



Программа составлена в соответствии с требованиями ФГОС ВО по специальности 23.05.01 «Наземные транспортно-технологические средства».

Автор Никулин Игорь Васильевич, кандидат технических наук, доцент кафедры транспортно-технологических машин

*(указать ФИО, ученую степень, ученое звание или должность)*

Программа одобрена на заседании кафедры транспортно-технологических машин (протокол № 10 от 19.05.2018 г).

# 1. Перечень планируемых результатов обучения, соотнесенных с планируемыми результатами освоения образовательной программы (Цели освоения дисциплины)

1.1. Целями освоения дисциплины «Теория механизмов и машин» являются:

- изучение принципов построения механизмов, их анализа и синтеза;
- приобретение практических навыков использования общих и частных методик анализа и синтеза механизмов и машин, технических устройств, с которыми им предстоит иметь дело в практической деятельности.

Основные задачи дисциплины:

- приобретение студентами знаний по принципу формирования рычажных механизмов, сущности структурного анализа;
- приобретение навыков кинематического анализа рычажных и зубчатых механизмов;
- ознакомление с методикой синтеза рычажных и зубчатых механизмов;
- получение навыков по силовому расчету плоских рычажных механизмов;
- ознакомление обучающихся с общими принципами уравнивания и виброзащиты механизмов и машин.

1.2. Компетенции обучающегося, формируемые в результате освоения дисциплины

Код компетенции	Содержание компетенции (или ее части)	В результате изучения учебной дисциплины обучающиеся должны:		
		Знать	Уметь	Владеть
ПК-2	способностью проводить теоретические и экспериментальные научные исследования по поиску и проверке новых идей совершенствования наземных транспортно-технологических средств, их технологического оборудования и создания комплексов на их базе	Теоретические основы анализа и синтеза механизмов и машин, принцип работы отдельных механизмов и их взаимодействие в машине	Проводить расчеты по подбору двигателя к рабочей машине, находить оптимальные параметры механизмов по заданным свойствам, выполнять уравнивание отдельных звеньев и механизмов	Методикой использования компьютерных программ, для выполнения конкретных расчетов параметров механизмов

## 2. Место дисциплины в структуре ОПОП

Дисциплина «Теория механизмов и машин» реализуется в рамках базовой части учебного плана обучающихся очной и заочной формах обучения по специальности 23.05.01 «Наземные транспортно-технологические средства».

Для прохождения дисциплины необходимы компетенции, сформированные в результате изучения следующих дисциплин учебного плана: «Математика», «Физика», «Теоретическая механика», «Компьютерная графика». Из математики нужны знания по разделам: Численное и графическое интегрирование и дифференцирование, Методы решения задач по оптимизации функций. По дисциплине физика студентам нужны знания из раздела «Механика» по определению кинематических параметров движения тел. Из теоретической механики студент должен получить компетенции, позволяющим решать задачи по статике, кинематике и динамике твердого тела и механической системы. Знания, полученные при изучении компьютерной графики нужны для использования типовых компьютерных программ при выполнении курсового проекта (работы), самостоятельной работы и научно-исследовательской работы.

Дисциплина «Теория механизмов и машин» является основой для дальнейшего изучения следующих дисциплин: «Детали машин и основы конструирования», «Рабочие процессы ДВС», «Силовые агрегаты».

## 3. Объем дисциплины

Общая трудоемкость дисциплины составляет 4 зачетных единицы - 144 часа, из них

Семестр	Форма обучения	Распределение часов				РГР, КР, КП	Форма контроля
		Лекции	Лабораторные занятия	Практические занятия	Самостоятельная работа		
4	очная	18	18	18	54	КП	экзамен
3	заочная	8	8		119	КП	экзамен

## 4. Содержание дисциплины, структурированное по темам (разделам)

### Очная форма обучения

Тема (раздел)	Распределение часов			Самостоятельная работа	Формируемые компетенции (код)
	Лекции	Лабораторные занятия	Практические занятия		
1. Введение. Классификация кинематических пар и структурных групп 1.2. Структурный анализ механизмов	4	2	2	16	ПК-2
2. Кинематический анализ и синтез рычажных и зубчатых механизмов 2.1. Кинематический анализ и синтез плоских рычажных механизмов	4	8	8	20	ПК-2

