

**МИНОБРНАУКИ РОССИИ**  
**федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение**  
**высшего образования**  
**«Нижегородский государственный технический университет**  
**им. Р.Е. Алексеева» (НГТУ)**

---

---

Институт транспортных систем (ИТС)

«УТВЕРЖДАЮ»

Директор ИТС

\_\_\_\_\_ А.В. Тумасов

«10» октября 2021г.

**РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ**

**Б1.Б.13 Теоретическая механика**

Направление подготовки : 26.03.02 Кораблестроение, океанотехника и системотехника объектов морской инфраструктуры

Направленность (профиль): Судовые энергетические установки

Форма обучения: очная

Год начала подготовки 2021

Выпускающая кафедра ЭУиТД

Кафедра-разработчик ТиПМ

Объем дисциплины 288 часов/ /8 з.е

Промежуточная аттестация экзамен 2,3 семестры

Разработчик: Панов А.Ю. , д.т.н., профессор

НИЖНИЙ НОВГОРОД, 2021 год

Рабочая программа дисциплины разработана в соответствии с Федеральным государственным образовательным стандартом высшего образования (ФГОС ВО 3++) по направлению подготовки: Кораблестроение, океанотехника и системотехника объектов морской инфраструктуры, утвержденного приказом МИНОБРНАУКИ РОССИИ от 14.08.2020 № 1021 на основании учебного плана принятого УМС НГТУ, протокол от 10.06.2021 № 6

Рабочая программа одобрена на заседании кафедры разработчика программы, протокол от 07.06. 2021 № 10

Зав. кафедрой д.т.н., профессор А.Ю. Панов

Программа рекомендована к утверждению ученым советом института, где реализуется данная программа, ИТС, протокол от 08 06 21 № 8/1

Рабочая программа зарегистрирована в УМУ, регистрационный № 26.03.02-с-16

Начальник МО \_\_\_\_\_

Заведующая отделом комплектования НТБ \_\_\_\_\_ Н.И. Кабанина

## **СОДЕРЖАНИЕ**

1.	ЦЕЛИ И ЗАДАЧИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ) .....	4
2.	МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ .....	4
3.	КОМПЕТЕНЦИИ ОБУЧАЮЩЕГОСЯ, ФОРМИРУЕМЫЕ В РЕЗУЛЬТАТЕ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ) .....	4
4.	ПЕРЕЧЕНЬ ПЛАНИРУЕМЫХ РЕЗУЛЬТАТОВ ОБУЧЕНИЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ, СООТНЕСЕННЫХ С ПЛАНИРУЕМЫМИ РЕЗУЛЬТАТАМИ ОСВОЕНИЯ ОП ВО .....	6
5.	СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ .....	8
6.	ТЕКУЩИЙ КОНТРОЛЬ УСПЕВАЕМОСТИ И ПРОМЕЖУТОЧНАЯ АТТЕСТАЦИЯ ПО ИТОГАМ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ .....	20
7.	УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ .....	30
8.	ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ .....	31
9.	ОБРАЗОВАТЕЛЬНЫЕ РЕСУРСЫ ДЛЯ ИНВАЛИДОВ И ЛИЦ С ОВЗ .....	31
10.	МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ, НЕОБХОДИМОЕ ДЛЯ ОСУЩЕСТВЛЕНИЯ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОГО ПРОЦЕССА ПО ДИСЦИПЛИНЕ .....	32
11.	МЕТОДИЧЕСКИЕ РЕКОМЕНДАЦИИ ОБУЧАЮЩИМСЯ ПО ОСВОЕНИЮ ДИСЦИПЛИНЫ .....	32
12.	ОЦЕНОЧНЫЕ СРЕДСТВА ДЛЯ КОНТРОЛЯ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ.....	35

## **1. ЦЕЛИ И ЗАДАЧИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ**

1.1. Целью освоения дисциплины является изучение основных разделов теоретической механики, связанных с формированием инженерного понимания движения материальных тел как с позиций действия сил на эти тела, так и с позиций изучения характера возникающего движения.

1.2. Задачи освоения дисциплины:

- изучение методов статики, кинематики и динамики, позволяющих выполнять разработку конструктивных схем судовых энергетических установок с требуемыми эксплуатационными характеристиками.

- изучение методов статики, позволяющих выполнять статические расчеты судовых энергетических установок в соответствии с проектными характеристиками;

- изучение методов кинематики и динамики, позволяющих выполнять проектные расчеты подвижных частей судовых энергетических установок.

## **2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ**

Учебная дисциплина Б1.Б..13 «Теоретическая механика» включена в перечень дисциплин базовой части, определяющий направленность ОП. Дисциплина реализуется в соответствии с требованиями ФГОС, ОП ВО и УП, по направлению подготовки 26.03.02 02 Кораблестроение, океанотехника и системотехника объектов морской инфраструктуры.

Дисциплина базируется на следующих дисциплинах: Б.1.Б.4 «Математика», Б.1.Б.12 «Физика» программы бакалавриата. Предшествующими курсами<sup>1</sup>, на которых непосредственно базируется дисциплина «Теоретическая механика» являются Б.1.Б.4 «Математика», Б.1.Б.12 «Физика» программы бакалавриата.

Результаты обучения, полученные при освоении дисциплины, необходимы при изучении следующих дисциплин Б.1.Б.19 «Сопротивление материалов»., Б.1.Б.28 «Детали машин».

Особенностью дисциплины является универсальный характер, позволяющий применять изученные в дисциплине методы в большинстве задач при проектировании и эксплуатации судовых энергетических установок.

Рабочая программа дисциплины «Теоретическая механика» для инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья разрабатывается индивидуально с учетом особенностей психофизического развития, индивидуальных возможностей и состояния здоровья таких обучающихся, по их личному заявлению.

## **3. КОМПЕТЕНЦИИ ОБУЧАЮЩЕГОСЯ, ФОРМИРУЕМЫЕ В РЕЗУЛЬТАТЕ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ**

Процесс изучения дисциплины направлен на формирование общепрофессиональной компетенции ОПК-4. Способен применять основы инженерных знаний в профессиональной деятельности, решать прикладные инженерно-технические и организационно-управленческие задачи совместно с дисциплинами, указанными в таблице 1

**Таблица 1- Формирование компетенций дисциплинам**

Наименование дисциплин, формирующих компетенции совместно	Семестры формирования дисциплины							
	1	2	3	4	5	6	7	8
ОПК-4								
Б.1. Б.3 Начертательная геометрия	■							
Б.1. Б.6 Информатика	■	■						
Б.1.Б.13 Теоретическая механика			■					
Б.1.Б.14 Инженерная графика			■	■	■			
Б.1.Б.15 Материаловедение		■						
Б.1.Б.17 Электротехника и электроника			■					
Б.1.Б.24 Технология конструкционных материалов				■				
Б.1.Б.26 Сварка судовых конструкций				■				
Б1. Б.28 Детали машин					■			
Б2.У.1 Ознакомительная				■				
Б2.У.2 Ознакомительная (плавательная практика)					■			
Б.3.Д.1 Подготовка к процедуре защиты и защита выпускной квалификационной работы								■

Окончательная проверка сформированности компетенции происходит на  
заштите ВКР

#### 4. ПЕРЕЧЕНЬ ПЛАНИРУЕМЫХ РЕЗУЛЬТАТОВ ОБУЧЕНИЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ, СООТНЕСЕННЫХ С ПЛАНИРУЕМЫМИ РЕЗУЛЬТАТАМИ ОСВОЕНИЯ ОП ВО

Таблица 2 Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине, соотнесенных с планируемыми результатами освоения

Код и наименование компетенции	Код и наименование индикатора достижения компетенции	Планируемые результаты обучения по дисциплине (дескрипторы)			Оценочные материалы (ОМ)	
					текущего контроля	промежуточной аттестации вопросы
ОПК-4. Способен применять основы инженерных знаний в профессиональной деятельности, решать прикладные инженерно-технические и организационно-управленческие задачи	. ИОПК-4.1. Знает основные математические приложения и физические законы, явления и процессы, на которых основаны принципы действия исполнительных механизмов	<p><b>Знать:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- основные понятия и методы изучения кинематики точки и абсолютно твердого зела;</li> <li>- основные понятия, аксиомы и теоремы статики;</li> <li>- законы механики Ньютона, дифференциальные уравнения движения материальной точки в инерциальной системе и динамику относительного движения;</li> <li>- меры механического движения, общие теоремы динамики и соответствующие законы</li> </ul>	<p><b>Уметь:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- применять методы исследования кинематики точки и абсолютно твердого тела;</li> <li>- применять уравнения равновесия твердого зела и системы тел;</li> <li>- применять общие теоремы динамики материальной точки и механической системы;</li> <li>- применять дифференциальные уравнения движения материальной точки и механической системы;</li> <li>- применять принцип Даламбера для определения динамических реакций связей;</li> </ul>	<p><b>Владеть:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- методами и приемами самостоятельного мышления при выборе математических моделей и расчетных схем для решения профессиональных задач</li> </ul>	<p>Вопросы для письменного опроса. Тест № 1-2 Пакет кейсов (1-10)</p>	<p>Вопросы для письменного опроса. Тест № 7 Вопросы для устного собеседования: билеты (20 билетов)</p>

	<p>сохранения;</p> <p><b>Владеть:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- методами и приемами самостоятельной мышления при выборе математических моделей и расчетных схем для решения профессиональных задач</li> </ul>			
ИОПК-4.3. Умеет применять знания (кинематика, статика, динамика) в профессиональной деятельности, видеть профессиональную инженерную проблему, связанную с механическими явлениями, анализировать ее и выбирать стратегию решения	<p><b>Знать:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- основные понятия и методы изучения кинематики точки и абсолютно твердого зела;</li> <li>- основные понятия, аксиомы и теоремы статики;</li> <li>- законы механики Ньютона, дифференциальные уравнения движения материальной точки в инерциальной системе и динамику относительного движения;</li> <li>- меры механического движения, общие теоремы динамики и соответствующие законы сохранения</li> </ul>	<p><b>Уметь:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- применять методы исследования кинематики точки и абсолютно твердого тела;</li> <li>- применять уравнения равновесия твердого зела и системы тел;</li> <li>- применять общие теоремы динамики материальной точки и механической системы;</li> <li>- применять дифференциальные уравнения движения материальной точки и механической системы;</li> <li>- применять принцип Даламбера для определения динамических реакций связей;</li> </ul>	<p><b>Владеть:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- методами и приемами самостоятельной мышления при выборе математических моделей и расчетных схем для решения профессиональных задач</li> </ul>	<p>Вопросы для письменного опроса. Тест № 3-4 Пакет кейсов (1-10)</p>

