					
	ставленных задач		нических систем, важ-					
			нейшие (типовые) алго-					
			ритмы такого исследова-					
			ния					
			Уметь: применять основ-					
			ные методы исследования					
			равновесия и движения					
			механических систем при					
			решении конкретных за-					
			дач;					
			Иметь навыки: приме-					
			нения основных методов					
			исследования равновесия					
			и движения механических					
			систем					

		УК-1.4. Определяет и оценивает последствия возможных решений задачи	Знать: важнейшие теоремы механики и их следствия Уметь: применять основные методы исследования и движения механических систем Иметь навыки применения основных методов исследования при решении конкретных задач
ОПК-1.	Способен решать типовые задачи профессиональной деятельности на основе знаний основных законов математических и естественных наук с применением информационнокоммуникационных технологий	ОПК-1.2. Демонстрирует и использует знания основных законов естественно-научных и общепрофессиональных дисциплин для решения типовых задач в области агроинженерии	Знать: основные типовые алгоритмы исследования равновесия и движения механических систем Уметь: применять типовые алгоритмы исследования равновесия и движения механических систем Иметь навыки пользования исследования математических механических моделей технических систем

3. Объём дисциплины и виды учебной работы

	Очная форма	а обучения	Заочная форма обу- чения	Очно- заочная форма обу- чения
Виды работ	всего	объём ча- сов	всего часов	всего часов
	зач.ед./ часов	3 семестр	4 семестр	
Общая трудоёмкость дисциплины	6/216	6/216	6/216	-
Аудиторная работа:	72	72	22	-
Лекции	30	30	8	-
Практические занятия	42	42	14	-
Лабораторные работы	-	-	-	-
Другие виды аудиторных занятий	-	-	-	-
Предэкзаменационные консультации	-	-	-	-

Самостоятельная работа обучающихся,	144	144	194	-
час				
Вид промежуточной аттестации (зачёт,	экзамен	экзамен	экзамен	-
экзамен)				

4. Содержание дисциплины

4.1. Разделы дисциплины и виды занятий (тематический план)

№ п/п	Раздел дисциплины	Л	ПЗ	ЛР	CPC
	Очная форма обучения		I.	I	I.
Раздел 1	1. Статика	6	8	-	35
Тема 1.	Основные понятия статики. Сходящиеся силы	1	2	-	14
	Произвольная плоская система сил. Трение	2	4		11
скольже	ния и трение качения	2	4	_	11
Тема 3. Г.	Іроизвольная система сил.	2	2	_	10
	2. Кинематика	10	12	-	58
Тема 4. К	Синематика точки. Прямолинейное и криволинейное	2	2		19
движени		2	2	-	19
Тема 5. Г.	Іоступательное и вращательное движение твердого	2	4		8
тела		2	4	-	O
Тема 6. Г	Ілоскопараллельное движение. Определение скоро-	2	2		15
стей точе	ек	2	2	_	13
Тема 7. Г.	Ілоскопараллельное движение. Определение ускоре-	2	2		10
ний точе	K.	<i>L</i>	2	_	10
Тема 8. С	Сложное движение точки.	2	2	-	6
Раздел 3	3. Динамика	14	22	-	51
Тема 9.	Введение в динамику. Законы динамики	2	2	-	6
Тема 10	. Общие теоремы динамики точки	2	4	_	8
Тема 11	. Несвободное движение точки	2	2	_	8
Тема 12	. Введение в динамику системы. Моменты инер-	2	2		8
ции твер	одого тела	2	2	-	O
Тема 13	. Общие теоремы динамики механической си-	2	4		8
стемы		2	4	_	O
Тема 14	. Принцип Даламбера и общее уравнение дина-	2	4		8
мики		2	4	_	O
Тема 15	. Уравнение Лагранжа II-го рода	2	4	-	5
	Заочная форма обучени	Я			
Раздел 1	1. Статика	2	2	-	42
Тема 1.	Основные понятия статики. Сходящиеся силы	-	-	-	11,5
Тема 2.	Произвольная плоская система сил. Трение	1	2		20
скольже	ния и трение качения	1	2	-	20
Тема 3. Г	Іроизвольная система сил.	1	-	-	10,5
	2. Кинематика	2	2	-	80
Тема 4. К	Синематика точки. Прямолинейное и криволинейное				20
движени	e	-	_	_	20
Тема 5. Г	Іоступательное и вращательное движение твердого	0,5	0,5		10
тела		0,5	0,5	_	10
	Ілоскопараллельное движение. Определение скоро-	0,5	0,5		10
стей точе	ек	0,5	0,5	_	10
Тема 7. Г	Ілоскопараллельное движение. Определение ускоре-	0,5	0,5	_	20

ний точек.						
Тема 8. Сложное движение точки.	0,5	0,5	-	20		
Раздел 3. Динамика	4	10	_	68		
Тема 9. Введение в динамику. Законы динамики	-	2	_	8		
Тема 10. Общие теоремы динамики точки	1	-	-	10		
Тема 11. Несвободное движение точки	1	-	-	10		
Тема 12. Введение в динамику системы. Моменты инер-		2		10		
ции твердого тела	-	2	_	10		
Тема 13. Общие теоремы динамики механической си-	2	2		10		
стемы	2	2	_	10		
Тема 14. Принцип Даламбера и общее уравнение дина-	1	2		10		
мики	1	2	_	10		
Тема 15. Уравнение Лагранжа II-го рода	ı	2	-	14		
Очно-заочная форма обуче	Очно-заочная форма обучения					
-	_	_	-	-		

4.2. Содержание разделов учебной дисциплины.

Раздел 1. Статика

- Тема 1. Основные понятия статики. Сходящиеся силы
- Тема 2. Произвольная плоская система сил. Трение скольжения и трение качения
- Тема 3. Произвольная система сил.

Раздел 2. Кинематика

- Тема 4. Кинематика точки. Прямолинейное и криволинейное движение
- Тема 5. Поступательное и вращательное движение твердого тела
- Тема 6. Плоскопараллельное движение. Определение скоростей точек
- Тема 7. Плоскопараллельное движение. Определение ускорений точек.
- Тема 8. Сложное движение точки.

Раздел 3. Динамика

- Тема 9. Введение в динамику. Законы динамики
- Тема 10. Общие теоремы динамики точки
- Тема 11. Несвободное движение точки
- Тема 12. Введение в динамику системы. Моменты инерции твердого тела
- Тема 13. Общие теоремы динамики механической системы
- Тема 14. Принцип Даламбера и общее уравнение динамики
- Тема 15. Уравнение Лагранжа ІІ-го рода

4.3. Перечень тем лекций

No		Тема лекции	C	бъем часо	В
п/п			Очная форма	Заочная форма	Очно- заочная форма
		Основные понятия статики. Сходящиеся	1	-	-
	силы				
	1.	Предмет статики			
1	2.	Сила			
	3.	Аксиомы статики			
	4.	Связи и их реакции			
	5.	Проекция силы на ось			