Тема (раздел)	Распределение часов			Самостоятельная работа	Формируемые компетенции (код)
	Лекции	Лабораторные занятия	Практические занятия		
2.2. Основы синтеза и анализ зубчатых механизмов					
3. Силовой расчет плоских рычажных механизмов 3.1. Силы инерции звеньев. Расчет структурных групп 2 класса 1 и 2 видов 3.2. Силовой расчет методом Жуковского	4	4	4	30	ПК-2
4. Динамический синтез механизмов 4.1. Динамическая модель машинного агрегата. Приведение сил и масс 4.2. Уравнение динамического синтеза. Основы расчета маховика	4	2	2	14	ПК-2
5. Вибрации в механизмах. Уравновешивание и виброзащита механизмов и машин	2	2	2	10	ПК-2
Итого	18	18	18	54	
Экзамен				36	

### Заочная форма обучения

Тема (раздел)	Распределение часов			Самостоятельная работа	Формируемые компетенции (код)
	Лекции	Лабораторные занятия	Практические занятия		
1. Введение. Классификация кинематических пар и структурных групп 1.2. Структурный анализ механизмов	2	2		32	ПК-2
2. Кинематический анализ и синтез рычажных и зубчатых механизмов 2.1. Кинематический анализ и синтез плоских рычажных механизмов 2.2. Основы синтеза и анализ зубчатых механизмов	2	2		30	ПК-2
3. Силовой расчет плоских рычажных механизмов 3.1. Силы инерции звеньев. Расчет структурных	2	2		42	ПК-2

Тема (раздел)	Распределение часов			Самостоятельная	Формируемые компетенции (код)
	Лекции	Лабораторные занятия	Практические занятия		
групп 2 класса 1 и 2 видов 3.2. Силовой расчет методом Жуковского					
4. Динамический синтез механизмов 4.1. Динамическая модель машинного агрегата. Приведение сил и масс 4.2. Уравнение динамического синтеза. Основы расчета маховика	2	2		14	ПК-2
5. Вибрации в механизмах. Уравновешивание и виброзащита механизмов и машин	-	-		10	ПК-2
Итого	8	8		119	
Экзамен				9	

## 5. Образовательные технологии, применяемые при освоении дисциплины

Методика преподавания дисциплины и реализация компетентностного подхода в изложении и восприятии материала предусматривает использование следующих активных и интерактивных форм проведения групповых, индивидуальных, аудиторных занятий в сочетании с внеаудиторной работой с целью формирования и развития профессиональных навыков обучающихся: выполнение заданий курсовой работы, подготовку к выполнению лабораторных работ и тестирования.

## 6. Учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы студентов.

Самостоятельная работа студентов предусмотрена учебным планом по дисциплине «Теория механизмов и машин» в объеме 86,7 часов по очной форме обучения и 120,7 часов по заочной форме обучения. Самостоятельная работа реализуется в рамках программы освоения дисциплины в следующих формах:

- работа с конспектом занятия (обработка текста);
- работа над учебным материалом учебника;
- выполнение учебного материала для курсовой работы;
- подготовка к защите курсовой работы и к сдаче экзамена.

Самостоятельная работа проводится с целью: систематизации и закрепления полученных теоретических знаний и практических умений обучающихся; углубления и расширения теоретических знаний студентов; формирования умений использовать нормативную, правовую, справочную документацию, учебную и специальную литературу; развития познавательных способностей и активности обучающихся: творческой инициативы, самостоятельности, ответственности, организованности; формирование самостоятельности мышления,

способностей к саморазвитию, совершенствованию и самоорганизации; формирования профессиональных компетенций; развитию исследовательских умений студентов.

Формы и виды самостоятельной работы студентов: чтение основной и дополнительной литературы – самостоятельное изучение материала по рекомендуемым литературным источникам; работа с библиотечным каталогом, самостоятельный подбор необходимой литературы; работа со словарем, справочником; поиск необходимой информации в сети Интернет; конспектирование источников; реферирование источников; составление аннотаций к прочитанным литературным источникам; составление рецензий и отзывов на прочитанный материал; составление обзора публикаций по теме; составление и разработка терминологического словаря; составление хронологической таблицы; составление библиографии (библиографической картотеки); подготовка к различным формам текущей и промежуточной аттестации (к тестированию, курсовой работе, экзамену); выполнение домашних контрольных работ; самостоятельное выполнение практических заданий репродуктивного типа (ответы на вопросы, задачи, тесты; выполнение творческих заданий).