	<p>ИОПК-4.5 Владеет методами расчета и конструирования деталей машин и узлов механизмов, а также методами теоретического и экспериментального исследования изучаемых объектов</p>	<p><b>Знать:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- основные понятия и методы изучения кинематики точки и абсолютно твердого зела;</li> <li>- основные понятия, аксиомы и теоремы статики;</li> <li>- законы механики Ньютона, дифференциальные уравнения движения материальной точки в инерциальной системе и динамику относительного движения;</li> <li>- меры механического движения, общие теоремы динамики и соответствующие законы сохранения</li> </ul>	<p><b>Уметь:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- применять методы исследования кинематики точки и абсолютно твердого тела;</li> <li>- применять уравнения равновесия твердого зела и системы тел;</li> <li>- применять общие теоремы динамики материальной точки и механической системы;</li> <li>- применять дифференциальные уравнения движения материальной точки и механической системы;</li> <li>- применять принцип Даламбера для определения динамических реакций связей</li> </ul>	<p><b>Владеть:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- методами и приемами самостоятельной мышления при выборе математических моделей и расчетных схем для решения профессиональных задач</li> </ul>		
--	---	--	---	---	--	--

## 5. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

### 5.1 Распределение трудоёмкости дисциплины по видам работ по семестрам

5.2 Общая трудоёмкость дисциплины составляет 8 зач.ед. 288 часов, распределение часов по видам работ семестрам представлено в таблице 3

Таблица 3

### Распределение трудоёмкости дисциплины по видам работ по семестрам

Вид учебной работы	Трудоёмкость в час
--------------------	--------------------

	Всего	В т.ч. по семестрам	
		№2	№ 3
<b>Формат изучения дисциплины</b>	с использованием элементов электронного обучения		
Общая трудоёмкость дисциплины по учебному плану	<b>288</b>	<b>144</b>	<b>144</b>
<b>1. Контактная работа:</b>	<b>146</b>	<b>73</b>	<b>73</b>
<b>1.1.Аудиторная работа, в том числе:</b>	<b>136</b>	<b>68</b>	<b>68</b>
занятия лекционного типа (Л)	68	34	34
занятия семинарского типа (ПЗ-семинары, практ. занятия и др.)	68	34	34
<b>1.2.Внеаудиторная, в том числе</b>	<b>10</b>	<b>5</b>	<b>5</b>
текущий контроль, консультации по дисциплине	4	2	2
контактная работа на промежуточной аттестации (КРА)	6	3	3
<b>2. Самостоятельная работа (СРС)</b>	<b>61</b>	<b>26</b>	<b>35</b>
расчётно-графическая работа (РГР) (подготовка)	31	13	18
самостоятельное изучение разделов, самоподготовка (проработка и повторение лекционного материала и материала учебников и учебных пособий, подготовка к лабораторным и практическим занятиям, коллоквиум и т.д.)	30	13	17
Подготовка к экзамену (контроль)	81	45	36

## 5.2. Содержание дисциплины, структурированное по темам

### Содержание дисциплины

Таблица 4 - Содержание дисциплины, структурированное по темам

Планируемые (контролируемые) результаты освоения: код УК; ОПК; ПК и индикаторы достижения компетенций	Наименование разделов, тем	Виды учебной работы				Вид СРС <sup>2</sup>	Наименование используемых активных и интерактивных образовательных технологий <sup>3</sup>	Реализация в рамках Практической подготовки (трудоемкость в часах) <sup>4</sup> (при наличии)	Наименование разработанного Электронного курса (трудоемкость в часах) <sup>5</sup> (при наличии)				
		Контактная работа			Самостоятельная работа студентов (СРС), час								
		Лекции, час	Лабораторные работы, час	Практические занятия, час									
<b>2 семестр</b>													
ОПК-4 ИОПК 4.1 ИОПК 4.3 ИОПК 4.5	<b>Раздел 1 Статика</b>  <b>Лекция № 1</b> <b>Тема 1.1</b> Основные понятия статики. Сила и пара сил. Аксиомы статики. Связи и реакции связей. <b>Практическое занятие №1</b> <b>Тема 1.1</b> Связи и реакции связей. <b>Лекция № 2</b> <b>Тема 1.2.</b> Система сходящихся сил. Приведение к					подготовка к лекциям 7.1.1-7.1.2 видеолекция	Тест						
	<b>Лекция № 1</b> <b>Тема 1.1</b> Основные понятия статики. Сила и пара сил. Аксиомы статики. Связи и реакции связей. <b>Практическое занятие №1</b> <b>Тема 1.1</b> Связи и реакции связей. <b>Лекция № 2</b> <b>Тема 1.2.</b> Система сходящихся сил. Приведение к	3		1	1	Подготовка к практическим занятиям 7.2.1-7.2.2	Тест  Рабочая тетрадь Расчетно-графическая работа						

<sup>2</sup> указывается вид СРС с указанием порядкового номера учебника, учебного пособия, методических разработок, указанных в разделе 6 настоящей РПД, например, 1.2 стр 56-72

<sup>3</sup> Указываются образовательные технологии, используемые при реализации различных видов учебной работы: компьютерные симуляции, деловые и ролевые игры, разбор конкретных ситуаций, психологические и иные тренинги и т.п.

<sup>4</sup> приводятся количество часов Практической подготовки (при наличии), которая производится на предприятиях, согласно договору НГТУ (берутся из ОП ВО, раздел \_\_\_\_\_ )

<sup>5</sup> при наличии, приводятся наименование разработанного Электронного курса в рамках раздела (разделов), прошедшего экспертизу (трудоемкость в часах)

Планируемые (контролируемые) результаты освоения: код УК; ОПК; ПК и индикаторы достижения компетенций	Наименование разделов, тем	Виды учебной работы				Вид СРС <sup>2</sup>	Наименование используемых активных и интерактивных образовательных технологий <sup>3</sup>	Реализация в рамках Практической подготовки (трудоемкость в часах) <sup>4</sup> (при наличии)	Наименование разработанного Электронного курса (трудоемкость в часах) <sup>5</sup> (при наличии)				
		Контактная работа			Самостоятельная работа студентов (СРС), час								
		Лекции, час	Лабораторные работы, час	Практические занятия, час									
	<p>равнодействующей. Условия равновесия. Теорема о трех силах.</p> <p><b>Практическое занятие №2</b></p> <p><b>Тема 1.2.</b> Система сходящихся сил. Приведение к равнодействующей. Условия равновесия.</p> <p><b>Лекция № 3</b></p> <p><b>Тема 1.3.</b> Момент силы и пары сил. Момент силы относительно точки. Момент силы относительно оси. Момент пары сил. Система пар сил. Теоремы о парах сил. Приведение системы пар сил к простейшему виду. Условия равновесия системы пар.</p> <p><b>Практическое занятие №3</b></p> <p><b>Тема 1.4.</b> Момент силы и пары сил. Момент силы относительно точки. Момент силы относительно оси. Момент пары сил.</p> <p><b>Тема 1.5.</b> Система пар сил. Теоремы о парах сил. Приведение системы пар сил к простейшему виду. Условия равновесия системы пар.</p> <p><b>Лекция № 4</b></p> <p><b>Тема 1.4.</b> Приведение системы сил к центру. Параллельный перенос силы. Основная теорема статики. Условия</p>	4		2	1								

Планируемые (контролируемые) результаты освоения: код УК; ОПК; ПК и индикаторы достижения компетенций	Наименование разделов, тем	Виды учебной работы				Вид СРС <sup>2</sup>	Наименование используемых активных и интерактивных образовательных технологий <sup>3</sup>	Реализация в рамках Практической подготовки (трудоемкость в часах) <sup>4</sup> (при наличии)	Наименование разработанного Электронного курса (трудоемкость в часах) <sup>5</sup> (при наличии)				
		Контактная работа											
		Лекции, час	Лабораторные работы, час	Практические занятия, час	Самостоятельная работа студентов (СРС), час								
	<p>равновесия системы сил в векторной и аналитической форме. Статические инварианты. Частные случаи приведения системы сил. Теорема Вариньона.</p> <p><b>Практическое занятие №4</b></p> <p><b>Тема 1.6.</b> Приведение системы сил к центру. Параллельный перенос силы. Основная теорема статики. Условия равновесия системы сил в векторной и аналитической форме. Частные случаи приведения системы сил. Теорема Вариньона.</p> <p><b>Практическое занятие №5</b></p> <p><b>Тема 1.7.</b> Плоская система сил. Условия равновесия.</p> <p>Пространственная система сил. Условия равновесия.</p>			4	1								
	<b>Самостоятельная работа по освоению 1 раздела:</b>				6								
	<b>расчётно-графическая работа (РГР)</b>				6								
ОПК-4 ИОПК 4.1 ИОПК 4.3 ИОПК 4.5	<b>Раздел 2 Кинематика</b>					подготовка к лекциям 7.1.1-7.1.2 видеолекция	Тест						
	<b>Лекция № 5</b>	4				подготовка к лекциям 7.1.1-7.1.2	Тест						
<b>Тема 2.1.</b> Кинематика точки. Способы													

Планируемые (контролируемые) результаты освоения: код УК; ОПК; ПК и индикаторы достижения компетенций	Наименование разделов, тем	Виды учебной работы				Вид СРС <sup>2</sup>	Наименование используемых активных и интерактивных образовательных технологий <sup>3</sup>	Реализация в рамках Практической подготовки (трудоемкость в часах) <sup>4</sup> (при наличии)	Наименование разработанного Электронного курса (трудоемкость в часах) <sup>5</sup> (при наличии)				
		Контактная работа			Самостоятельная работа студентов (СРС), час								
		Лекции, час	Лабораторные работы, час	Практические занятия, час									
	<p>задания движения. Скорость и ускорение точки при различных способах задания движения.</p> <p><b>Практическое занятие №6</b></p> <p><b>Тема 2.1</b> Кинематика точки. Способы задания движения. Скорость и ускорение точки при различных способах задания движения.</p> <p><b>Лекция № 6</b></p> <p><b>Тема 2.2.</b> Поступательное движение твердого тела. Определение. перемещения, скорости и ускорения различных точек тела.</p> <p><b>Практическое занятие №7</b></p> <p><b>Тема 2.2</b> Поступательное движение твердого тела. Определение. Перемещения, скорости и ускорения различных точек тела.</p> <p><b>Лекция № 7</b></p> <p><b>Тема 2.3.</b> Вращательное движение твердого тела. Определение. Задание движения. Угловая скорость и угловое ускорение.</p> <p><b>Практическое занятие №8</b></p> <p><b>Тема 2.3.</b> Вращательное движение твердого тела. Определение. Задание движения. Угловая скорость и угловое</p>	4		4		videolekcia  Подготовка к практическим занятиям 7.2.1-7.2.2	Рабочая тетрадь Расчетно-графическая работа						