Притявольная плоская система сил. Трение скольжения и трение качения		6.	Равновесие системы сходящихся сил			
Пис скольжения и трение качения 1. Момент силы относительно точки 2. Условие равновесия системы тел 4. Законы трения качения 5. Законы трения качения 5. Законы трения качения 1. Момент силы относительно оси 2. Условие равновесия произвольной пространственной системы сил 1. Момент силы относительно си 2. Условие равновесия произвольной пространственной системы сил 1. Введение в кинематику 2. Способы задания движения 1. Введение в кинематику 2. Способы задания движения 3. Вектор скорости точки 4. Вектор ускорения точки 5. Определение скорости и ускорения точки при координатном задания движения 2. Ф,5-террого тела 1. Поступательное движение 2. Вращательное движение 2. Вращательное движение 3. Скорости и ускорения точки враниающегося тела 1. Поступательное движение. Определение скоростей точек враниающегося тела 1. Уравнения 2. Ф,5-террого 2. Определение скоростей точек плоской фитуры 3. Теорема о проекщиях скоростей двух точек 4. Определение скоростей точек плоской фитуры 3. Теорема о проекщиях скоростей двух точек 4. Определение скоростей точек плоской фитуры 6. Определение скоростей точек плоской фитуры 2. Мітювенного центра скоростей 1. Токомараллельное движение. Определение ускорений точек. 1. Определение ускорений точек плоской фитуры 2. Мітювенного центра скоростей 4. Определение ускорений точек плоской фитуры 2. Мітювенного центра скоростей 3. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориошеа) 4. Сторема о сложении ускорений (теорема К		<u>. </u>		2	1	-
1. Момент силы относительно точки 2. Условие равновесия плоской системы сил 3. Равновесие системы тел 4. Законы трения скольжения 5. Законы трения скольжения 1. Момент силы относительно оси 2. Условие равновесия произвольной пространственной системы сил 1. Момент силы относительно оси 2. Условие равновесия произвольной пространственной системы сил 1. Введение в кинематику 2. Способы задания движения 1. Введение в кинематику 2. Способы задания движения 3. Вектор скорости точки 4. Вектор ускорения точки 3. Вектор скорости точки 4. Вектор ускорения точки 5. Определение скорости и ускорения точки при координатиюм задания движения 2. Вращательное движение 2. Вращательное движение 3. Скорости и ускорения точек вращающегох тела 1. Поступательное движение - 1. Уравнения плоскопараллельное движение Определение скоростий точек 1. Уравнения плоскопараллельного движения 2. Определение скоростей точек плоской фигуры с помощью мтновенного нентра скоростей 1. Теорема о проекциях скоростей двух точек 4. Определение скоростей точек плоской фигуры с помощью мтновенного нентра скоростей 1. Поскопараллельное движение. Определение ускорений точек. Плоской фигуры 2. Мтновенный центр ускорений 2. Определение ускорений точек плоской фигуры 2. Мтновенный центр ускорений 2. Определение ускорений сточек плоской фигуры 2. Мтновенный центр ускореное и абсолютное движения 3. Теорема о сложении скоростей 3. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) 3. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) 3. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) 4. Спорама с сложении ускорений (теорема Кориолиса) 4. Спорама с сложении ускорений (теорема Кориолиса) 4. Спорама о сложении ускорений (теорема Кориолиса) 4. Спорама о сложении ускорений (теорема Кориолиса) 4. Спорама и задачи динамики материальной точки 4. Спорама и задачи динамики материальной точки 4. Спорама и задачи динамики материальной точки 4. Спорама и законы пределения 4. Спорама и законы		ние съ	_	- -		
2						
3. Равповсеие системы тел 4. Законы трения скольжения 5. Законы трения кольжения 5. Законы трения качения 1. Момент силы относительно оси 2. Условие равновсеия произвольной пространственной системы сил 2 1 - 1 1. Момент силы относительно оси 2. Условие равновсеия произвольной пространственной системы сил 2 2 - 1 1. Момент силы точки. Прямолипейное и криволипейное движение 1. Введение в кинематику 2. Способы задания движения точки 3. Всктор скорости точки 4. Вектор ускорения точки 5. Определение скорости и ускорения точки при координатном задания движения 2 0,5 - 1 1. Поступательное и вращательное движение 2 0,5 - 1 1. Поступательное движение 3. Скорости и ускорения точки вращательное движение 3. Скорости и ускорения точке вращающегося тела 1. Поступательное движение. Определение скоростей точек вращающегося тела 1. Поступательное движение. Определение коростей точек плоской фигуры 3. Теорема о проекциях скоростей двух точек 4. Определение скоростей точек плоской фигуры с помощью мгновенного центра скоростей 1. Поскопараллельное движение. Определение ускорений точек плоской фигуры с помощью мгновенного центра скоростей 1. Определение ускорений точек плоской фигуры с помощью мгновенного центра скоростей 1. Определение ускорений точек плоской фигуры с помощью мгновенного центра скоростей 2 0,5 - 1 1. Определение ускорений точек плоской фигуры с помощью мгновенного центра скоростей 2 0,5 - 1 1. Определение ускорений (теорема Коростей 2 0,5 - 1 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2 0,5 - 1 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2 0,5 - 1 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2 0,5 - 1 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2 0,5 - 1 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2 0,5 - 1 1. Относительное движения 2 0,5 - 1 1. Относительное движения 2 0,5 - 1 1. Относительное движения 2 0,5 - 1 1. Отн	2.					
4. Законы трения скольжения 5. Законы трения качения 1. Произвольная система сил. 1. Момент силы относительно оси 2. Условие равиовсеия произвольной пространственной системы сил 2 1 - 1 1 1 1 1 1 1 1	_					
3 3аконы трения качения 2 1 - 1						
Произвольная система сил. 1. Момент силы относительно оси 2. Условие равновесия произвольной пространственной системы сил Кинсматика точки. Прямолинейное и криволинейное движение 1. Введение в кинематику 2. Способы задания движения точки 4. Вектор ускорения точки 4. Вектор ускорения точки 5. Определение скорости и ускорения точки при координатном задания движения 2 0,5-						
1. Момент силы относительно оси 2. Условие равновесия произвольной пространственной системы сил Кинематика точки. Прямолинейное и кривовлинейное движение 1. Введение в кинематику 2. Способы задания движения точки 4. Вектор ускорения точки 5. Определение скорости и ускорения точки при координатном задания движения Поступательное и вращательное движение Твердого тела 1. Поступательное движение 2. Вращательное движение 3. Скорости и ускорения точек вращающегося тела 6. 2. Вращательное движение Определение скоростей точек 1. Уравнения плоскопараллельного движения 2. Определение скоростей точек плоской фигуры а Тсорема о проекциях скоростей двух точек 4. Определение скоростей точек плоской фигуры с помощью митновенного центра скоростей Плоскопараллельное движение. Определение ускорений точек. 7. 1. Определение ускорений точек плоской фигуры 2. Митновенный центр ускорений Сложное движение точки 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2. Теорема о сложении скоростей 3. Тсорема о сложении ускорений (тсорема Кориолиса) Введение в динамику. Законы динамики 1. Основные понятия и определения 2. Законы динамики и задачи динамики материальной точки		<i>J</i> .		2	1	_
2. Условие равновесия произвольной пространственной системы сил Кинематика точки. Прямолинейное и криволинейное движение 1. Введение в кинематику 2. Способы задания движения точки 4. Вектор ускорения точки 5. Определение скорости и ускорения точки при координатном задания движения Поступательное и вращательное движение твердого тела 1. Поступательное движение 2. Вращательное движение 3. Скорости и ускорения точки влижение. Определение скорости и угловое ускорение 3. Скорости и ускорения точек вращающегося тела Плоскопараллельное движение. Определение скоростей точек 1. Уравнения плоскопараллельного движения 2. Определение скоростей точек плоской фигуры с помощью мітновенного центра скоростей Плоскопараллельное деижение. Определение ускорений точек 1. Определение ускорений точек плоской фигуры с помощью мітновенного центра скоростей ние ускорений точек. 1. Определение ускорений точек плоской фигуры 2. Мітновенный центр ускорений Сложное движение точки 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) Введение в динамику. Законы динамики 1. Основные понятия и определения 2. Законы динамики и задачи динамики материальной точки 3. Законы динамики и задачи динамики материальной точки		1		4	1	-
Кинематика точки. Прямолинейное и криволинейное движение	3					
Кинематика точки. Прямолинейное и криволинейное движение		۷.				
Волинейное движение 1. Введение в кинсматику 2. Способы задания движения точки 3. Вектор скорости точки 4. Вектор ускорения точки 5. Определение скорости и ускорения точки при координатном задания движения 2 0,5 - 1 Поступательное и вращательное движение 2 0,5 - 1 Поступательное движение 2 0,5 - 1 1. Поступательное движение 2 Вращательное движение 3. Скорости и ускорения точек вращающегося тела 1. Поскопараллельное движение. Определение скоростей точек 1. Уравнения плоскопараллельного движения 2 0,5 - 1 1. Определение скоростей точек плоской фигуры 2. Определение скоростей точек плоской фигуры с помощью мгновенного центра скоростей 1. Определение скоростей точек плоской фигуры с помощью мгновенного центра скоростей 1. Определение ускорений точек плоской фигуры 2. Мітювенный центр ускорений 2 0,5 - 1 1. Определение ускорений точек плоской фигуры 2. Мітювенный центр ускорений 2 0,5 - 1 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2 0,5 - 1 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2 0,5 - 1 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2 0,5 - 1 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2 0,5 - 1 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2 0,5 - 1 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2 0,5 - 1 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2 0,5 - 1 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2 0,5 - 1 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2 0,5 - 1 1. Относительное полятия и определения 2 0,5 - 1 1. Относительное полятия и определения 2 0,5 - 1 1. Относительное полятия и определения 2 0,5 - 1 1. Относительное полятия и определения 2 0,5 - 1 1. Относительное полятия и определения 2 0,5 - 1 1. Относительное полятия и определения 2 0,5 - 1 1. Относительное полятия и определения 2 0,5 - 1 1. Относительное полятия и определения 2 0,5				2		
1. Введение в кинематику 2. Способы задания движения точки 3. Вектор скорости точки 4. Вектор ускорения точки 5. Определение скорости и ускорения точки при координатном задания движения ———————————————————————————————————				4	-	-
2. Способы задания движения точки 3. Вектор ускорения точки 4. Вектор ускорения точки 5. Определение скорости и ускорения точки при координатиом задания движения Поступательное и вращательное движение твердого тела вокруг оси. Угловая скорость и угловое ускорение 3. Скорости и ускорения точек вращающегося тела Плоскопараллельное движение. Определение скоростей точек 1. Уравнения плоскопараллельного движения 2. Определение скоростей точек плоской фигуры с помощью мгновенного центра скоростей Плоскопараллельное движение. Определение ускорений точек. 1. Определение ускорений точек плоской фигуры Сложное движение Определение ускорений точек. 1. Определение ускорений точек плоской фигуры 2. Мгновенный центр ускорений Сложное движение точки		1				
4 3. Вектор скорости точки 4. Вектор ускорения точки 5. Определение скорости и ускорения точки при координатном задания движения 7 Поступательное и вращательное движение 8. Вращательное движение твердого тела вокруг оси. Угловая скорость и угловое ускорение 2 9. Скорости и ускорения точек вращающегося тела 2 1. Уравнения плоскопараллельного движения 2 2. Определение скоростей точек плоской фигуры 3. Теорема о проекциях скоростей двух точек 4. Определение скоростей точек плоской фигуры с помощью мгновенного центра скоростей 2 1. Определение ускорений точек. 2 7. 1. Определение ускорений точек плоской фигуры 2 9. 2. Теорема о сложении скоростей 2 3. Теорема о сложении скоростей 2 4. Относительное, переносное и абсолютное движения 2 5. Скожное движение точки 2 6. Относительное, переносное и абсолютное движения 2 6. Относительное, переносное и абсолютное движения 2 7. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) 2 8. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) 2 9. Законы динамики и задачи динамики материальной точки			• •			
4. Вектор ускорения точки 5. Определение скорости и ускорения точки при координатном задания движения						
5. Определение скорости и ускорения точки при координатном задания движения	4					
Поступательное и вращательное движение твердого тела						
Поступательное и вращательное движение 1. Поступательное движение 2. Вращательное движение твердого тела вокруг оси. Угловая скорость и угловое ускорение 3. Скорости и ускорения точек вращающегося тела Плоскопараллельное движение. Определение скоростей точек 1. Уравнения плоскопараллельного движения 2. Определение скоростей точек плоской фигуры с помощью мгновенного центра скоростей Плоскопараллельное движение. Определение ускорений точек. 1. Определение ускорений точек плоской фигуры 2. Мгновенный центр ускорений Сложное движение точки 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) Введение в динамику. Законы динамики 2. Законы динамику и задачи динамики материальной точки 9. Законы динамики и задачи динамики материальной точки		5.				
твердого тела 1. Поступательное движение 2. Вращательное движение твердого тела вокруг оси. Угловая скорость и угловое ускорение 3. Скорости и ускорения точек вращающегося тела 2 0,5 - плоскопараллельное движение. Определение скоростей точек 1. Уравнения плоскопараллельного движения 2 0,5 - 1. Уравнения плоскопараллельного движения 2. Определение скоростей точек плоской фигуры с помощью мітновенного центра скоростей 2 0,5 - 4. Определение ускорений точек плоской фигуры с помощью мітновенного центра скоростей 2 0,5 - 7. 1. Определение ускорений точек плоской фигуры 2 0,5 - 2. Мітновенный центр ускорений 2 0,5 - 8. Потносительное, переносное и абсолютное движения 2 0,5 - 8. Теорема о сложении скоростей 2 0,5 - 9. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) 2 - - 9. Законы динамику. Законы динамики и задачи динамики материальной точки 2 - -			координатном задания движения			
твердого тела 1. Поступательное движение 2. Вращательное движение твердого тела вокруг оси. Угловая скорость и угловое ускорение 3. Скорости и ускорения точек вращающегося тела 2 0,5 - плоскопараллельное движение. Определение скоростей точек 1. Уравнения плоскопараллельного движения 2 0,5 - 1. Уравнения плоскопараллельного движения 2. Определение скоростей точек плоской фигуры с помощью мітновенного центра скоростей 2 0,5 - 4. Определение ускорений точек плоской фигуры с помощью мітновенного центра скоростей 2 0,5 - 7. 1. Определение ускорений точек плоской фигуры 2 0,5 - 2. Мітновенный центр ускорений 2 0,5 - 8. Потносительное, переносное и абсолютное движения 2 0,5 - 8. Теорема о сложении скоростей 2 0,5 - 9. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) 2 - - 9. Законы динамику. Законы динамики и задачи динамики материальной точки 2 - -			T.		0.7	
1. Поступательное движение 2. Вращательное движение твердого тела вокруг оси. Угловая скорость и угловое ускорение 3. Скорости и ускорения точек вращающегося тела Плоскопараллельное движение. Определение скоростей точек 1. Уравнения плоскопараллельного движения 2. Определение скоростей точек плоской фигуры с помощью мгновенного центра скоростей Плоскопараллельное движение. Определение ускорений точек плоской фигуры с помощью мгновенного центра скоростей Плоскопараллельное движение. Определение ускорений точек плоской фигуры 2. Мгновенный центр ускорений Сложное движение точки 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2. Теорема о сложении скоростей 3. Теорема о сложении скоростей 3. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) Введение в динамику. Законы динамики 1. Основные понятия и определения 2. Законы динамики и задачи динамики материальной точки			=	2	0,5-	-
5. 2. Вращательное движение твердого тела вокруг оси. Угловая скорость и угловое ускорение 3. Скорости и ускорения точек вращающегося тела 1. Лоскопараллельное движение. Определение скоростей точек 2 0,5 - 0						
оси. Угловая скорость и угловое ускорение 3. Скорости и ускорения точек вращающегося тела Плоскопараллельное движение. Определение скоростей точек 1. Уравнения плоскопараллельного движения 2. Определение скоростей точек плоской фигуры 3. Теорема о проекциях скоростей двух точек 4. Определение скоростей точек плоской фигуры с помощью мгновенного центра скоростей Плоскопараллельное движение. Определение ускорений точек. 1. Определение ускорений точек плоской фигуры 2. Мгновенный центр ускорений Сложное движение точки 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2. Теорема о сложении скоростей 3. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) Введение в динамику. Законы динамики 1. Основные понятия и определения 2. Законы динамики и задачи динамики материальной точки			=			
3. Скорости и ускорения точек вращающегося тела Плоскопараллельное движение. Определение скоростей точек 1. Уравнения плоскопараллельного движения 2. Определение скоростей точек плоской фигуры 3. Теорема о проекциях скоростей двух точек 4. Определение скоростей точек плоской фигуры с помощью мгновенного центра скоростей Плоскопараллельное движение. Определение ускорений точек. 7. 1. Определение ускорений точек плоской фигуры 2. Мгновенный центр ускорений Сложное движение точки 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2. Теорема о сложении скоростей 3. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) Введение в динамику. Законы динамики 2. Теорема о Сложнов динамики 3. Основные понятия и определения 4. Основные понятия и определения 5. Законы динамики и задачи динамики материальной точки	5.	2.	± ± ± ± ± ± ± ± ± ± ± ± ± ± ± ± ± ± ±			
Плоскопараллельное движение. Определение скоростей точек 1. Уравнения плоскопараллельного движения 2. Определение скоростей точек плоской фигуры 3. Теорема о проекциях скоростей двух точек 4. Определение скоростей точек плоской фигуры с помощью мгновенного центра скоростей Плоскопараллельное движение. Определение ускорений точек. 1. Определение ускорений точек плоской фигуры 2. Мгновенный центр ускорений 2 0,5 - 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2. Теорема о сложении скоростей 3. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) Введение в динамику. Законы динамики 2 1. Основные понятия и определения 2. Законы динамики и задачи динамики материальной точки 2		_				
Плоскопараллельное движение. Определение скоростей точек		3.				
ние скоростей точек 1. Уравнения плоскопараллельного движения 2. Определение скоростей точек плоской фигуры 3. Теорема о проекциях скоростей двух точек 4. Определение скоростей точек плоской фигуры с помощью мгновенного центра скоростей Плоскопараллельное движение. Определение ускорений точек. 7. 1. Определение ускорений точек плоской фигуры 2. Мгновенный центр ускорений Сложное движение точки 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2. Теорема о сложении скоростей 3. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) Введение в динамику. Законы динамики 9. 2. Законы динамики и задачи динамики материальной точки						
1. Уравнения плоскопараллельного движения 2. Определение скоростей точек плоской фигуры 3. Теорема о проекциях скоростей двух точек 4. Определение скоростей точек плоской фигуры с помощью мгновенного центра скоростей Плоскопараллельное движение. Определение ускорений точек. 7. 1. Определение ускорений точек плоской фигуры 2. Мгновенный центр ускорений Сложное движение точки 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2. Теорема о сложении скоростей 3. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) Введение в динамику. Законы динамики 1. Основные понятия и определения 2. Законы динамики и задачи динамики материальной точки				2	0,5	-
6. 2. Определение скоростей точек плоской фигуры 3. Теорема о проекциях скоростей двух точек 4. Определение скоростей точек плоской фигуры с помощью мгновенного центра скоростей Плоскопараллельное движение. Определение ускорений точек. 7. 1. Определение ускорений точек плоской фигуры 2. Мгновенный центр ускорений Сложное движение точки 2 0,5 - 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2. Теорема о сложении скоростей 3. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) Введение в динамику. Законы динамики 2 1. Основные понятия и определения 2. Законы динамики и задачи динамики материальной точки						
0. ры 3. Теорема о проекциях скоростей двух точек 4. Определение скоростей точек плоской фигуры с помощью мгновенного центра скоростей Плоскопараллельное движение. Определение ускорений точек. 7. 1. Определение ускорений точек плоской фигуры 2. Мгновенный центр ускорений Сложное движение точки 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2. 0,5 3. Теорема о сложении скоростей 3. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) Введение в динамику. Законы динамики 2 9. 2. Законы динамики и задачи динамики материальной точки			Уравнения плоскопараллельного движения			
3. Теорема о проекциях скоростей двух точек 4. Определение скоростей точек плоской фигуры с помощью мгновенного центра скоростей Плоскопараллельное движение. Определение ускорений точек. 1. Определение ускорений точек плоской фигуры 2. Мгновенный центр ускорений Сложное движение точки 2. Относительное, переносное и абсолютное движения 2. Теорема о сложении скоростей 3. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) Введение в динамику. Законы динамики 1. Основные понятия и определения 2. Законы динамики и задачи динамики материальной точки	6.	2.	Определение скоростей точек плоской фигу-			
4. Определение скоростей точек плоской фигуры с помощью мгновенного центра скоростей Определение ускореней точек. 2 0,5 - 7. Попределение ускорений точек плоской фигуры 2 0,5 - 2. Мгновенный центр ускорений 2 0,5 - 3. Относительное, переносное и абсолютное движения 2 0,5 - 4. Теорема о сложении скоростей 3. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) 2 - - 3. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) 2 - - - 9. Основные понятия и определения 2 - - - 9. Законы динамики и задачи динамики материальной точки - - -		_	•			
ры с помощью мгновенного центра скоростей Плоскопараллельное движение. Определение ускорений точек. 1. Определение ускорений точек плоской фигуры 2. Мгновенный центр ускорений Сложное движение точки 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2. Теорема о сложении скоростей 3. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) Введение в динамику. Законы динамики 1. Основные понятия и определения 2. Законы динамики и задачи динамики материальной точки			± ± ± •			
Плоскопараллельное движение. Определенене ускорений точек. 7. 1. Определение ускорений точек плоской фигуры 2. Мгновенный центр ускорений 2 Сложное движение точки 2 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2 2. Теорема о сложении скоростей 3. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) Введение в динамику. Законы динамики 2 9. 2. Законы динамики и задачи динамики материальной точки		4.				
ние ускорений точек. 1. Определение ускорений точек плоской фигуры 2. Мгновенный центр ускорений 2 0,5 Сложное движение точки 2 0,5 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2 7 2. Теорема о сложении скоростей 3. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) Введение в динамику. Законы динамики 2 9. 2. Законы динамики и задачи динамики материальной точки						
7. 1. Определение ускорений точек плоской фигуры 2. Мгновенный центр ускорений 2 0,5 8. Сложное движение точки 2 0,5 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2 7 2. Теорема о сложении скоростей 3. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) Введение в динамику. Законы динамики 2 1. Основные понятия и определения 2 9. 2. Законы динамики и задачи динамики материальной точки 2			<u>-</u>	2	0,5	-
2. Мгновенный центр ускорений Сложное движение точки 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2. Теорема о сложении скоростей 3. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) Введение в динамику. Законы динамики 1. Основные понятия и определения 2. Законы динамики и задачи динамики материальной точки		ние ус				
2. Мгновенный центр ускорений 2 0,5 - 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2 0,5 - 2. Теорема о сложении скоростей 3. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) 2 - - Введение в динамику. Законы динамики 2 - - 9. 2. Законы динамики и задачи динамики материальной точки 3 - -	7.	1.				
Сложное движение точки 2 0,5 - 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2 0,5 - 2. Теорема о сложении скоростей 3. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) 2 - - Введение в динамику. Законы динамики 2 - - 1. Основные понятия и определения 2 - - 9. Законы динамики и задачи динамики материальной точки - - -			•			
8. 1. Относительное, переносное и абсолютное движения 2. Теорема о сложении скоростей 2. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) Введение в динамику. Законы динамики 2 1. Основные понятия и определения 2 9. 2. Законы динамики и задачи динамики материальной точки 2		2.				
8. Движения 2. Теорема о сложении скоростей 3. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) Введение в динамику. Законы динамики 1. Основные понятия и определения 2. Законы динамики и задачи динамики материальной точки				2	0,5	-
8. 2. Теорема о сложении скоростей 3. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) 2 Введение в динамику. Законы динамики 2 1. Основные понятия и определения 2 9. 2. Законы динамики и задачи динамики материальной точки		1.	Относительное, переносное и абсолютное			
2. Теорема о сложении скоростеи 3. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса) Введение в динамику. Законы динамики 2 1. Основные понятия и определения 2. Законы динамики и задачи динамики материальной точки	8					
риолиса) Введение в динамику. Законы динамики 1. Основные понятия и определения 2	0.					
Введение в динамику. Законы динамики 1. Основные понятия и определения 2. Законы динамики и задачи динамики материальной точки		3.				
1. Основные понятия и определения 2. Законы динамики и задачи динамики материальной точки			1 /			
9. 2. Законы динамики и задачи динамики материальной точки				2	-	-
альной точки		1.	Основные понятия и определения			
	9.	2.	Законы динамики и задачи динамики матери-			
			альной точки			
3. Основные виды сил		3.	Основные виды сил			