Планируемые (контролируемые) результаты освоения: код УК; ОПК; ПК и индикаторы достижения компетенций	Наименование разделов, тем	Виды учебной работы				Вид СРС <sup>2</sup>	Наименование используемых активных и интерактивных образовательных технологий <sup>3</sup>	Реализация в рамках Практической подготовки (трудоемкость в часах) <sup>4</sup> (при наличии)	Наименование разработанного Электронного курса (трудоемкость в часах) <sup>5</sup> (при наличии)				
		Контактная работа			Самостоятельная работа студентов (СРС), час								
		Лекции, час	Лабораторные работы, час	Практические занятия, час									
	<p>ускорение.</p> <p><b>Лекция № 8</b></p> <p><b>Тема 2.4.</b> Сложное движение точки. Определение. Сложное движение и составляющие движения. Теорема о сложении скоростей. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса). Ускорение Кориолиса</p> <p><b>Практическое занятие №9</b></p> <p><b>Тема 2.5.</b> Сложное движение точки. Сложное движение и составляющие движений. Теорема о сложении скоростей. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса). Ускорение Кориолиса.</p> <p><b>Лекция № 9</b></p> <p><b>Тема 2.5.</b> Плоское движение твердого тела. Определение. Задание движения. Теорема о сложении скоростей. Теорема о проекциях скоростей на ось, проходящую через две точки. Мгновенный центр скоростей. Теорема о сложении ускорений. Мгновенный центр ускорений.</p> <p><b>Практическое занятие №10</b></p> <p><b>Тема 2.6.</b> Плоское движение твердого тела. Определение. Задание движения.</p>	4			1								
		4		4	2								
				5	2								

Планируемые (контролируемые) результаты освоения: код УК; ОПК; ПК и индикаторы достижения компетенций	Наименование разделов, тем	Виды учебной работы				Вид СРС <sup>2</sup>	Наименование используемых активных и интерактивных образовательных технологий <sup>3</sup>	Реализация в рамках Практической подготовки (трудоемкость в часах) <sup>4</sup> (при наличии)	Наименование разработанного Электронного курса (трудоемкость в часах) <sup>5</sup> (при наличии)				
		Контактная работа											
		Лекции, час	Лабораторные работы, час	Практические занятия, час	Самостоятельная работа студентов (СРС), час								
	Теорема о сложении скоростей. Мгновенный центр скоростей. Теорема о сложении ускорений. Мгновенный центр ускорений.												
	<b>Самостоятельная работа по освоению 2 раздела:</b>				7								
	<b>расчётно-графическая работа (РГР)</b>				7								
	<b>ИТОГО ЗА СЕМЕСТР</b>	<b>34</b>	<b>-</b>	<b>34</b>	<b>26</b>								
<b>3 семестр</b>													
	<b>Раздел 3 Динамика</b>					подготовка к лекциям 7.1.1-7.1.2 видеолекция	Тест						
ОПК-4 ИОПК 4.1 ИОПК 4.3 ИОПК 4.5	<b>Лекция № 1</b> <b>Тема 1.1.</b> Аксиомы динамики. Основное уравнение динамики материальной точки <b>Лекция № 2</b> <b>Тема 1.2.</b> Динамика материальной точки. Дифференциальные уравнения движения. Первая и вторая задача динамики. Принцип Даламбера. Динамика относительного движения. <b>Практическое занятие №1</b> <b>Тема 1.1.</b> Динамика материальной точки. Дифференциальные уравнения движения. Первая и вторая задача динамики. Принцип Даламбера. Динамика относительного движения.	4 4		6	1 1	подготовка к лекциям 7.1.1-7.1.2 видеолекция  Подготовка к практическим занятиям 7.2.1-7.2.2.	Тест  Рабочая тетрадь Расчетно-графическая работа						

Планируемые (контролируемые) результаты освоения: код УК; ОПК; ПК и индикаторы достижения компетенций	Наименование разделов, тем	Виды учебной работы				Вид СРС <sup>2</sup>	Наименование используемых активных и интерактивных образовательных технологий <sup>3</sup>	Реализация в рамках Практической подготовки (трудоемкость в часах) <sup>4</sup> (при наличии)	Наименование разработанного Электронного курса (трудоемкость в часах) <sup>5</sup> (при наличии)				
		Контактная работа			Самостоятельная работа студентов (СРС), час								
		Лекции, час	Лабораторные работы, час	Практические занятия, час									
	<p><b>Лекция № 3</b></p> <p><b>Тема 1.3.</b> . Основные теоремы динамики и законы сохранения для материальной точки и механической системы (об изменении количества движения, о движении центра масс, момента количества движения и кинетической энергии).</p> <p><b>Практическое занятие №2</b></p> <p><b>Тема 1.2.</b> Основные теоремы динамики и законы сохранения для материальной точки и механической системы (об изменении количества движения, о движении центра масс, момента количества движения и кинетической энергии).</p> <p><b>Лекция № 4</b></p> <p>. <b>Тема 1.4.</b> Динамика твердого тела. Дифференциальные уравнения поступательного, вращательного и плоского движения твердого тела.</p> <p><b>Практическое занятие №3</b></p> <p><b>Тема 1.3.</b> Динамика твердого тела. Дифференциальные уравнения поступательного, вращательного и плоского движения твердого тела.</p> <p><b>Лекция № 5</b></p>	4		7	1								
		4		6	1								
		6			1								

Планируемые (контролируемые) результаты освоения: код УК; ОПК; ПК и индикаторы достижения компетенций	Наименование разделов, тем	Виды учебной работы				Вид СРС <sup>2</sup>	Наименование используемых активных и интерактивных образовательных технологий <sup>3</sup>	Реализация в рамках Практической подготовки (трудоемкость в часах) <sup>4</sup> (при наличии)	Наименование разработанного Электронного курса (трудоемкость в часах) <sup>5</sup> (при наличии)				
		Контактная работа			Самостоятельная работа студентов (СРС), час								
		Лекции, час	Лабораторные работы, час	Практические занятия, час									
	. Тема 1.5. Принцип Даламбера для механической системы. Главный вектор и главный момент сил инерции. Статические и динамические реакции. Динамические реакции подшипников вращающегося твердого тела. Уравнения для определения динамических реакций подшипников. Статическая и динамическая неуравновешенность тела. Понятие о балансировке. <b>Практическое занятие №4</b> Тема 1.4. Принцип Даламбера для механической системы. Статические и динамические реакции. Динамические реакции подшипников вращающегося твердого тела. Уравнения для определения динамических реакций подшипников. Статическая и динамическая неуравновешенность тела. Понятие о балансировке.			6	1								
	<b>Самостоятельная работа по освоению 3 раздела:</b>				8								
	<b>расчётно-графическая работа (РГР)</b>				9								
ОПК-4 ИОПК 4.1	<b>Раздел 4 Аналитическая механика</b>				подготовка к лекциям 7.1.1-7.1.2		Тест						

Планируемые (контролируемые) результаты освоения: код УК; ОПК; ПК и индикаторы достижения компетенций	Наименование разделов, тем	Виды учебной работы				Вид СРС <sup>2</sup>	Наименование используемых активных и интерактивных образовательных технологий <sup>3</sup>	Реализация в рамках Практической подготовки (трудоемкость в часах) <sup>4</sup> (при наличии)	Наименование разработанного Электронного курса (трудоемкость в часах) <sup>5</sup> (при наличии)				
		Контактная работа			Самостоятельная работа студентов (СРС), час								
		Лекции, час	Лабораторные работы, час	Практические занятия, час									
ИОПК 4.3 ИОПК 4.5					видеолекция								
	<p><b>Лекция № 5</b>  <b>Тема 2.5.</b> Основные понятия аналитической механики. Связи. Классификация связей. Виртуальные (возможные) и действительные перемещения. Виртуальная работа. Идеальные связи.</p> <p><b>Лекция № 6.</b>  <b>Тема 2.6.</b> Обобщенные координаты и обобщенные силы.</p> <p><b>Практическое занятие №5</b>  <b>Тема 2.5.</b>Обобщенные координаты и обобщенные силы.</p> <p><b>Лекция № 7</b>  <b>Тема 2.7.</b> Принцип возможных перемещений. Основная теорема динамики.</p> <p><b>Практическое занятие №6</b>  <b>Тема 2.6.</b> Принцип возможных перемещений. Основная теорема динамики.</p> <p><b>Лекция № 8</b>  <b>Тема 2.8.</b> Уравнения Лагранжа второго рода. Уравнения Лагранжа второго рода для потенциальных сил.</p>	4			1	подготовка к лекциям 7.1.1-7.1.2 видеолекция	Тест						
		4		2	2	Подготовка к практическим занятиям 7.2.1-7.2.2	Рабочая тетрадь Расчетно-графическая работа						
			4		1								
		4			2								

Планируемые (контролируемые) результаты освоения: код УК; ОПК; ПК и индикаторы достижения компетенций	Наименование разделов, тем	Виды учебной работы				Вид СРС <sup>2</sup>	Наименование используемых активных и интерактивных образовательных технологий <sup>3</sup>	Реализация в рамках Практической подготовки (трудоемкость в часах) <sup>4</sup> (при наличии)	Наименование разработанного Электронного курса (трудоемкость в часах) <sup>5</sup> (при наличии)				
		Контактная работа											
		Лекции, час	Лабораторные работы, час	Практические занятия, час	Самостоятельная работа студентов (СРС), час								
	<b>Практическое занятие №7</b> Тема 2.7. Уравнения Лагранжа второго рода. Уравнения Лагранжа второго рода для потенциальных сил.			3	2								
	<b>Самостоятельная работа по освоению 4 раздела:</b> <b>расчётно-графическая работа (РГР)</b>				9								
	<b>ИТОГО ЗА СЕМЕСТР</b>	34	-	34	35								
	<b>ИТОГО ЗА ГОД</b>	68		68	61								

## 6. ТЕКУЩИЙ КОНТРОЛЬ УСПЕВАЕМОСТИ И ПРОМЕЖУТОЧНАЯ АТТЕСТАЦИЯ ПО ИТОГАМ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

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

1) Примерная тематика РГР:

РГР №1:

- равновесие плоской системы пространственных сил;
- равновесие плоской составной конструкции;
- равновесие пространственной системы произвольных сил;
- кинематика точки;
- кинематика сложного движения точки;
- кинематика плоского механизма;

РГР №2:

- динамика материальной точки;
- теорема об изменении кинетической энергии механической системы;
- определение динамических реакций опор вращающегося твердого тела;
- общая теорема статики;
- общая теорема динамики;
- уравнения Лагранжа второго рода.

2) Тесты для текущего контроля и промежуточной аттестации знаний обучающихся

#### *Тест первого уровня*

*НГТУ им. Р.Е. Алексеева  
механика»*

*Кафедра «Теоретическая и  
прикладная механика»*

*Курс «Теоретическая*

*Раздел «Кинематика».*

*Ф.И.О. студента \_\_\_\_\_*

*Группа*

Укажите номер варианта правильного ответа

Вариант 1

1. Расположите в порядке перечисления способов задания движения точки: векторный, координатный, естественный:

- 1)  $x = x(t)$ ,  $y = y(t)$
- 2)  $S = S(t)$
- 3)  $\bar{r} = \bar{r}(t)$

2 . При векторном способе задания движения точки задаётся:

- 1)  $r = r(t)$
- 2)  $\bar{r} = \bar{r}(t)$
- 3)  $S = S(t)$

3. При естественном способе задания движения задаётся:

- 1)  $\bar{r} = \bar{r}(t)$
- 2)  $S = S(t)$
- 3)  $x = x(t), y = y(t)$

4. Скорость точки при векторном способе задания движения равна:

- 1)  $\bar{V} = \frac{d\bar{r}}{dt}$
- 2)  $V = \frac{dr}{dt}$
- 3)  $V = \dot{r}$

5. Скорость точки при векторном способе задания движения направлена:

- 1) по радиус-вектору точки
- 2) по касательной к траектории радиус-вектора точки
- 3) по траектории движения точки

### Тест второго уровня

Вариант 1

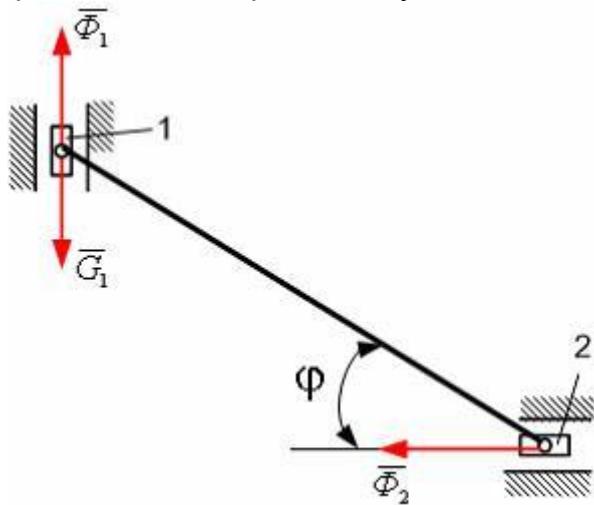
*НГТУ им. Р.Е. Алексеева  
механика»  
Кафедра «Теоретическая и  
механика»  
и прикладная механика»*

*Курс «Теоретическая  
механика»  
Раздел «Аналитическая  
механика»*

*Ф.И.О. студента \_\_\_\_\_*

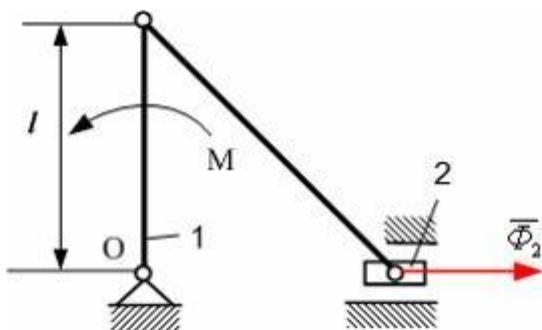
*Группа*

1. Для механизма, представленного на рисунке, в момент времени, когда угол  $\phi=60^\circ$ , силы инерции ползунов  $\Phi_1=\Phi_2=2\text{Н}$ .



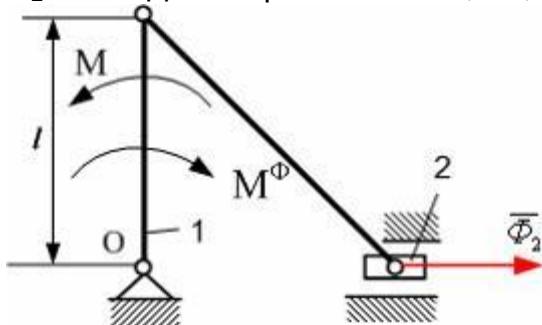
При использовании общего уравнения динамики, сила тяжести  $G_1$  равна...

2. Для механизма, представленного на рисунке, в момент времени, когда кривошип 1 перпендикулярен направляющим ползуна 2, сила инерции ползуна  $\Phi_2=30\text{Н}$ . Длина кривошипа  $l=0,3\text{ м}$ , масса ползуна  $m_2=1\text{ кг}$ , массой кривошипа пренебречь.



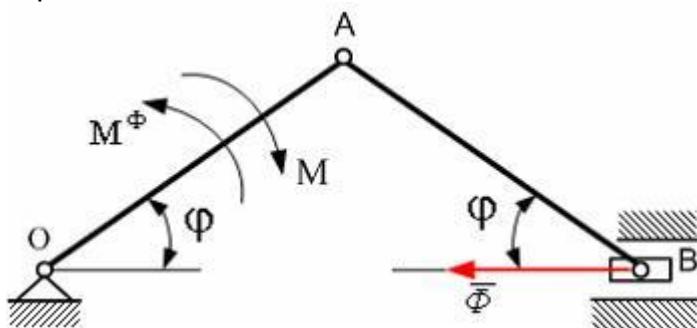
При использовании общего уравнения динамики модуль момента  $M$  пары сил, действующих на кривошип 1, равен...

3. Для механизма, представленного на рисунке, в момент времени, когда кривошип 1 перпендикулярен направляющим ползуна 2, сила инерции ползуна  $\Phi_2=20$  Н. Длина кривошипа  $l=0,5$  м, момент сил инерции кривошипа  $M^\Phi=5$  Нм.



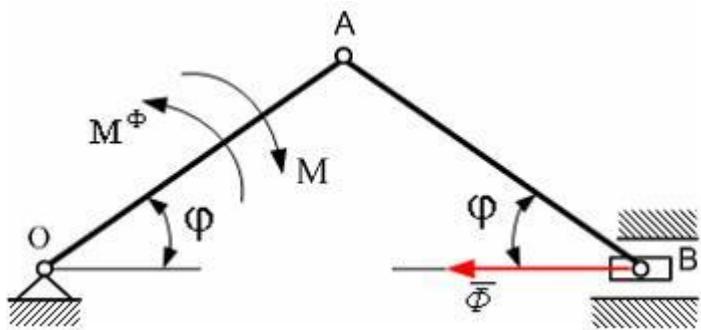
При использовании общего уравнения динамики модуль момента  $M$  пары сил, действующих на кривошип 1, равен...

4. Для механизма, представленного на рисунке, в момент времени, когда угол  $\phi=30^\circ$ , главный момент сил инерции кривошипа  $M^\Phi=10$  Нм, главный вектор сил инерции ползуна  $\Phi=20$  Н. Длины звеньев  $OA=AB=0,4$  м. Механизм расположен в горизонтальной плоскости.



При использовании общего уравнения динамики модуль момента  $M$  пары сил, действующей на кривошип OA, равен...

5. Для механизма, представленного на рисунке, в момент времени, когда угол  $\phi=45^\circ$ , главный момент сил инерции кривошипа  $M^\Phi=6$  Нм, главный вектор сил инерции ползуна  $\Phi = 10\sqrt{2}$  Н. Длины звеньев  $OA=OB=0,2$  м. Механизм расположен в горизонтальной плоскости.



Тогда, используя общее уравнение динамики, модуль момента  $M$  пары сил, действующей на кривошип  $OA$ , равен...

### *Тест третьего уровня*

Вариант 1

*НГТУ им. Р.Е. Алексеева  
механика»  
Кафедра «Теоретическая и  
механика»  
и прикладная механика»*

*Курс «Теоретическая  
механика»  
Раздел «Аналитическая*

*Ф.И.О. студента \_\_\_\_\_*

*Группа*

Сформулируйте основные признаки гармонических вынужденных колебаний механической системы

Равенство круговых частот возмущающей силы и вынужденных колебаний.

Зависимость амплитуды вынужденных колебаний от начальных условий.

Возможность возникновения особого случая равенства круговых частот собственных колебаний и возмущающей силы.

Изохронный характер колебательного процесса.

Комплект оценочных средств является неотъемлемой частью ФОС и хранится на кафедре «Теоретическая и прикладная механика».

3) Вопросы для подготовки к контрольным мероприятиям (текущий контроль)

1. Сила и пара сил.
2. Момент силы относительно точки.
3. Момент силы относительно оси.
4. Векторный момент пары сил.
5. Момент пары сил относительно оси.
6. Приведение силы к центру.
7. Условия равновесия в векторной форме.
8. Условия равновесия в аналитической форме.
9. Распределенные нагрузки.
10. Равновесие тела при действии плоской системы сил.
11. Равновесие тела при действии пространственной системы сил.
12. Равновесие тела при наличии трения.

13. Центр тяжести.
  14. Векторный, координатный и естественный способы задания движения точки.
  15. Скорость точки при векторном, координатном и естественном способе задания движения.
  16. Ускорение точки при векторном, координатном и естественном способе задания движения.
  17. Поступательное движение твердого тела.
  18. Вращательное движение твердого тела.
  19. Угловая скорость и угловое ускорение.
  20. Определение скорости точки тела при вращательном движении.
  21. Определение ускорения точки тела при вращательном движении.
  22. Определение положения мгновенного центра скоростей.
  23. Мгновенный центр ускорений.
  24. Правило Жуковского, для определения направления ускорения Кориолиса.
  25. Первая и вторая задачи динамики материальной точки.
  26. Внешние и внутренние силы.
  27. Свойства внутренних сил.
  28. Кинетическая энергия.
  29. Кинетическая энергия твердого тела при поступательном, вращательном и плоском движении.
  30. Работа сил, действующих на механическую систему.
  31. Мощность сил, действующих на механическую систему.
  32. Динамические реакции опор вращающегося твердого тела.
  33. Способы вычисления обобщенных сил.
  34. Кинетическая и потенциальная энергия, диссипативная функция для системы с одной степенью свободы.
  35. Собственная частота, период свободных колебаний, логарифмический декремент колебаний.
  36. Амплитудно-частотная и фазо-частотная характеристики.
- 4) Перечень вопросов, выносимых на промежуточную аттестацию (экзамен)
1. Аксиомы статики.
  2. Теорема о трех силах.
  3. Теорема о сумме моментов сил пары.
  4. Теорема об эквивалентности двух пар.
  5. Теорема о сложении двух пар.
  6. Основная теорема статики.
  7. Главный вектор и главный момент системы сил.
  8. Зависимость главного вектора и главного момента системы сил от положения центра приведения.
  9. Статические инварианты и частные случаи приведения.
  10. Теорема Вариньона.
  11. Плоское движение твердого тела.
  12. Способы определения скорости точки тела при плоском движении.
  13. Мгновенный центр скоростей.
  14. Определение ускорения точки твердого тела при плоском движении.
  15. Сложное движение точки.
  16. Относительное, переносное и абсолютное движение.
  17. Теорема о сложении скоростей при сложном движении точки.