	Общие теоремы динамики точки	2	1	_
	1. Количество движения точки. Импульс силы	_	_	
	2. Теорема об изменении количества движения			
	точки			
10.	3. Теорема об изменении момента количества			
	движения точки			
	4. Работа силы. Мощность			
	5. Теорема об изменении кинетической энергии			
	ТОЧКИ			
	Несвободное движение точки	2	-	-
	1. Несвободное движение точки			
11.	2. Относительное движение точки			
11.	3. Свободные колебания без учета сил сопро-			
	тивления			
	4. Вынужденные колебания. Резонанс			
	Введение в динамику системы. Моменты инерции	2	-	-
	твердого тела			
	1. Механическая система. Силы внешние и			
	внутренние			
12.	2. Масса системы. Центр масс			
	3. Момент инерции тела относительно оси. Ра-			
	диус инерции			
	4. Моменты инерции тела относительно парал-			
	лельных осей. Теорема Гюйгенса			
	Общие теоремы динамики механической системы	2	1	-
	1. Дифференциальные уравнения движения си-			
	стемы			
	2. Теорема о движении центра масс			
	3. Теорема об изменении количества движения системы			
	4. Закон сохранения количества движения			
13.	 Бакон сохранения количества движения Главный момент количеств движений систе- 			
13.	мы			
	6. Теорема об изменении главного момента ко-			
	личеств движения системы			
	7. Теорема об изменении кинетической энергии			
	системы			
	8. Физический маятник. Экспериментальное			
	определение моментов инерции			
	Принцип Даламбера и общее уравнение	2	-	-
	динамики			
	1. Принцип Даламбера для точки и механиче-			
	ской системы			
	2. Главный вектор и главный момент сил инер-			
	ции			
	3. Возможные перемещения системы. Число			
	степеней свободы			
	4. Принцип возможных перемещений. Общее			
	уравнение динамики			
	5. Уравнение Лагранжа			
	Итого:	30	8	-

4.4. Перечень тем практических (семинарских) занятий

		Объём, ч			
№ 1/п	Тема практического (семинарского) занятия	ф	орма обуче	кин	
1/11		очная	заочная	очно- заочная	
	Раздел 1. Статика				
	Тема 1. Основные понятия статики. Сходящиеся силы	2	-	-	
	Тема 2. Произвольная плоская система сил. Трение сколь-	4	2	-	
	жения и трение качения Тема 3. Произвольная система сил.	2	-	-	
	Всего по разделу:	8	2	-	
	Раздел 2. Кинематика				
	Тема 4. Кинематика точки. Прямолинейное и криволинейное движение	2	-	-	
	Тема 5. Поступательное и вращательное движение твердого тела	4	0,5	-	
	Тема 6. Плоскопараллельное движение. Определение скоростей точек	2	0,5	-	
	Тема 7. Плоскопараллельное движение. Определение ускорений точек.	2	0,5	-	
	Тема 8. Сложное движение точки.	2	0,5	-	
	Всего по разделу:	12	2	-	
	Раздел 3. Динамика				
	Тема 9. Введение в динамику. Законы динамики	2	2	-	
	Тема 10. Общие теоремы динамики точки	4	-	-	
	Тема 11. Несвободное движение точки	2	-	-	
	Тема 12. Введение в динамику системы. Моменты инерции твердого тела	2	2	-	
	Тема 13. Общие теоремы динамики механической системы	4	2	-	
	Тема 14. Принцип Даламбера и общее уравнение динамики	4	2	-	
	Тема 15. Уравнение Лагранжа II-го рода	4	2	-	
	Всего по разделу:	22	10	-	
	Всего часов:	42	14	-	

4.5. Перечень тем лабораторных работ

Лабораторные работы не предусмотрены.

4.6. Виды самостоятельной работы студентов и перечень учебнометодического обеспечения для самостоятельной работы обучающихся.

4.6.1. Подготовка к аудиторным занятиям

Учебная дисциплина «Теоретическая механика» важная инженерная наука. Без фундаментальных знаний в этой области невозможно создание различных машин и инженерно-технических сооружений. Особое место при изучении дисциплины отводится аудиторным занятиям. Аудиторные занятия проводятся в виде лекций и практических занятий. В ходе лекции раскрываются основные вопросы в рамках рассматриваемой темы, делаются акценты на наиболее сложные и интересные положения изучаемого материала, которые должны быть приняты студентами во внимание. Материал лекций является основой для подготовки студента к практическим занятиям. При подготовке к практическим занятиям студент должен:

- изучить рекомендуемую литературу;
- просмотреть самостоятельно дополнительную литературу по изучаемой теме;
- знать вопросы, предусмотренные планом практических занятий и принимать активное участие в их обсуждении;
 - без затруднения отвечать по тестам, предлагаемым к каждой теме.

Основной целью практических занятий является решение задач по темам рабочей программы с демонстрацией моделей задач.

4.6.2. Перечень тем курсовых работ (проектов).

Курсовые работы (проекты) не предусмотрены.

4.6.3. Перечень тем рефератов, расчетно-графических работ.

Рефераты, расчетно-графические работы не предусмотрены.

4.6.4. Перечень тем и учебно-методического обеспечения для самостоятель-

ной работы обучающихся.

				Объём, ч	
$N_{\underline{0}}$	Тема самостоятельной работы	Учебно-методическое обеспече-	фор	ма обуче	ния
Π/Π	тема самостоятельной расоты	ние	очная	заочная	очно-
			Очпал	заочная	заочная
1	Тема 1. Основные понятия ста-	Методические указания по орга-	14	11,5	-
1	тики. Сходящиеся силы	низации самостоятельной рабо-	17	11,5	
	Тема 2. Произвольная плоская	ты студентов по теоретической			-
2	система сил. Трение скольжения	механике (статика), Луганск,	11	20	
_	и трение качения	ЛНАУ, 2015г.	11	20	
	1	Тарг С.М. Краткий курс теоре-			
	Тема 3. Произвольная система сил.	тической механики. Высшая			-
3	1	школа.М.:2018г., с.9-18, 18-30,	10	10,5	
		31-60			
4	Тема 4. Кинематика точки. Прямо-	Методические указания и при-	19	20	-
-	линейное и криволинейное движение	<u> </u>	1)	20	
5	Тема 5. Поступательное и враща-	четно-графических работ (кине-	8	10	_
	тельное движение твердого тела	матика), Луганск, ЛНАУ, 2016г.	O	10	
6	Тема 6. Плоскопараллельное движе-	Тарг С.М. Краткий курс теоре-	15	10	-

7	ние. Определение скоростей точек Тема 7. Плоскопараллельное движе-	тической механики. Высшая школа.М.:2018г., с.95-96, 96-100,	10	20	-
8	ние. Определение ускорений точек. Тема 8. Сложное движение точки.	101-116	6	20	-
9	Тема 9. Введение в динамику. Законы динамики	Методические указания и при- меры выполнения заданий рас-	6	8	-
10	Тема 10. Общие теоремы дина- мики точки	четно-графических работ (динамика). Луганск, ЛНАУ, 2017г.	8	10	-
11	Тема 11. Несвободное движение точки	Тарг С.М. Краткий курс теоретической механики. Высшая	8	10	-
12	Тема 12. Введение в динамику системы. Моменты инерции твердого тела	школа.М.:2018г., с.180-187, 187- 200, 232-241	8	10	-
13	Тема 13. Общие теоремы дина- мики механической системы		8	10	-
14	Тема 14. Принцип Даламбера и общее уравнение динамики		8	10	-
15	Тема 15. Уравнение Лагранжа II- го рода		5	14	-
Всего			144	194	-

4.6.5. Другие виды самостоятельной работы студентов.

Не предусмотрено

4.7. Перечень тем и видов занятий, проводимых в интерактивной форме Не предусмотрено.

5. Фонд оценочных средств для проведения промежуточной аттестации

Полное описание фонда оценочных средств текущей и промежуточной аттестации обучающихся с перечнем компетенций, описанием показателей и критериев оценивания компетенций, шкал оценивания, типовые контрольные задания и методические материалы представлены в фонде оценочных средств по данной дисциплине в соответствующем разделе УМКД.

6.Учебно-методическое обеспечение дисциплины

6.1. Рекомендуемая литература

6.1.1. Основная литература

№ п/п	Автор, название, место издания, изд-во, год издания, количество страниц	Кол-во экз. в библ.
1	Лойцянский Л.Г. Курс теоретической механики. В 2т.: учебное пособие для студентов высших учебных заведений, Т.2: Динамика/ Л.Г.Войцянский, А.И. Лурье2006250с.	1
2	Лойцянский Л.Г. Курс теоретической механики. В 2т.: учебное пособие для студентов высших учебных заведений, Т.1: Статика и кинематика/Л.Г.Войцянский, А.И. Лурье2006447с.	1
	Яблонский А.А. Курс теоретической механики: учебное пособие для студентов высших учебных заведений, обучающихся по техническим	1

	специальностям/ А.А. Яблонский, В.М. Никифорова2021768с.	
4	Бутенин Н.В. Курс теоретической механики: в 2-хт.: учебное пособие для студентов высших учебных заведений, обучающихся по техническим специальностям, т.1:Статика и кинематика, Т.2:Динамика/ Н.В.Бутенин, Я.Л.Лунц, Д.Р.Меркин2002736с.	1
5	Кирсанов М.Н. Теоретическая механика. Сборник задач: учебное пособие для студентов высших учебных заведений, обучающихся по техническим направлением подготовки (квалификация (степень) «бакалавр»)/М.Н.Кирсанов2021430с.	10
6	Белов М.И. Теоретическая механика: учебное пособие для студентов высших учебных заведений, обучающихся по направлению «Агроинженерия»/М.И.Белов, Б.В.Пылаев2022335с.	

6.1.2. Дополнительная литература

№ п/п	Автор, название, место издания, изд-во, год издания, количество страниц
1	Бать М.И. Теоретическая механика в примерах и задачах. т.1,2/ М.И.Бать Санкт- Петербург: Лань2013.
2	Кеппе О.Э. Сборник коротких задач по теоретической механике/О.Э.Кеппе Санкт-Петербург: Лань2021.

6.1.3. Периодические издания

Периодические издания при изучении дисциплины не предусмотрены.