18. Теорема о сложении ускорений при сложном движении точки (Теорема Кориолиса).
19. Аксиомы динамики.
20. Дифференциальные уравнения движения материальной точки.
21. Принцип Даламбера, для материальной точки.
22. Динамика относительного движения материальной точки.
23. Характеристики механической системы.
24. Дифференциальные уравнения движения механической системы.
25. Теорема об изменении количества движения механической системы.
26. Теорема о движении центра масс.
27. Теорема об изменении кинетического момента.
28. Теорема об изменении кинетической энергии системы.
29. Дифференциальные уравнения поступательного, вращательного и плоского движения твердого тела.
30. Принцип Даламбера для механической системы.
31. Статические и динамические реакции.
32. Главный вектор сил инерции.
33. Главный момент сил инерции.
34. Главный вектор сил инерции и главный момент сил инерции твердого тела (поступательное, вращательное и плоское движение).
35. Классификация связей.
36. Виртуальные перемещения.
37. Действительные перемещения.
38. Виртуальная работа.
39. Обобщенные координаты.
40. Обобщенные силы.
41. Принцип виртуальных перемещений.
42. Условие равновесия в обобщенных координатах.
43. Общее уравнение динамики.
44. Уравнение Лагранжа второго рода.
45. Колебания механических систем с одной степенью свободы.
46. Дифференциальное уравнение колебаний системы с одной степенью свободы.
47. Свободные колебания механической системы.
48. Вынужденные колебания механической системы с одной степенью свободы при действии гармонической вынуждающей силы.

## **6.2 Описание показателей и критериев контроля успеваемости, описание шкал оценивания**

**Таблица 5**

<b>Шкала оценивания</b>	<b>Экзамен</b>
85-100	Отлично
70-84	Хорошо
60-69	Удовлетворительно
0-59	Неудовлетворительно

### **Этап текущей аттестации по дисциплине «Теоретическая механика»**

<b>Вид</b>	<b>Технология</b>	<b>Описание шкалы оценивания на этапе текущего контроля</b>
------------	-------------------	---

оценивания аудиторных занятий	оценивания		1.Отсутствие усвоения	2.Не полное усвоение	3.Хорошее усвоение	4.Отличное усвоение
Работа на лекциях	Участие в групповых обсуждениях	1	Отсутствие участия	Единичное высказывание	Активное участие в обсуждении	Высказывание неординарных суждений с обоснованием точки зрения
	Выполнение тестов	2	Выполнение менее 40%	Выполнение от 40% до 60%	Выполнение от 60% до 85%	Выполнение более 85%
Работа на практических занятиях	Выполнение общих заданий	3	Задание не выполнено	Задание выполнено, но допущены ошибки	Задание выполнено с незначительными недочетами	Задание выполнено без замечаний
	Решение индивидуальных практических заданий	4	Неправильное решение	Решение с ошибками	Правильное решение без ошибок с отдельными несущественными замечаниями	Правильное развернутое решение без ошибок и замечаний

### Этап промежуточной аттестации по дисциплине «Теоретическая механика»

Наименование этапа оценивания	Технология оценивания	Описание шкалы оценивания на этапе промежуточной аттестации				
		Отсутствие усвоения (ниже порога)	Неполное усвоение (пороговый)	Хорошее усвоение (углубленный)	Отличное усвоение (продвинутый)	Этапы контроля
1	2	3	4	5	6	7
Выполнение расчетно-графической работы	Защита по контрольным вопросам	невыполнение расчетно-графической работы	защита неуверенная	хорошая защита	отличная защита	Защита работы
Усвоение материала дисциплины	Знаниевая компонента	отсутствие усвоения	неполное усвоение	хорошее усвоение	отличное усвоение	Экзамен
	Деятельностная (индивидуальные задачи, задания)	отсутствие решения	решение с ошибками	правильное решение без ошибок с отдельными замечаниями	правильное решение без ошибок	

### Шкала оценивания для экзамена

Оценка	Критерии	
	Знаниевая компонента	Деятельностная компонента
Неудовлетворительно	не знает основные понятия и определения, аксиомы, теоремы и законы статики, кинематики и динамики, область их применения для основных используемых при изучении статики, кинематики и динамики моделей.	Не способен выполнять расчеты состояния равновесия твердых тел и конструкций, кинематических параметров для различных случаев движения твердых тел; расчеты динамики материальной точки, абсолютно твердого тела, механической системы.
Удовлетворительно	частично знает основные понятия и определения, аксиомы, теоремы и законы статики, кинематики и динамики, область их применения для основных используемых при изучении статики, кинематики и динамики моделей.	способен с ошибками выполнять расчеты состояния равновесия твердых тел и конструкций, кинематических параметров для различных случаев движения твердых тел; расчеты динамики материальной точки, абсолютно твердого тела, механической системы.
Хорошо	хорошо знает основные понятия и определения, аксиомы, теоремы и законы статики, кинематики и динамики, область их применения для основных используемых при изучении статики, кинематики и динамики моделей.	способен с незначительными недочетами выполнять расчеты состояния равновесия твердых тел и конструкций, кинематических параметров для различных случаев движения твердых тел; расчеты динамики материальной точки, абсолютно твердого тела, механической системы.

Отлично	отлично знает основные понятия и определения, аксиомы, теоремы и законы статики, кинематики и динамики, область их применения для основных используемых при изучении статики, кинематики и динамики моделей.	отлично выполняет расчеты состояния равновесия твердых тел и конструкций, кинематических параметров для различных случаев движения твердых тел; расчеты динамики материальной точки, абсолютно твердого тела, механической системы.
---------	--	---

## **Шкала оценивания для расчетно-графических работ**

Оценка	Критерии	
	Знаниевая компонента	Деятельностная компонента
Неудовлетворительно	- не знает, как применяются основные понятия и определения, аксиомы, теоремы и законы статики и кинематики, область их применения для основных применяемых при изучении статики и кинематики моделей при выполнении расчетно-графических работ . .	не владеет навыками самостоятельной работы в области выполнения расчетно-графических работ на основе применения аксиом и теорем статики и кинематики.
Удовлетворительно	частично знает, как применяются основные понятия и определения, аксиомы, теоремы и законы статики и кинематики, затрудняется в определении области их применения для основных применяемых при изучении статики и кинематики моделей при выполнении расчетно-графических работ . .	слабо владеет навыками самостоятельной работы в области выполнения расчетно-графических работ на основе применения аксиом и теорем статики и кинематики.
Хорошо	хорошо знает, как применяются основные понятия и определения, аксиомы, теоремы и законы статики и кинематики, знает область их применения для основных применяемых при изучении статики и кинематики моделей при выполнении расчетно-графических работ . .	хорошо владеет навыками самостоятельной работы в области выполнения расчетно-графических работ на основе применения аксиом и теорем статики и кинематики.
Отлично	отлично знает, как применяются основные понятия и определения, аксиомы, теоремы и законы статики и кинематики, знает область их применения для основных применяемых при изучении статики и кинематики моделей при выполнении расчетно-графических работ . .	отлично владеет навыками самостоятельной работы в области выполнения расчетно-графических работ на основе применения аксиом и теорем статики и кинематики.

**Таблица 6 - Критерии оценивания результата обучения по дисциплине  
«Теоретическая механика» и шкала оценивания**

Код и наименование компетенции	Код и наименование индикатора достижения компетенции	Критерии оценивания результатов обучения			
		Оценка «неудовлетворительно» / «не зачтено» 0-59% от max рейтинговой оценки контроля	Оценка «удовлетворительно» / «зачтено» 60-74% от max рейтинговой оценки контроля	Оценка «хорошо» / «зачтено» 75-89% от max рейтинговой оценки контроля	Оценка «отлично» / «зачтено» 90-100% от max рейтинговой оценки контроля
ОПК-4. Способен применять основы инженерных знаний в профессиональной деятельности, решать прикладные инженерно-технические и организационно-управленческие задачи	ИОПК-4.1. Знает основные математические приложения и физические законы, явления и процессы, на которых основаны принципы действия исполнительных механизмов	Изложение учебного материала бессистемное, неполное, не освоены правовые нормы принятия управленческого решения, непонимание их использования в рамках поставленных целей и задач; неумение делать обобщения, выводы, что препятствует усвоению последующего материала	Фрагментарные, поверхностные знания лекционного курса; изложение полученных знаний неполное, однако это не препятствует усвоению последующего материала; допускаются отдельные существенные ошибки, исправленные с помощью преподавателя; затруднения при формулировании результатов и их решений	Знает материал на достаточно хорошем уровне; представляет основные задачи в рамках постановки целей и выбора оптимальных способов их достижения при управлении проектом. Умеет использовать правовую документацию для определения круга задач.	Имеет глубокие знания всего материала структуры дисциплины; освоил новации лекционного курса по сравнению с учебной литературой; изложение полученных знаний полное, системное; допускаются единичные ошибки, самостоятельно исправляемые при собеседовании
	ИОПК-4.3. Умеет применять знания (кинематика, статика, динамика) в профессиональной деятельности, видеть профессиональную инженерную проблему, связанную с механическими явлениями, анализировать ее и выбирать стратегию решения	Изложение учебного материала бессистемное, незнание правовых норм, что препятствует усвоению последующей информации; Демонстрирует частичные и слабые умения в условиях имеющихся ресурсов и ограничений	Фрагментарные, поверхностные знания важнейших разделов. Посредственно - осуществляет поиск, критический анализ и синтез информации, ошибки при применении системного подхода для решения поставленных задач	Владеет знаниями и навыками при применении ресурсов и их использованием; формулирует ограничения для решения ПЗ ; допускает незначительные ошибки, которые сам исправляет; комментирует выполняемые действия не всегда точно.	Имеет глубокие знания всего материала; в полной мере владеет классификацией ресурсов; Свободно осуществляет поиск правовых и нормативных документов в практических примерах в различных ситуациях.