6.1.4. Методические указания для обучающихся по освоению дисциплины

	ольна истори пеские указания для обу нающихся по освоению дисциплины
$\mathcal{N}_{\overline{2}} \ \Pi/\Pi$	Автор, название, место издания, изд-во, год издания, количество страниц
1	Евсюков В.А. Методические указания для организации самостоятельной работы студентов по теоретической механике (статика, кинематика)/ В.А. Евсюков, Г.М. Овсиенко, Т.А. СтарощукЛуганск: ГОУ ЛНР ЛНАУ2001
	Евсюков В.А. Методические указания и примеры выполнения заданий для выполнения расчетно-графических работ (статика)/ В.А. Евсюков, Г.М. Овсиенко, Т.А.Старощук, С.П. Тарасов Луганск: ГОУ ЛНР ЛНАУ2015
	Евсюков В.А. Методические указания и примеры выполнения заданий для выполнения расчетно-графических работ (кинематика)/ В.А. Евсюков, Г.М. Овсиенко, Т.А. Старощук, С.П. ТарасовЛуганск: ГОУ ВО ЛНР ЛГАУ2016
	Евсюков В.А. Методические указания и примеры выполнения заданий для выполнения расчетно-графических работ (динамика)/ В.А.Евсюков, Г.М.Овсиенко, Т.А. Старощук, С.П.ТарасовЛуганск: ГОУ ВО ЛНР ЛГАУ2017
5	Евсюков В.А. Методические указания по проведению практических занятий по курсу «Механика»/В.А. Евсюков, Г.М. Овсиенко, Т.А. СтарощукЛуганск: ГОУ ЛНР ЛНАУ2020
6	Старощук Т.А. Методические указания для организации самостоятельной работы студентов по теоретической механике (статика, кинематика)/ Т.А.Старощук, В.А.Евсюков, Н.Н.Степанищев, Г.М.Овсиенко. – Луганск:ФГБОУ ВО ЛГАУ им.К.Е.Ворошилова202336с.

6.2. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети «Интернет» (далее - сеть «Интернет»), необходимых для освоения дисциплины

	1 //
$\mathcal{N}_{\overline{2}} \ \Pi/\Pi$	Название интернет-ресурса, адрес и режим доступа
1	Лань, https://e.lanbook.com
	ZNANIUM.COM, http://znanium.com/
	ЮРАЙТ, http://www.biblio-online.ru/
	IPRbooks, http://www.iprbookshop.ru/
	E-library, https://elibrary.ru/
	Электронная библиотека ВГАУ, http://library.vsau.ru/

6.3. Средства обеспечения освоения дисциплины

6.3.1. Компьютерные обучающие и контролирующие программы.

№	Вид учебного	Наименование программного	Функция программного обеспечения			
п/п	занятия обеспечения		контроль	моделиру ющая	обучающая	
1	Лекции	Open Office 2010 Std MOODLE	+	-	+	
2	Практические	Open Office 2010 Std. MOODLE	+	-	+	

6.3.2. Аудио- и видеопособия

Аудио- и видеопособия не предусмотрены

6.3.3. Компьютерные презентации учебных курсов

Компьютерные презентации учебных курсов не предусмотрены.

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

№ п/п	Наименование оборудованных учебных кабинетов, объектов для проведения занятий	Перечень основного оборудования, приборов и материалов
	Лекционная аудитория 3с-	Стол – 14 шт, стулья – 28 шт, доска – 1шт, трибуна -1
	304	шт, рециркулятор
2	Аудитория 3с-402	Лабораторные установки по определению моментов
		инерции твердых тел, по изучению вращательного
		движения механической системы, по определению сил
		инерции, изучению сил трения, скольжения, теория
		ударов, диапроектор лектор 600, диапроектор лети, ки-
		нопроектор Русь, киноустановка 16У, экран ЭМБ, чер-
		тежный станок, диапроектор Пеленг, методические
		указания, столы – 15шт, стулья-30шт, шкаф-картотека
		– 1шт, трибуна – 1шт, Доска – 1шт, плакаты демон-
		страционные

8. Междисциплинарные связи

Протокол

согласования рабочей программы с другими дисциплинами

Наименование дисциплины, с которой проводилось согласование	Кафедра, с которой проводи- лось согласование	Предложения об изменениях в рабочей программе. Заключение об итогах согласования
Математика Физика	Информационных технологий математики и физики	Согласовано

Приложение 1

Лист изменений рабочей программы

Номер изменения	Номер прото- кола заседания кафедры и дата	Страницы с изменениями	Перечень откорректированных пунктов	Подпись заве- дующего кафед- рой

Приложение 2

Лист периодических проверок рабочей программы

Должностное лицо, проводившее проверку Ф.И.О., должность, под-	Дата	Потребность в корректи- ровке	Перечень пунктов, стр., разделов, требующих изменений

МИНИСТЕРСТВО СЕЛЬСКОГО ХОЗЯЙСТВА РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕ-ЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ «ЛУГАНСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ АГРАРНЫЙ УНИВЕРСИТЕТ ИМЕНИ К.Е. ВОРОШИЛОВА»

ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ

по дисциплине (модулю) «Теоретическая механика»

Направление подготовки: 35.03.06 «Агроинженерия»

Направленность (профиль): Технические системы в агробизнесе

Уровень профессионального образования: бакалавриат

Год начала подготовки: 2023

1. ПЕРЕЧЕНЬ КОМПЕТЕНЦИЙ, СООТНЕСЕННЫХ С ИНДИКАТОРАМИ ДОСТИЖЕНИЯ КОМПЕТЕНЦИЙ, С УКАЗАНИЕМ ЭТАПОВ ИХ ФОРМИРОВАНИЯ В ПРОЦЕССЕ ОСВОЕНИЯ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ

Код	Формулировка	Индикаторы	Этап (уровень)	Планируемые ре-	Наименование	Наименовани	е оценочного
контро-	контролируемой	достижения	освоения компе-	зультаты обуче-	модулей и (или)	сред	ства
лируемой	компетенции	компетенции	тенции	кин	разделов дисци-	Текущий кон-	Промежуточ-
компетен-					плины	троль	ная аттестация
ции							
УК-1	Способен осу-	УК-1.3. Рас-	Первый этап	Знать: основные	Раздел 1.Статика	Тесты закры-	Экзамен
	ществлять по-	сматривает	(пороговый	понятия и кон-	Раздел 2. Дина-	того типа	
	иск, критиче-	возможные	уровень)	цепции теорети-	мика		
	ский анализ и	варианты ре-		ческой механики;	Раздел 3. Кине-		
				важнейшие тео-	матика		
	синтез инфор-	шения задачи,		ремы механики и			
	мации, приме-	оценивая их		их следствия; ос-			
	нять систем-	достоинства и		новные методы			
	ный подход для	недостатки		исследования			
	решения по-			равновесия и			
	ставленных за-			движения меха-			
	дач			нических систем,			
	ди 1			важнейшие (ти-			
				повые) алгоритмы			
				такого исследова-			
				КИН			
			Второй этап	Уметь: приме-	Раздел 1.Статика	Тесты откры-	Экзамен
			(продвинутый	нять основные	Раздел 2. Дина-	того типа (во-	
			уровень)	методы исследо-	мика	просы для	
				вания равновесия	Раздел 3. Кине-	опроса)	
				и движения меха-	матика		
				нических систем			
				при решении кон-			
				кретных задач;			

Код	Формулировка	Индикаторы	Этап (уровень)	Планируемые ре-	Наименование	Наименовани	е оценочного
контро-	контролируемой	достижения	освоения компе-	зультаты обуче-	модулей и (или)	сред	ства
лируемой	компетенции	компетенции	тенции	кин	разделов дисци-	Текущий кон-	Промежуточ-
компетен-					плины	троль	ная аттестация
ции						_	
			Третий этап	Иметь навыки:	Раздел 1.Статика	Практические	Экзамен
			(высокий уро-	применения ос-	Раздел 2. Дина-	задания	
			вень)	новных методов	мика		
				исследования	Раздел 3. Кине-		
				равновесия и	матика		
				движения меха-			
				нических систем			
		УК-1.4. Опре-	Первый этап	Знать: важней-	Раздел 1.Статика	Тесты закры-	Экзамен
		деляет и оце-	(пороговый	шие теоремы ме-	Раздел 2. Дина-	того типа	
		нивает по-	уровень)	ханики и их след-	мика		
		следствия		ствия	Раздел 3. Кине-		
		возможных			матика		
		решений за-	Второй этап	Уметь: приме-	Раздел 1.Статика	Тесты откры-	Экзамен
		дачи	(продвинутый	нять основные	Раздел 2. Дина-	того типа (во-	
			уровень)	методы исследо-	мика	просы для	
				вания и движения	Раздел 3. Кине-	опроса)	
				механических си-	матика		
				стем			
			Третий этап	Иметь навыки	Раздел 1.Статика	Практические	Экзамен
			(высокий уро-	применения ос-	Раздел 2. Дина-	задания	
			вень)	новных методов	мика		
				исследования при	Раздел 3. Кине-		
				решении кон-	матика		
				кретных задач			

Код контро-	Формулировка контролируемой	Индикаторы достижения	Этап (уровень) освоения компе-	Планируемые ре- зультаты обуче-	Наименование модулей и (или)		е оценочного ства
лируемой	компетенции	компетенции	тенции	ния	разделов дисци-	Текущий кон-	Промежуточ-
компетен-					плины	троль	ная аттестация
ции						-	
ОПК-1.	Способен ре-	ОПК-1.2. Де-	Первый этап	Знать: основные	Раздел 1.Статика	Тесты закры-	Экзамен
	шать типовые	монстрирует	(пороговый	типовые алгорит-	Раздел 2. Дина-	того типа	
	задачи профес-	и использует	уровень)	мы исследования	мика		
	сиональной де-	знания основ-		равновесия и	Раздел 3. Кине-		
	ятельности на	ных законов		движения меха-	матика		
	основе знаний	естественно-		нических систем			
		научных и	Второй этап	Уметь: приме-	Раздел 1.Статика	Тесты откры-	Экзамен
	основных зако-	общепрофес-	(продвинутый	нять типовые ал-	Раздел 2. Дина-	того типа (во-	
	нов математи-	сиональных	уровень)	горитмы исследо-	мика	просы для	
	ческих и есте-	дисциплин		вания равновесия	Раздел 3. Кине-	опроса)	
	ственных наук	для решения		и движения меха-	матика		
	с применением	типовых за-		нических систем			
	информацион-	дач в области	Третий этап	Иметь навыки	Раздел 1.Статика	Практические	Экзамен
	но-	агроинжене-	(высокий уро-	пользования ис-	Раздел 2. Дина-	задания	
	коммуникаци-	рии	вень)	следования мате-	мика		
	онных техноло-			матических меха-	Раздел 3. Кине-		
	гий			нических моделей	матика		
				технических си-			
				стем			