	ИОПК-4.5 Владеет методами расчета и конструирования деталей машин и узлов механизмов, а также методами теоретического и экспериментального исследования изучаемых объектов	Изложение учебного материала бессистемное, незнание правовых норм, что препятствует усвоению последующей информации; Демонстрирует частичные и слабые умения в условиях имеющихся ресурсов и ограничений	Фрагментарные, поверхностные знания важнейших разделов. Посредственно осуществляет поиск, критический анализ и синтез информации, ошибки при применении системного подхода для исследования изучаемых объектов	Владеет знаниями и навыками при применении ресурсов и их использованием; формулирует ограничения для решения ПЗ ; допускает незначительные ошибки, которые сам исправляет; комментирует выполняемые действия не всегда точно.	Имеет глубокие знания всего материала; в полной мере владеет классификацией ресурсов; Свободно осуществляет поиск правовых и нормативных документов в практических примерах в различных ситуациях.
--	--	--	--	---	--

<b>Оценка</b>	<b>Критерии оценивания</b>
Высокий уровень «5» (отлично) Категория «Повышенный уровень»	оценку « <b>отлично</b> » заслуживает студент, освоивший знания, умения, компетенции и теоретический материал без пробелов; выполнивший все задания, предусмотренные учебным планом на высоком качественном уровне; практические навыки профессионального применения освоенных знаний сформированы.
Средний уровень «4» (хорошо) Категория «Повышенный уровень»	оценку « <b>хорошо</b> » заслуживает студент, практически полностью освоивший знания, умения, компетенции и теоретический материал, учебные задания не оценены максимальным числом баллов, в основном сформировал практические навыки.
Пороговый уровень «3» (удовлетворительно) Категория «Пороговый уровень»	оценку « <b>удовлетворительно</b> » заслуживает студент, частично с пробелами освоивший знания, умения, компетенции и теоретический материал, многие учебные задания либо не выполнил, либо они оценены числом баллов близким к минимальному, некоторые практические навыки не сформированы.
Минимальный уровень «2» (неудовлетворительно) Категория «Уровень не сформирован»	оценку « <b>неудовлетворительно</b> » заслуживает студент, не освоивший знания, умения, компетенции и теоретический материал, учебные задания не выполнил, практические навыки не сформированы.

## **7. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ**

### **7.1 Учебная литература, печатные издания библиотечного фонда**

7.1.1. Панов А.Ю., Шиберт Р.Л. Теоретическая механика в примерах расчетно-графических работ [Электронные текстовые данные] : Учеб.пособие / А.Ю. Панов, Р.Л. Шиберт; НГТУ 2020. – 98 с. им.Р.Е.Алексеева. - Н.Новгород : [Изд-во НГТУ], Библиогр.:с.89

7.1.2. Никитин Н.Н. Курс теоретической механики : Учебник / Н.Н. Никитин. - 8-е изд.,стор. - СПб.; М.; Краснодар : Лань, 2011. - 720 с. : ил. - (Учебники для вузов. Специальная литература).

### **7.2.Справочно-библиографическая литература**

7.2.1. Мещерский И.В. Задачи по теоретической механике: Учебное .пособие / И. В. Мещерский; Под ред..В. .А. .Пальмова, Д. Р. Меркина. - 51-е изд.,стор. - СПб.; М.; Краснодар: Лань, 2012. - 448 с. : ил. - (Учебники для вузов. Специальная литература).

7.2.2. Беляева З. В. и др. Теоретическая механика в примерах и задачах : Учебное пособие. Под ред.Е. А .Митюшова. - М : Академия, 2012. - 176 с. (Высшее профессиональное образование. Бакалавриат).

### **7.3. Методические указания, рекомендации и другие материалы к занятиям**

1. Методические указания к выполнению расчетно-графических работ по дисциплине «Теоретическая и прикладная механика», Рабочие тетради №1-4 [http://iptm-nntu.ru/for\\_students/](http://iptm-nntu.ru/for_students/)

## **8. ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ**

### **8.1 Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети «Интернет», необходимых для освоения дисциплины**

1. Научная электронная библиотека E-LIBRARY.ru. – Режим доступа: <http://elibrary.ru/defaultx.asp>
2. Открытое образование [Электронный ресурс]. - Режим доступа: <https://openedu.ru/>. - Загл с экрана.
3. Базы данных Всероссийского института научной и технической информации (ВИНИТИ РАН) по естественным, точным и техническим наукам Электронный ресурс].

### **8.2. Перечень программного обеспечения и информационных справочных систем**

Таблица 7 - Перечень электронных библиотечных систем

№	Наименование ЭБС	Ссылка, по которой осуществляется доступ к ЭБС
1	<b>2</b>	<b>3</b>
1	Консультант студента	<a href="http://www.studentlibrary.ru/">http://www.studentlibrary.ru/</a>
2	Лань	<a href="https://e.lanbook.com/">https://e.lanbook.com/</a>
3	Юрайт	<a href="https://urait.ru/">https://urait.ru/</a>

Таблица 8 - Перечень программного обеспечения (на 10.11.21)

№	Наименование профессиональной базы данных, информационно-справочной системы	Доступ к ресурсу (удаленный доступ с указанием ссылки/доступ из локальной сети университета)
1	<b>2</b>	<b>3</b>
1	База данных стандартов и регламентов РОССТАНДАРТ	<a href="https://www.gost.ru/portal/gost//home/standarts">https://www.gost.ru/portal/gost//home/standarts</a>

## **9. ОБРАЗОВАТЕЛЬНЫЕ РЕСУРСЫ ДЛЯ ИНВАЛИДОВ И ЛИЦ С ОВЗ**

Таблица 9 - Образовательные ресурсы для инвалидов и лиц с ОВЗ

№	Перечень образовательных ресурсов, приспособленных для использования инвалидами и лицами с ОВЗ	Сведения о наличии специальных технических средств обучения коллективного и индивидуального пользования
1	<b>2</b>	<b>3</b>
1	ЭБС «Консультант студента»	озвучка книг и увеличение шрифта
2	ЭБС «Лань»	специальное мобильное приложение - синтезатор речи, который воспроизводит тексты книг и меню навигации
3	ЭБС «Юрайт»	версия для слабовидящих

Адаптированные образовательные программы (АОП) в образовательной организации не реализуются в связи с отсутствием в контингенте обучающихся лиц с ограниченными возможностями здоровья (ОВЗ), желающих обучаться по АОП.

## **10. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ, НЕОБХОДИМОЕ ДЛЯ ОСУЩЕСТВЛЕНИЯ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОГО ПРОЦЕССА ПО ДИСЦИПЛИНЕ**

Учебные аудитории для проведения занятий по дисциплине, оснащены оборудованием и техническими средствами обучения, состав которых определен в данном разделе.

**Таблица 10 - Оснащенность аудиторий и помещений для проведения учебных занятий и самостоятельной работы студентов по дисциплине**

№	Наименование аудиторий и помещений для проведения учебных занятий и самостоятельной работы	Оснащенность аудиторий помещений и помещений	Перечень лицензионного программного обеспечения. Реквизиты подтверждающего документа
			1
1	ауд. 4207 (20 посадочных мест):  Помещения для самостоятельной работы обучающихся оснащены компьютерной техникой с возможностью подключения к сети "Интернет" и обеспечением доступа в элек-тронную информационно-образовательную среду организации» – ауд. 4207.	10 рабочих мест, оборудованных 10 персональными компьютерами Intel Pentium 4 2,7 Гц, 512Мб, 80 Гб, DVD-RW, ATX, 17" TFT; PC AMD Athlon 64 X2 DualCoreProcessor5000+ 2,60 GHz/4 Gb RAM/ATI Radeon 1250/HDD 250Gb/DVD-ROM; монитор 18". Microsoft Office 2007 стандартный (Word, Power Point, Access, Excel). Рабочее место преподавателя, оснащенное компьютером, проектором и экраном .	• Microsoft Windows7 (подписка DreamSpark Premium, договор №Tr113003 от 25.09.14) • Gimp 2.8 (свободное ПО, лицензия GNU GPLv3); • Microsoft Office Professional Plus 2007 (лицензия № 42470655); • Open Office 4.1.1 (свободное ПО, лицензия Apache License 2.0) • Adobe Acrobat Reader (FreeWare); • 7-zip для Windows (свободнораспространяемое ПО, лицензия GNU LGPL); Dr.Web (Сертификат №EL69-RV63-YMBJ-N2G7 от 14.05.19).
	ауд 4204, 4204а  Помещения самостоятельной работы обучающихся оснащены проектором, компьютером.	рабочее место преподавателя, оснащенное компьютером, проектором и экраном	• Microsoft Windows 7 (подписка DreamSpark Premium, договор № Tr113003 от 25.09.14); • Microsoft Office (лицензия № 43178972); • Adobe Design Premium CS 5.5.5 (лицензия № 65112135); • Adobe Acrobat Reader (FreeWare); • 7-zip для Windows (свободнораспространяемое ПО, лицензия GNU LGPL); • Dr.Web (Сертификат №EL69-RV63-YMBJ-N2G7 от 14.05.19)

## **11. МЕТОДИЧЕСКИЕ РЕКОМЕНДАЦИИ ОБУЧАЮЩИМСЯ ПО ОСВОЕНИЮ ДИСЦИПЛИНЫ**

### **11.1. Общие методические рекомендации для обучающихся по освоению дисциплины, образовательные технологии**

Дисциплина реализуется посредством проведения контактной работы с обучающимися (включая проведение текущего контроля успеваемости), самостоятельной работы обучающихся и промежуточной аттестации.

Контактная работа может быть аудиторной, внеаудиторной, а также проводиться в электронной информационно-образовательной среде университета (далее - ЭИОС). В случае проведения части контактной работы по дисциплине в ЭИОС (в соответствии с расписанием учебных занятий), трудоемкость контактной работы в ЭИОС эквивалентна аудиторной работе.

Преподавание дисциплины ведется с применением следующих видов образовательных технологий (выбирается из приложения к РПД):

**-балльно-рейтинговая технология оценивания**

*При использовании для освоения дисциплины материалов массовых онлайн-курсов, размещенных на НП Открытое образование, необходимо указать название онлайн-курса, привести ссылку на онлайн-курс.*

Для оценки знаний, умений, навыков и уровня сформированности компетенции по дисциплине преподаватель может применять балльно-рейтинговую систему контроля и оценку успеваемости студентов.

По итогам текущей успеваемости студенту может быть выставлена оценка по промежуточной аттестации в соответствии за набранными за семестр баллами. Студентам, набравшим в ходе текущего контроля успеваемости по дисциплине от 61 до 100 баллов и выполнившим все обязательные виды запланированных учебных занятий, по решению преподавателя без прохождения промежуточной аттестации выставляется оценка в соответствии со шкалой оценки результатов освоения дисциплины.

**Результат обучения считается сформированным на повышенном уровне**, если теоретическое содержание курса освоено полностью. При устных собеседованиях студент исчерпывающе, последовательно, четко и логически излагает учебный материал; свободно справляется с задачами, вопросами и другими видами заданий, использует в ответе дополнительный материал. Все предусмотренные рабочей учебной программой задания выполнены в соответствии с установленными требованиями, студент способен анализировать полученные результаты, проявляет самостоятельность при выполнении заданий.