2. ОПИСАНИЕ ПОКАЗАТЕЛЕЙ И КРИТЕРИЕВ ОЦЕНИВАНИЯ КОМПЕТЕНЦИЯ НА РАЗЛИЧНЫХ ЭТАПАХ ИХ ФОРМИРОВАНИЯ, ОПИСАНИЕ ШКАЛ ОЦЕНИ-ВАНИЯ

№ π/ π	Наиме- нование оценоч- ного средства	Краткая характеристи- ка оценочного сред- ства	Представление оценочного средства в фонде	Критерии оценивания	Шкала оцени- вания
1.	Тест	Система стандартизированных заданий, позволяющая измерить уровень знаний.	Тестовые задания	В тесте выполнено 90-100% заданий В тесте выполнено более 75-89% заданий В тесте выполнено 60-74% заданий В тесте выполнено менее 60% заданий Большая часть определений не представлена, либо представлена с грубыми ошибками.	Оценка «Отлично» (5) Оценка «Хорошо» (4) Оценка «Удовлетворительно» (3) Оценка «Неудовлетворительно» (2) Оценка «Неудовлетворительно» (2)
2.	Опрос	Форма работы, которая позволяет оценить кругозор, умение логически построить ответ, умение продемонстрировать монологическую речь и иные коммуникативные навыки. Устный опрос обладает большими возможностями воспитательного воздействия, создавая условия для неформального общения.	Вопросы к опросу	Продемонстрированы предполагаемые ответы; правильно использован алгоритм обоснований во время рассуждений; есть логика рассуждений, предполагаемые ответы; есть логика рассуждений, но неточно использован алгоритм обоснований во время рассуждений и не все ответы полные. Продемонстрированы предполагаемые ответы, но неправильно использован алгоритм обоснований во время рассуждений; отсутствует логика рассуждений; отсутствует логика рассуждений; ответы не полные. Ответы не представлены.	Оценка «Отлично» (5) Оценка «Хорошо» (4) Оценка «Удовлетворительно» (3)
3.	Практи- ческие задания	Направлено на овладение методами и методиками изучаемой дисциплины. Для решения предлагается решить конкретное задание (ситуацию) без применения математических расчетов.	Практиче- ские задания	Продемонстрировано свободное владение профессионально-понятийным аппаратом, владение методами и методиками дисциплины. Показаны способности самостоятельного мышления, творческой активности. Задание выполнено в полном объеме. Продемонстрировано владение профессионально-понятийным аппаратом, при применении методов и методик дисциплины незначительные неточности, показаны способности самостоятельного мышления, творче-	Оценка «От- лично» (5) Оценка «Хо- рошо» (4)

№ п/ п	Наиме- нование оценоч- ного средства	Краткая характеристи- ка оценочного сред- ства	Представление оценочного средства в фонде	Критерии оценивания	Шкала оцени- вания
				ской активности. Задание выполнено в полном объеме, но с некоторыми неточностями.	
				Продемонстрировано владение профессионально-понятийным аппаратом на низком уровне; допускаются ошибки при применении методов и методик дисциплины. Задание выполнено не полностью.	Оценка «Удо- влетворитель- но» (3)
				Не продемонстрировано владение профессионально-понятийным аппаратом, методами и методиками дисциплины. Задание не выполнено.	Оценка «Не- удовлетвори- тельно» (2)
4.	Экзамен	Контрольное мероприятие, которое проводится по окончании изучения дисциплины.	Вопросы к экзамену	Показано знание теории вопро- са, понятийно- терминологического аппарата дисциплины; умение анализи- ровать проблему, содержатель- но и стилистически грамотно излагать суть вопроса; глубоко понимать материал; владение аналитическим способом изло- жения вопроса, научных идей; навыками аргументации и ана- лиза фактов, событий, явлений, процессов. Выставляется обучающемуся, полно, подробно и грамотно ответившему на вопросы би- лета и вопросы экзаменатора.	Оценка <i>«От-</i> лично» (5)
				Показано знание основных теоретических положений вопроса; умение анализировать явления, факты, действия в рамках вопроса; содержательно и стилистически грамотно излагать суть вопроса, но имеет место недостаточная полнота ответов по излагаемому вопросу. Продемонстрировано владение аналитическим способом изложения вопроса и навыками аргументации. Выставляется обучающемуся, полностью ответившему на вопросы билета и вопросы экзаменатора, но допустившему при ответах незначительные ошибки, указывающие на наличие несистемности и про-	Оценка «Хо- рошо» (4)

No	Наиме-	Краткая характеристи-	Представле-	Критерии оценивания	Шкала оцени-
п/	нование	ка оценочного сред-	ние оценоч-		вания
П	оценоч-	ства	ного сред-		
	ного		ства в фонде		
	средства				
				белов в знаниях.	
				Показано знание теории вопро-	Оценка «Удо-
				са фрагментарно (неполнота	влетворитель-
				изложения информации; опе-	но» (3)
				рирование понятиями на быто-	
				вом уровне); умение выделить	
				главное, сформулировать выво-	
				ды, показать связь в построе-	
				нии ответа не продемонстриро-	
				вано. Владение аналитическим	
				способом изложения вопроса и	
				владение навыками аргумента-	
				ции не продемонстрировано.	
				Обучающийся допустил суще-	
				ственные ошибки при ответах	
				на вопросы билетов и вопросы	
				экзаменатора.	
				Знание понятийного аппарата,	Оценка « <i>Не</i> -
				теории вопроса, не продемон-	удовлетвори-
				стрировано; умение анализиро-	тельно» (2)
				вать учебный материал не про-	
				демонстрировано; владение	
				аналитическим способом изло-	
				жения вопроса и владение	
				навыками аргументации не	
				продемонстрировано.	
				Обучающийся не ответил на	
				один или два вопроса билета и	
				дополнительные вопросы эк-	
				заменатора.	

3. ТИПОВЫЕ КОНТРОЛЬНЫЕ ЗАДАНИЯ ИЛИ ИНЫЕ МАТЕРИАЛЫ, НЕОБХО-ДИМЫЕ ДЛЯ ОЦЕНКИ ЗНАНИЙ, УМЕНИЙ, НАВЫКОВ И (ИЛИ) ОПЫТА ДЕЯ-ТЕЛЬНОСТИ, ХАРАКТЕРИЗУЮЩИХ ЭТАПЫ ФОРМИРОВАНИЯ КОМПЕТЕН-ЦИЙ В ПРОЦЕССЕ ОСВОЕНИЯ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ

Оценочные средства для проведения текущего контроля

Текущий контроль осуществляется преподавателем дисциплины при проведении занятий в форме тестовых заданий, устного опроса и практических заданий

УК-1 Способен осуществлять поиск, критический анализ и синтез информации, применять системный подход для решения поставленных задач

УК-1.3. Рассматривает возможные варианты решения задачи, оценивая их достоинства и недостатки

Первый этап (пороговой уровень) – основные понятия и концепции теоретической механики; важнейшие теоремы механики и их следствия; основные методы исследования равновесия и движения механических систем, важнейшие (типовые) алгоритмы такого исследования

Тестовые задания закрытого типа

- 1. Проекция силы на ось равна нулю, если...(выберите один вариант ответа)
- а) сила не перпендикулярна оси
- б) сила перпендикулярна оси
- в) сила параллельна оси
- г) сила пересекает ось
- д) сила проходит мимо оси
- 2. При изменении положения точки приведения величина главного момента...(выберите один вариант ответа)
- а) станет положительной
- б) станет равной нулю
- в) изменится
- г) не изменится
- д) станет отрицательной
- 3. Скорость точки равна.....(выберите один вариант ответа)
- а) первой производной от пути по времени $V = \frac{dS}{dt}$
- б) второй производной от пути по времени $V = \frac{d^2S}{dt^2}$
- в) первой производной от ускорения по времени $V = \frac{da}{dt}$
- г) второй производной от ускорения по времени $V = \frac{d^2a}{dt^2}$
- д) второй производной от ускорения по времени $V = \frac{d^2a}{dt}$
- 4. Угловая скорость тела при вращении равна.....(выберите один вариант ответа)
- а) первой производной от скорости по времени $\omega = \frac{dv}{dt}$
- б) второй производной от углового перемещения по времени $\omega = \frac{d^2 \varphi}{dt^2}$
- в) первой производной от пути по времени $\omega = \frac{ds}{dt}$
- г) первой производной от углового перемещения по времени $\omega = \frac{d\varphi}{dt}$
- д) второй производной от скорости по времени $\omega = \frac{d^2v}{dt}$
- 5. Сила инерции равна ...(выберите один вариант ответа)
- a) $\overline{\Phi} = -m\overline{\omega}$
- 6) $\overline{\Phi} = -m\overline{V}$
- B) $\overline{\Phi} = -m\overline{a}$
- Γ) $\overline{\Phi} = -m\overline{\varepsilon}$

 Γ де m, V, a, ω , ε – масса, скорость, ускорение, угловая скорость и угловое ускорение

Ключи

1.	б
2.	Γ

3.	a
4.	Γ
5.	В

6. Укажите соответствие случаям движения точки

1. $a_n = \frac{v^2}{\rho} = 0$; $a = a_t = dv/dt$	а) гармонические колебания
2. $a_{\tau} = \frac{dv}{dt} = 0$; $a = a_n = v^2/\rho$	б) прямолинейное движение
$3. a_n = a_\tau = 0; a = 0$	в) равнопеременное криволинейное движение
$4. \ a_{\tau} = const$	г) равномерное криволинейное движение
5. x = A cos kt	д) равномерное прямолинейное движение

Запишите в таблицу выбранные буквы под соответствующими цифрами

1	2	3	4	5
б	Γ	Д	В	a

Второй этап (продвинутый уровень) – применять основные методы исследования равновесия и движения механических систем при решении конкретных задач

Задания открытого типа (вопросы для опроса)

- 1. Момент пары сил при изменении ее плеча...
- 2. Скорость мгновенного центра скоростей равна...
- 3. Нормальное ускорение точки равно...
- 4. Направление момента сил инерции...
- 5. Мощность момента при вращательном движении равна...

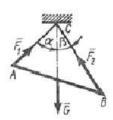
Ключи

1.	Изменится
2.	Нулю
3.	Квадрату скорости, деленному на радиус кривизны траектории в данной точке
4.	В противоположную сторону от углового ускорения
5.	Произведению момента на угловую скорость

Третий этап (высокий уровень) – применения основных методов исследования равновесия и движения механических систем

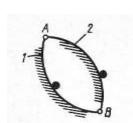
Практические задания

1. Задана проекция $R_x=5H$ равнодействующей двух сходящихся сил \bar{F}_1 и \bar{F}_2 на горизонтальную ось Ox. Проекция силы \bar{F}_1 на ту же ось $F_{1x}=7H$. Определить алгебраическое значение проекции на ось Ox силы \bar{F}_2



2. Определить вес балки AB, если известны силы натяжения веревок $F_1=120H$ и $F_2=80H$. Заданы углы $\alpha=45^0$ и $\beta=30^0$ между вертикалью и веревками AC и BC соответственно

- 3. Точка движется по прямой с постоянным ускорением a = 0.3 м/с². Определить начальную скорость, если через 6с скорость точки стала равной 3м/с
- 4. Тяжелая материальная точка может перемещаться в вертикальной плоскости из поло-



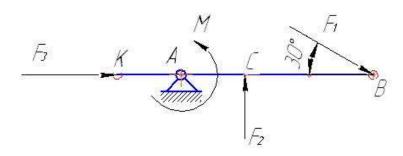
- жения A в положение B по дуге окружности I или по дуге окружности 2. Будет ли работа силы тяжести точки одинакова при этих перемещениях?
- 5. Тело массой m=20кг падает по вертикали, сила сопротивления воздуха $R=0.04\ v^2$. Определить максимальную скорость падения тела

Ключи

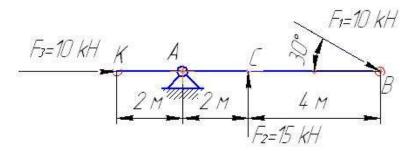
10110 111	
1.	-2H
2.	154H
3.	1,2м/с
4.	Будет одинакова
5.	70 м/с

УК-1.4. Определяет и оценивает последствия возможных решений задачи Первый этап (пороговый уровень) - важнейшие теоремы механики и их следствия Тесты закрытого вида

1. Укажите, в каком варианте правильно составлено уравнение моментов относительно точки А ...(выберите один вариант ответа)



- a) $\sum M_A = M + F_3 AK + F_2 AC F_1 AB$
- 6) $\Sigma M_A = M F_2 AC + F_1 \cos 30^0 AB$
- B) $\sum M_A = M + F_2 AC F_1 \sin 30^0 AB$
- r) $\Sigma M_A = -F_3 AK + F_2 AC + F_1 AB$
- д) $\sum M_A = -M + F_3 AK + F_2 AC F_1 AB$
- 2. Величина силы трения равна...(выберите один вариант ответа)
- a) F = f / N
- 6) F = f N
- F = 2f / N
- Γ) F = f / 2N
- д) F = 2f N
- 3. Определите сумму моментов сил относительно точки А...(выберите один вариант ответа)



- a) $\Sigma M_A = 10 \text{ kH M}$
- б) $\Sigma M_A = 0$
- в) $\Sigma M_A = 20 \text{ кH м}$
- Γ) $\Sigma M_A = 30 \text{ кH м}$
- д) $\sum M_A = 40 \text{ кH м}$
- 4. Вращательное ускорение точки равно ...(выберите один вариант ответа)
- а) Произведению углового ускорения на радиус $a^{s} = \varepsilon \cdot r$
- б) Произведению окружной скорости на радиус $a^{\scriptscriptstyle 6} = V \cdot r$
- в) Произведению угловой скорости на радиус $a^{^e} = \omega \cdot r$
- г) Произведению квадрата окружной скорости на радиус $a^{\epsilon} = V^2 \cdot r$
- д) произведению квадрата углового ускорения на радиус $a^{s}=\varepsilon^{2}\cdot r$
- 5. Теорема об изменении кинетической энергии в интегральной (конечной) форме ...(выберите один вариант ответа)

a)
$$T_k + T_0 = \sum A$$

$$f(x) T_k - T_0 = \sum A$$

$$_{\rm B)} T_k \cdot T_0 = \sum A$$

$$_{\Gamma)} T_k / T_0 = \sum A$$

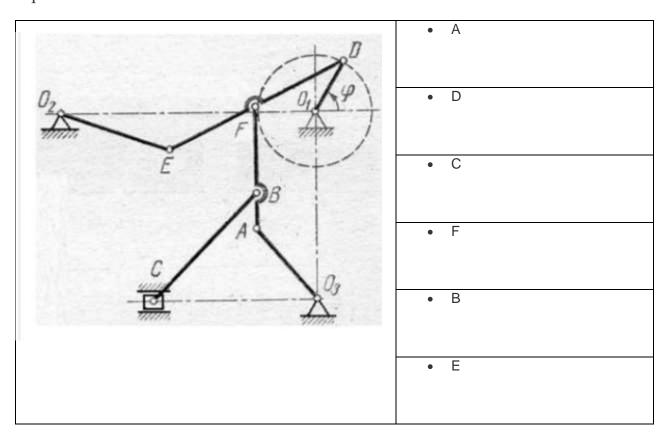
д)
$$T^{2}_{k} - T^{2}_{0} = \sum A$$

где T_0 , T_κ , A — кинетическая энергия в начальном и конечном положении и работа сил на заданном перемещении

Ключи

10110 111	
1.	В
2.	б
3.	б
4.	a
5.	б

6. Укажите последовательность точек для определения направления и вычисления скоростей точек многозвенного механизма, если задано вращение кривошипа O1D...



Запишите в таблицу последовательность выбранных букв					
D	E	F	A	В	C

Второй этап (продвинутый уровень)- применять основные методы исследования и движения механических систем

Задания открытого типа

1. Вставьте пропущенное слово

$$\sum F_x = 0 \sum M_x = 0$$

$$\sum F_y = 0 \sum M_y = 0$$

$$\sum F_z = 0 \sum M_z = 0$$

Приведенные формулы называют уравнения ... произвольной пространственной системы сил

- 2. Какое движение твердого тела описывается уравнением $\varphi = f(t)$
- 3. Сумма работ внешних сил и сил инерции равна нулю. Это утверждение положено в основу принципа ...
- 4. Геометрическая сумма внешних сил и сил инерции равна нулю. Это утверждение положено в основу общего ...

 $\frac{d}{dt}\left(\frac{\partial T}{\partial q'}\right)-\frac{\partial T}{\partial q}=Q$ называют ...

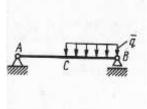
Ключи

1.	равновесия
2.	Вращательное
3.	Даламбера
4.	уравнения динамики
5.	уравнением Лагранжа II рода

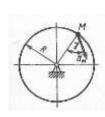
Третий этап (высокий уровень) - применения основных методов исследования при решении конкретных задач

Практические задания

1. На однородную балку AB, вес которой G=20кН, действует распределенная нагрузка интенсивностью q=0,5кН/м. Определить в кН реакцию опоры А, если длина AB=6м, AC=BC



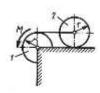
2. Однородная горизонтальная балка AB, вес которой 3кH, в точке B свободно опирается на балку CD. Определить в кH силу воздействия балки CD на основание BD=BC, угол $\alpha=60^{0}$. Весом балки CD пренебречь



3. Ускорение точки M диска, вращающегося вокруг неподвижной оси, равно 4 м/с². Определить угловую скорость этого диска, если его радиус R=0.5м, а угол $\gamma=60^0$

4. Нормальное ускорение точки M диска, вращающегося вокруг неподвижной оси, равно $6,4\text{м/c}^2$. Определить угловую скорость ω этого диска, если его радиус R=0,4м

5.



Определить угловое ускорение катка 2, катящегося без скольжения, если блок 1 действует пара сил с моментом $M=0,6\mathrm{H\cdot m}$. Каток 2 считать однородным цилиндром массой $m=4\mathrm{kr}$ и радиусом $r=0,5\mathrm{m}$

Ключи

1.	10,4кН
2.	3κH
3.	2рад/с
4.	4 рад/с
5.	$0,4 \mathrm{pag/c^2}$

ОПК-1. Способен решать типовые задачи профессиональной деятельности на основе знаний основных законов математических и естественных наук с применением информационно-коммуникационных технологий

ОПК-1.2. Демонстрирует и использует знания основных законов естественнонаучных и общепрофессиональных дисциплин для решения типовых задач в области агроинженерии

Первый этап (пороговый уровень) - основные типовые алгоритмы исследования равновесия и движения механических систем

Задания закрытого типа

- 1. Геометрическое условие сходящихся сил, приложенных к точке ...(выберите один вариант ответа)
- а) главный вектор представляет собой вектор замыкающий, построенный на векторах сил ломанную линию
- б) многоугольник сил должен быть не замкнут
- в) каждая система сил должна иметь равнодействующую
- г) многоугольник сил должен быть расположен по координатным осям
- д) три непараллельные силы на плоскости всегда будут в равновесии
- 2. Условие равновесия плоской системы сил ...(выберите один вариант ответа)

a)
$$\sum F_x = 0 \sum F_y = 0 \sum M_x = 0$$

$$\sum F_{x} = 0 \sum F_{y} = 0 \sum M_{A} = 0$$

$$\sum_{\rm B} F_x = 0 \sum M_A = 0 \sum M_B = 0$$

$$\sum_{\Gamma)} M_A = 0 \sum_{\Gamma} M_B = 0 \sum_{\Gamma} M_C = 0$$

д)
$$\sum F_x = 0 \sum F_y = 0 \sum M_y = 0$$

- 3. Скорость точки при плоском движении равна ...(выберите один вариант ответа)
- а) алгебраической сумме скорости полюса и вращательной скорости вокруг полюса
- б) геометрической сумме скорости полюса и вращательной скорости вокруг полюса
- в) произведению скорости МЦС на расстояние до этой точки
- г) скорости МЦС
- д) вращательной скорости точки вокруг полюса

4. Основное уравнение динамики для вращательного движения имеет вид...(выберите один вариант ответа)

a)
$$I\overline{\varepsilon} = \sum \overline{M}_i$$

6)
$$I\overline{\varepsilon} = \sum \overline{F}_i$$

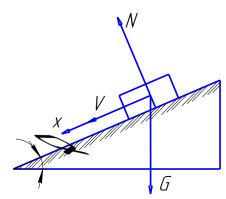
$$_{\mathrm{B})}$$
 $I\bar{\varepsilon}=\sum A_{i}$

$$_{\Gamma)}$$
 $I\overline{\varepsilon} = \sum N_i$

д)
$$I\overline{\varepsilon} = \sum \overline{F}^2$$
і

где *I*, ε, *F*, *M*, *A*, *N*, – момент инерции тела, угловое ускорение, сила, момент, работа, мощность