**Результат обучения считается сформированным на пороговом уровне**, если теоретическое содержание курса освоено полностью. При устных собеседованиях студент последовательно, четко и логически стройно излагает учебный материал; справляется с задачами, вопросами и другими видами заданий, требующих применения знаний; все предусмотренные рабочей учебной программой задания выполнены в соответствии с установленными требованиями, студент способен анализировать полученные результаты; проявляет самостоятельность при выполнении заданий

**Результат обучения считается несформированным**, если студент при выполнении заданий не демонстрирует знаний учебного материала, допускает ошибки, неуверенно, с большими затруднениями выполняет задания, не демонстрирует необходимых умений, качество выполненных заданий не соответствует установленным требованиям, качество их выполнения оценено числом баллов ниже трех по оценочной системе, что соответствует допороговому уровню.

## **11.2 Методические указания для занятий лекционного типа<sup>6</sup>**

Лекционный курс предполагает систематизированное изложение основных вопросов тематического плана. В ходе лекционных занятий

---

<sup>6</sup>приведены примеры методических указаний. Составитель программы излагает пункты в своей интерпритации

раскрываются базовые вопросы в рамках каждой темы дисциплины (Таблица 4) . Обозначаются ключевые аспекты тем, а также делаются акценты на наиболее сложные и важные положения изучаемого материала. Материалы лекций являются опорной основой для подготовки обучающихся к практическим занятиям / лабораторным работам и выполнения заданий самостоятельной работы, а также к мероприятиям текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации по дисциплине.

В ходе лекционных занятий рекомендуется вести конспектирование учебного материала.

#### **11.4. Методические указания по освоению дисциплины на занятиях семинарского типа**

Практические (семинарские) занятия представляют собой детализацию лекционного теоретического материала, проводятся в целях закрепления курса и охватывают все основные разделы. Основной формой проведения семинаров и практических занятий является обсуждение наиболее проблемных и сложных вопросов по отдельным темам, а также решение задач и разбор примеров и ситуаций в аудиторных условиях.

Практические (семинарские) занятия обучающихся обеспечивают:

- проверку и уточнение знаний, полученных на лекциях;
- получение умений и навыков составления докладов и сообщений, обсуждения вопросов по учебному материалу дисциплины;
- подведение итогов занятий по рейтинговой системе, согласно технологической карте дисциплины.

#### **11.5. Методические указания по самостоятельной работе обучающихся**

Самостоятельная работа обеспечивает подготовку обучающегося к аудиторным занятиям и мероприятиям текущего контроля и промежуточной аттестации по изучаемой дисциплине. Результаты этой подготовки проявляются в активности обучающегося на занятиях и в качестве выполненных практических заданий и других форм текущего контроля.

При выполнении заданий для самостоятельной работы рекомендуется проработка материалов лекций по каждой пройденной теме, а также изучение рекомендуемой литературы, представленной в Разделе 6.

В процессе самостоятельной работы при изучении дисциплины студенты могут работать на компьютере в специализированных аудиториях для самостоятельной работы (указано в таблице 11). В аудиториях имеется доступ через информационно-телекоммуникационную сеть «Интернет» к электронной информационно-образовательной среде университета (ЭИОС) и электронной библиотечной системе (ЭБС), где в электронном виде располагаются учебные и учебно-методические материалы, которые могут быть использованы для самостоятельной работы при изучении дисциплины.

Для обучающихся по заочной форме обучения самостоятельная работа является основным видом учебной деятельности.

#### **11.6. Методические указания для выполнения РГР**

Задания к РГР находятся на электронной почте ИПТМ [iptm@nntu.ru](mailto:iptm@nntu.ru). Варианты заданий выбираются по номеру студенческого билета.

## 12. ОЦЕНОЧНЫЕ СРЕДСТВА ДЛЯ КОНТРОЛЯ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

**Типовые контрольные задания или иные материалы, необходимые для оценки знаний, умений, навыков и (или) опыта в ходе текущего контроля успеваемости**

### 12.1.1. Типовые задания к практическим занятиям

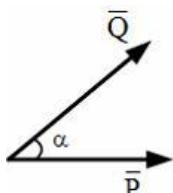
Типовыми заданиями к практическим занятиям являются задачи из издания:

Мещерский И.В. Задачи по теоретической механике: Учебное пособие / И. В. Мещерский; Под ред..В. .А. .Пальмова, Д. Р. Меркина. - 48-е издание, стереотипное. - СПб.: Лань, 2008. - 448 с. - (Учебники для вузов. Специальная литература)

### 12.1.2. Типовые тестовые задания

Тема 1. Аксиома сложения сил

1. Силы  $P=1\text{H}$ ,  $Q=1\text{H}$  приложены в одной точке, угол между ними  $\alpha =60^\circ$ .

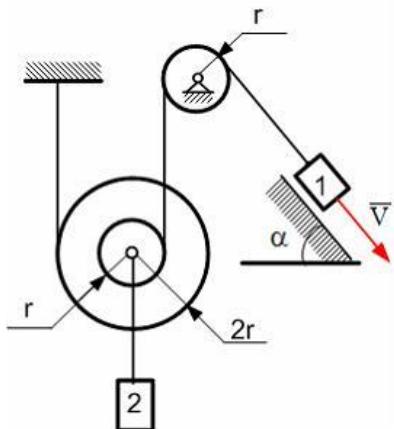


Равнодействующая этих сил равна (с точностью до 0,1)...

- a) 2,0 H
- b) 1,0 H
- c) 1,7 H
- d) 1,4 H
- e) 1,9 H

## Тема 2 Линейные скорости в пл.-пар. движении

Груз 1 имеет скорость  $V$ .

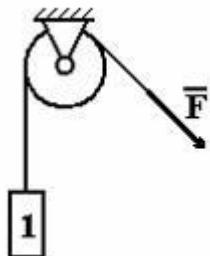


Скорость груза 2 будет равна ...

- a)  $2V/3$
- b)  $3V/2$
- c)  $3V$
- d)  $2V$
- e)  $V$

## Тема 3 Общее уравнение динамики (определение силы)

1. Тело 1 массой  $m_1=1$  кг поднимается с постоянным ускорением  $a=1$  м/с<sup>2</sup>, масса блока, который можно считать сплошным цилиндром  $m_2=2$  кг ( $g=10$  м/с<sup>2</sup>).



Тогда модуль силы  $F$  будет равен...

- a) 13 Н
- b) 10 Н
- c) 11 Н
- d) 12 Н

## Тема 4 Основные формулы характеристик динамики системы

1. Если ( $m$ ) – масса точки, ( $v$ ) – скорость точки, то

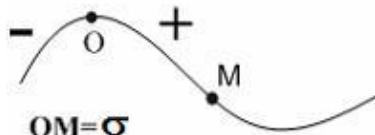
$$\underline{mv^2}$$

$^2$  – это...

- а) кинетическая энергия твердого тела при вращательном движении
- б) кинетическая энергия материальной точки
- в) количество движения твердого тела
- г) кинетический момент твердого тела относительно оси
- е) момент сил инерции твердого тела

## Тема 5 Полное ускорение точки при естественном задании движения

1. Движение точки по известной траектории задано уравнением  $\sigma = 4 - 3t + 2t^2$  (м). В момент времени  $t=1$  с нормальное ускорение точки равно  $a_n = 4$  ( $\text{м}/\text{с}^2$ ).

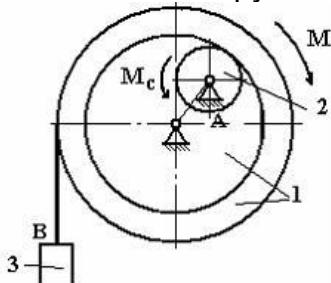


В этот момент полное ускорение точки равно  $\mathbf{a} = \dots$  ( $\text{м}/\text{с}^2$ , с точностью до 0,1).

- a) 9
- b) 5,6
- c) 8
- d) 6,4

## Тема 6 Принцип возможных перемещений (возможное перемещение)

1. Механизм, изображенный на чертеже, находится в равновесии под действием силы тяжести груза 3 –  $\mathbf{G}_3$  и моментов  $M$  и  $M_c$  и имеет радиусы колес:  $R_1=4r_1=6r_2$ .



$$\frac{\delta S_A}{\delta S_B} =$$

Отношение возможных перемещений точек **A** и **B** равно (.....)

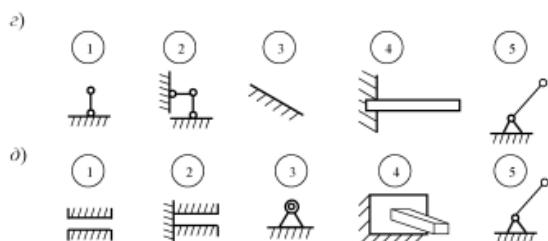
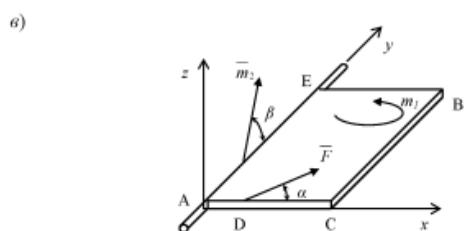
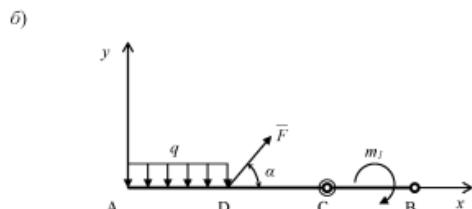
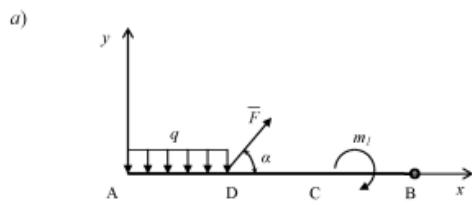
- a) 4
- b)  $\frac{4}{3}$
- c)  $\frac{3}{2}$
- d)  $\frac{1}{4}$
- e)  $\frac{2}{3}$