5. Укажите, в каком варианте правильно определена скорость тела из дифференциального уравнения движения (при $V_0 = 0$) $m\ddot{x} = G \sin \alpha$...(выберите один вариант ответа)



a)
$$\dot{x} = V = gt \cdot \cos \alpha$$

$$\dot{x} = V = gt^2 \sin \alpha$$

_{B)}
$$\dot{x} = V = gt \sin \alpha$$

$$\dot{x} = V = gt \cdot tg\alpha$$

д)
$$\dot{x} = V = gt \cdot ctg\alpha$$

где V, G, N, t - скорость, время, сила тяжести, нормальная реакция

Ключи

Tuno m	
1.	a
2.	б
3.	б
4.	a
5.	В

6. Укажите последовательность решения уравнения Лагранжа II рода

	а) определить кинетическую энергию	
	системы через обобщенные коорди-	
	наты и обобщенные скорости	
	б) подсчитать частные производные	
	от T по $\dot{q_1}$ и q_1 и подставить в урав-	
$d / \partial T \setminus \partial T$	нение	
$\frac{1}{dt}\left(\frac{\partial a}{\partial a}\right) - \frac{\partial a}{\partial a} = Q$	в) изобразить систему в произволь-	
$uv \langle 0q_1 \rangle = 0q_1$	ном положении и показать действу-	
	ющие силы	
	г) установить число степеней свобо-	
	ды и выбрать обобщенные координа-	
	ТЫ	
	д) вычислить обобщенные силы	

Запишите в таблицу последовательность действий для решения уравнения				
Γ	В	Д	a	б

Второй этап (продвинутый уровень) - применять типовые алгоритмы исследования равновесия и движения механических систем

Задания открытого типа

- 1. Способы равновесия сходящихся сил...
- 2. Сила инерции при вращательном движении отсутствует, если... mv^2
- 3. 2 формула при поступательном движении
- 4. Скорость тела при сложном движении является суммой ... $I\omega^2$
- 5. 2 формула кинетической энергии при...

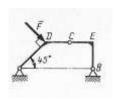
Ключи

-	wiie iii	
1		геометрический, графический и аналитический
2		тело вращается равномерно
3	3.	кинетической энергии
4	l.	скоростей переносного и относительного движений
5	5.	вращательном движении
1		

Третий этап (высокий уровень) – **иметь навыки** пользования исследования математических механических моделей технических систем

Практические задания

1.

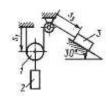


Определить вертикальную составляющую реакции в шарнире B, если сила F = 850H, а размеры DC = CE = BE.

- 2. Ускорение прямолинейного движения точки a=t. Определить скорость точки в момент времени t=3с, если при $t_0=0$ скорость $v_0=2$ м/с
- 3. Стержень AB длиной 60см движется в плоскости чертежа. В некоторый момент времени точки A и B стержня имеют скорости $v_A = 4$ м/с, $v_B = 2$ м/с. Определить расстояние от точки A до мгновенного центра скоростей



4.



Тела 1, 2, 3 массы которых $m_1 = m_2 = m_3 = 5$ кг, соединены нерастяжимой нитью. Определить обобщенную силу, соответствующую обобщенной координате s_1

5.

Определить угловое ускорение диска I, если на него действует пара сил с моментом $M=0,4{\rm H}\cdot{\rm m}$. Массы и радиусы однородных дисков I и 2 одинаковы: $m=10{\rm kr}$, $r=0,2{\rm m}$



1.	401H
2.	6,5m/c
3.	0,4м
4.	4,9H
5.	1 рад/ c^2

Оценочные средства для проведения промежуточной аттестации

Промежуточная аттестация проводится в форме устного экзамена.

Вопросы на экзамен

- 1. Основные понятия и аксиомы статики. Задачи статики.
- 2. Связи и их реакции.
- 3. Определение реакций различных типов связей. Составление уравнений проекций
- 4. Сложение сил. Система сходящихся сил. Главные вектор и равнодействующая.

- 5. Условие равновесия сходящихся сил. Теорема о трех силах.
- 6. Момент силы. Теория пар сил. Теорема Вариньона. Условие равновесия пар.
- 7. Составление уравнений моментов в задачах статики. Применение теоремы Вариньона.
- 8. Составление уравнений моментов сил. Доказательство теорем о свойствах пар сил.
- 9. Произвольная плоская система сил. Приведение сил к данному центру. Случаи приведения сил к простейшему виду.
- 10. Условие равновесия системы сил. Равновесие параллельных сил.
- 11. Равновесие системы тел.
- 12. Трение скольжения. Реакции шероховатых поверхностей. Равновесие тел при наличии трения.
- 13. Задача на равновесие тел под действием произвольной плоской системы сил.
- 14. Определение реакций внешних и внутренних связей. Определение внутренних усилий в произвольных сечениях элементов конструкций.
- 15. Определение реакций связей при наличии трения.
- 16. Случаи приведения плоской системы сил к простейшему виду.
- 17. Понятие о статически определенных и статически неопределенных задачах.
- 18. Трение качения.
- 19. Произвольная пространственная система сил. Момент силы относительно оси. Условие равновесия произвольной пространственной системы сил.
- 20. Центр тяжести. Центр параллельных сил. Центр тяжести твердого тела. Способы определения центров тяжести тел.
- 21. Центр тяжести дуги окружности, кругового сектора и пирамиды.
- 22. Предмет кинематики. Задачи кинематики. Способы задания движения точки. Векторы скорости и ускорения точки.
- 23. Скорость и ускорение точек вращающегося тела.
- 24. Естественные координатные оси. Скорость, нормальное и касательное ускорение точки.
- 25. Определение скорости и ускорения точки при координатном и естественном способе задания движения.
- 26. Поступательное и вращательное движение твердого тела. Уравнение движения вращательного движения. Угловая скорость и угловое ускорение тела.
- 27. Исследование движения поршня в кривошипно-шатунном механизме.
- 28. Скорости и ускорения точек вращающегося тела. Передаточные механизмы.
- 29. Уравнение плоского движения. Разложение плоского движения тела на поступательное и вращательное. Мгновенный центр скоростей (МЦС).
- 30. Некоторые случаи определения МЦС. План скоростей.
- 31. Теорема сложения ускорений при плоском движении тела. Аналитический способ определения ускорений точек плоской фигуры.
- 32. План ускорений. Определение скоростей и ускорений точек на примере многозвенного механизма.
- 33. Определение ускорений точек тела аналитически с помощью теоремы сложения ускорений.
- 34. Определение ускорений точек тела при помощи плана ускорений.

- 35. Сложное движение точки. Относительное, переносное и абсолютное движение точки. Теорема сложения скоростей.
- 36. Теорема сложения ускорений (теорема Кориолиса). Вычисления ускорений Кориолиса. Случай поступательного и переносного движения.
- 37. Определение скоростей и ускорений точки при сложном ее движении.
- 38. Введение в динамику. Законы динамики. Задачи динамики.
- 39. Прямая задача динамики.
- 40. Обратная задача динамики.
- 41. Основные виды сил. Дифференциальные уравнения движения точки. Решение первой и второй (основной) задачи динамики.
- 42. Решение первой задачи динамики. Решений основной задачи динамики в случаях, когда сила постоянна или зависит от времени.
- 43. Решение основной задачи динамики в случаях, когда сила зависит от расстояния или скорости.
- 44. Общие теоремы динамики точки. Количество движения точки. Импульс силы.
- 45. Теорема об изменении количества движения материальной точки.
- 46. Теорема об изменения кинетического момента материальной точки.
- 47. Кинетическая энергия точки. Работы силы и мощность. Теоремы об изменении кинетической энергии в интегральной и дифференциальной формах.
- 48. Механическая система. Свойства внутренних сил. Масса системы. Центр масс. Момент инерции относительно оси. Центробежные моменты инерции. Главные оси инерции.
- 49. Общие теоремы динамики системы. Теоремы о движении центра масс, об изменении количества движения кинетического момента системы.
- 50. Законы сохранения центра масс, количества движения и кинетического момента.
- 51. Кинетическая энергия системы. Вычисление кинетической энергии для различных видов движения тела. Некоторые случаи вычисления работы сил.
- 52. Теорема об изменении кинетической энергии системы.
- 53. Применение теорем о движении центра масс, об изменении количества движения и кинетического момента к исследованию движения механической системы.
- 54. Применение теоремы об изменении кинетической энергии к исследованию движения механической системы.
- 55. Применение общих теорем к динамике вращательного и плоского движения твердого тела.
- 56. Принцип Даламбера для точки и механической системы. Главный вектор и главный момент сил инерции.
- 57. Определение реакции опор вращающегося тела.
- 58. Принцип возможных перемещений. Общее уравнение динамики.
- 59. Уравнение Лагранжа II рода. Обобщенные скорости и обобщенные координаты.
- 60. Обобщенные силы и примеры их вычисления.

4. МЕТОДИЧЕСКИЕ МАТЕРИАЛЫ, ОПРЕДЕЛЯЮЩИЕ ПРОЦЕДУРЫ ОЦЕНИ-ВАНИЯ ЗНАНИЙ, УМЕНИЙ, НАВЫКОВ И (ИЛИ) ОПЫТА ДЕЯТЕЛЬНОСТИ

Текущий контроль

Тестирование для проведения текущего контроля проводится с помощью Системы дистанционного обучения или компьютерной программы КТС-2,0. На тестирование отводится 10 минут. Каждый вариант тестовых заданий включает 10 вопросов. Количество возможных вариантов ответов — 4 или 5. Студенту необходимо выбрать один правильный ответ. За каждый правильный ответ на вопрос присваивается 10 баллов. Шкала перевода: 9-10 правильных ответов — оценка «отлично» (5), 7-8 правильных ответов — оценка «хорошо» (4), 6 правильных ответов — оценка «удовлетворительно» (3), 1-5 правильных ответов — оценка «не удовлетворительно» (2).

Опрос как средство текущего контроля проводится в форме устных ответов на вопросы. Студент отвечает на поставленный вопрос сразу, время на подготовку к ответу не предоставляется.

Практические задания как средство текущего контроля проводятся в письменной форме. Студенту выдается задание и предоставляется 10 минут для подготовки к ответу.

Промежуточная аттестация

Экзамен проводится в устной форме. Из экзаменационных вопросов составляется 20 экзаменационных билетов. Каждый билет состоит из трех вопросов. Комплект экзаменационных билетов представлен в учебно-методическом комплексе дисциплины.

На подготовку к ответу студенту предоставляется 20 минут.