### 12.1.10. Портфолио

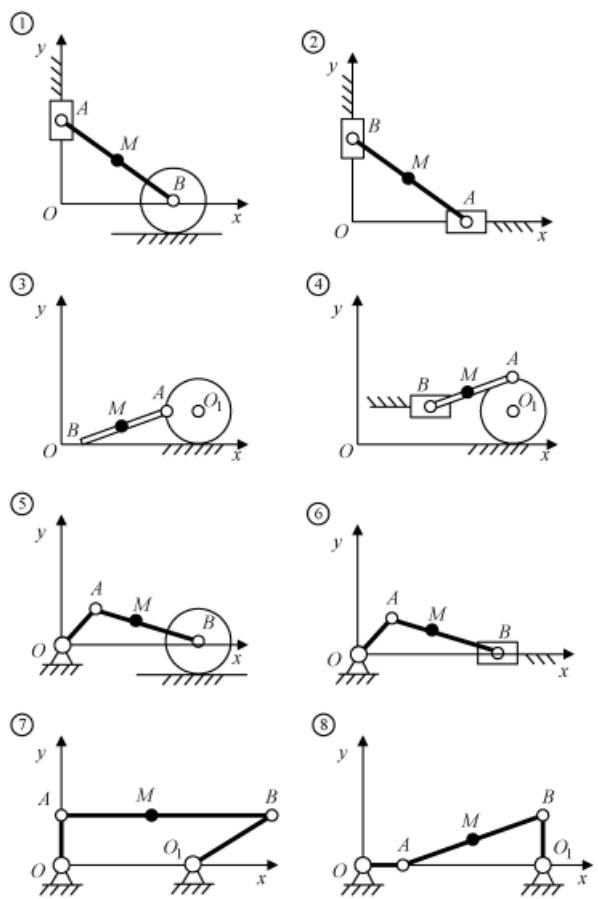
- 1 Название портфолио «Комплект расчетно-графических работ по разделам дисциплины»
- 2 Структура портфолио
  - 2.1 Статика
  - 2.2 Кинематика
  - 2.3. Динамика
  - 2.4. Аналитическая механика

## 12.1.11. Комплект типовых заданий для расчетно-графической работы

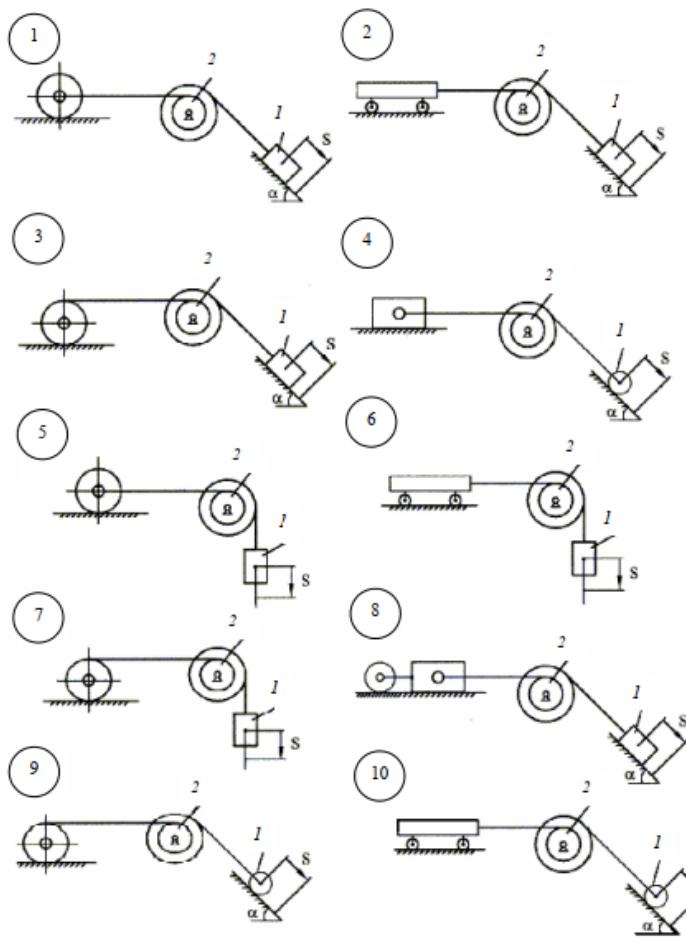
Задание по разделу «Статика»



Задание по разделу «Кинематика»



Задание по разделу «Динамика»



## 12.2. Типовые контрольные задания или иные материалы, необходимые для оценки знаний, умений, навыков и (или) опыта в ходе промежуточной аттестации по дисциплине

Форма проведения промежуточной аттестации по дисциплине: экзамен по результатам накопительного рейтинга или в форме компьютерного тестирования или устно-письменной форме по экзаменационным билетам.

Устно-письменная форма по экзаменационным билетам предполагается для сдачи академической задолженности.

### Перечень вопросов и заданий для подготовки к экзамену

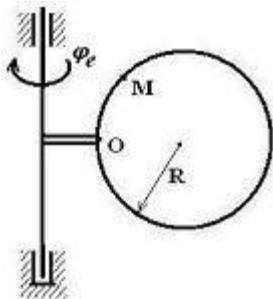
1. Аксиомы статики.
2. Теорема о трех силах.
3. Теорема о сумме моментов сил пары.
4. Теорема об эквивалентности двух пар.
5. Теорема о сложении двух пар.
6. Основная теорема статики.
7. Главный вектор и главный момент системы сил.
8. Зависимость главного вектора и главного момента системы сил от положения центра приведения.
9. Статические инварианты и частные случаи приведения.
10. Теорема Вариньона.
11. Плоское движение твердого тела.
12. Способы определения скорости точки тела при плоском движении.
13. Мгновенный центр скоростей.

14. Определение ускорения точки твердого тела при плоском движении.
15. Сложное движение точки.
16. Относительное, переносное и абсолютное движение.
17. Теорема о сложении скоростей при сложном движении точки.
18. Теорема о сложении ускорений при сложном движении точки (Теорема Кориолиса).
19. Аксиомы динамики.
20. Дифференциальные уравнения движения материальной точки.
21. Принцип Даламбера, для материальной точки.
22. Динамика относительного движения материальной точки.
23. Характеристики механической системы.
24. Дифференциальные уравнения движения механической системы.
25. Теорема об изменении количества движения механической системы.
26. Теорема о движении центра масс.
27. Теорема об изменении кинетического момента.
28. Теорема об изменении кинетической энергии системы.
29. Дифференциальные уравнения поступательного, вращательного и плоского движения твердого тела.
30. Принцип Даламбера для механической системы.
31. Статические и динамические реакции.
32. Главный вектор сил инерции.
33. Главный момент сил инерции.
34. Главный вектор сил инерции и главный момент сил инерции твердого тела (поступательное, вращательное и плоское движение).
35. Классификация связей.
36. Виртуальные перемещения.
37. Действительные перемещения.
38. Виртуальная работа.
39. Обобщенные координаты.
40. Обобщенные силы.
41. Принцип виртуальных перемещений.
42. Условие равновесия в обобщенных координатах.
43. Общее уравнение динамики.
44. Уравнение Лагранжа второго рода.
45. Колебания механических систем с одной степенью свободы.
46. Дифференциальное уравнение колебаний системы с одной степенью свободы.
47. Свободные колебания механической системы.
48. Вынужденные колебания механической системы с одной степенью свободы при действии гармонической вынуждающей силы.

#### **Примерный тест для итогового тестирования:**

Тема 1. Определить абсолютное ускорение точки

Точка М двигается по вертикальной окружности, которая вращается вокруг вертикальной оси (см. рисунок).



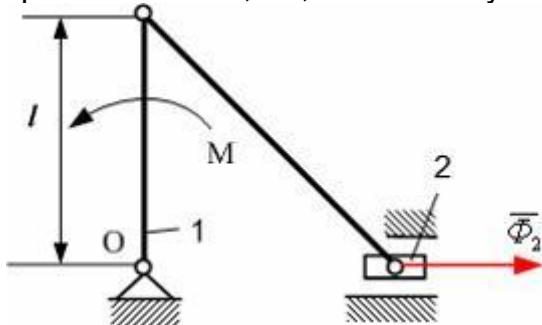
Наиболее точная развернутая формула абсолютного ускорения ...

- a)  $\bar{W}_a = \bar{W}_e^n + \bar{W}_e^r + \bar{W}_r^r + \bar{W}_k$
- b)  $\bar{W}_a = \bar{W}_e^n + \bar{W}_e^r + \bar{W}_r$
- c)  $\bar{W}_a = \bar{W}_e + \bar{W}_r$
- d)  $\bar{W}_a = \bar{W}_e^n + \bar{W}_e^r + \bar{W}_r^n + \bar{W}_r^r + \bar{W}_k$
- e)  $\bar{W}_a = \bar{W}_e + \bar{W}_r^n + \bar{W}_r^r$

Правильный ответ: вариант d.

Тема 2. Определить модуль момента пары сил на кривошипе ОПК-1, ИОПК-1.2.

Для механизма, представленного на рисунке, в момент времени, когда кривошип 1 перпендикулярен направляющим ползуна 2, сила инерции ползуна  $\Phi_2=30\text{Н}$ . Длина кривошипа  $\ell=0,3\text{ м}$ , масса ползуна  $m_2=1\text{ кг}$ , массой кривошипа пренебречь.



При использовании общего уравнения динамики модуль момента  $M$  пары сил, действующих на кривошип 1, равен...

- a) 9 Нм
- b) 90 Нм
- c) 100 Нм
- d) 19 Нм

Правильный ответ а.

#### Регламент проведения промежуточной аттестации в форме компьютерного тестирования

Кол-во заданий в банке вопросов	Кол-во заданий, предъявляемых студенту	Время на тестирование, мин.
Не менее 50	Не менее 12	45 минут

Полный фонд оценочных средств для проведения промежуточной аттестации в форме компьютерного тестирования размещен в банке вопросов данного курса дисциплины в СДО Moodle / eLearning Server 4G ЭИОС НГТУ.

В ходе подготовки к промежуточной аттестации обучающимся предоставляется возможность пройти тест самопроверки. Тест для самопроверки по дисциплине размещен в СДО Moodle / eLearning Server 4G ЭИОС НГТУ в свободном для студентов доступе.

УТВЕРЖДАЮ:  
Директор института ИТС  
А.Б. Тумасов  
“\_\_\_” 2021г.

**Лист актуализации рабочей программы дисциплины  
Б1.Б.15. «Теоретическая механика»**

для подготовки бакалавров

Направление: 26.03.02 Кораблестроение, океанотехника и системотехника объектов морской инфраструктуры

Направленность: Судовые энергетические установки

Форма обучения: очная

Год начала подготовки: 2021

Курс 1,2

Семестры 2,3

<sup>7</sup> а) В рабочую программу не вносятся изменения. Программа актуализирована для 2021 г. начала подготовки.

б) В рабочую программу вносятся следующие изменения (указать на какой год начала подготовки):

- 1) .....;
- 2) .....;
- 3) .....

Разработчик: Панов А.Ю., д.т.н., профессор

«\_\_\_» 2021 г.

Рабочая программа пересмотрена и одобрена на заседании кафедры

\_\_\_\_\_ протокол № \_\_\_\_\_ от «\_\_\_»  
\_\_\_\_\_ 2021 г.

Заведующий кафедрой \_\_\_\_\_

**Лист актуализации принят на хранение:**

Заведующий выпускающей кафедрой (наименование) \_\_\_\_\_ «\_\_\_» \_\_\_\_\_  
2021 г.

Методический отдел УМУ: \_\_\_\_\_ «\_\_\_» \_\_\_\_\_ 2021 г.

<sup>7</sup> Разработчик выбирает один из представленных вариантов