Технология организации самостоятельной работы обучающихся включает использование информационных и материально-технических ресурсов образовательного учреждения: библиотеку с читальным залом, компьютерные классы с возможностью работы в Интернет; аудитории (классы) для консультационной деятельности.

Перед выполнением обучающимися внеаудиторной самостоятельной работы преподаватель проводит консультирование по выполнению задания, который включает цель задания, его содержания, сроки выполнения, ориентировочный объем работы, основные требования к результатам работы, критерии оценки. Во время выполнения обучающимися внеаудиторной самостоятельной работы и при необходимости преподаватель может проводить индивидуальные и групповые консультации.

Самостоятельная работа может осуществляться индивидуально или группами обучающихся в зависимости от цели, объема, конкретной тематики самостоятельной работы, уровня сложности, уровня умений обучающихся.

Контроль самостоятельной работы студентов предусматривает: соотношение содержания контроля с целями обучения; объективность контроля; валидность контроля (соответствие предъявляемых заданий тому, что предполагается проверить); дифференциацию контрольно-измерительных материалов.

Формы контроля самостоятельной работы: просмотр и проверка выполнения самостоятельной работы преподавателем; организация самопроверки, взаимопроверки выполненного задания в группе; обсуждение результатов выполненной работы на занятии; проведение письменного опроса; проведение устного опроса; организация и проведение индивидуального собеседования; организация и проведение собеседования с группой.

№ п/п	Вид учебно-методического обеспечения
1.	Контрольные задания (варианты).
2.	Тестовые задания.
3.	Вопросы для самоконтроля знаний.
4.	Задания для подготовки к промежуточной аттестации по дисциплине (Вопросы к экзамену)

### 7. Фонд оценочных средств для проведения текущего контроля успеваемости, промежуточной аттестации по итогам освоения дисциплины

Описание показателей и критериев оценивания компетенций на разных уровнях сформированности:

Код, наименование компетенции	Уровень сформированности	Показатели достижения заданного уровня освоения компетенции и критерии оценивания	Оценивание компетенции	Способы и средства оценивания уровня сформированности компетенции
ПК-2 способностью проводить теоретические и экспериментальные научные исследования по поиску и проверке новых идей совершенствования наземных транспортно-технологических средств, их технологического оборудования и создания комплексов на их базе	Пороговый уровень	<p><b>знать:</b> принцип работы отдельных механизмов и их взаимодействие в машине, теоретические основы анализа и синтеза механизмов и машин</p> <p><b>уметь:</b> определять кинематические и динамические параметры механизмов, выполнять уравнивание отдельных звеньев и механизмов</p> <p><b>владеть:</b> методикой расчета по подбору двигателя к рабочей машине</p>	удовлетворительно	экзамен
	Продвинутый уровень	<p><b>знать:</b> основные виды механизмов и их кинематические и динамические характеристики</p> <p><b>уметь:</b> находить оптимальные параметры механизмов по заданным кинематическим и динамическим свойствам</p> <p><b>владеть:</b> методикой использования компьютерных программ для выполнения конкретных расчетов параметров механизмов</p>	хорошо	экзамен



	Высокий уровень	<p><b>знать:</b> теоретические основы анализа и синтеза механизмов и машин, принцип работы отдельных механизмов и их взаимодействие в машине</p> <p><b>уметь:</b> проводить расчеты по подбору двигателя к рабочей машине, находить оптимальные параметры механизмов по заданным свойствам, выполнять уравнивание отдельных звеньев и механизмов</p> <p><b>владеть:</b> методикой использования компьютерных программ для выполнения конкретных расчетов параметров механизмов</p>	отлично	экзамен
--	-----------------	--	---------	---------

Оценка «неудовлетворительно» ставится при непрохождении порогового уровня.

### 7.1. Формы итогового и текущего контроля

Студенты очного и заочного обучения, прослушав курс лекций по наиболее сложным темам дисциплины, выполнив практические и лабораторные работы и защитив курсовой проект, допускаются к сдаче экзамена.

Текущий контроль (текущая аттестация) осуществляется в ходе учебного процесса по результатам выполнения самостоятельных и домашних работ и промежуточной аттестации.

Итоговый (выходной) контроль проводится в форме экзамена. Экзамен проводится в письменной форме в виде ответов на тестовые вопросы или на вопросы билета.

Итоги тестового экзамена оцениваются следующим образом:

«неудовлетворительно» - правильных ответов менее 50%

«удовлетворительно» - правильных ответов 50÷75%

«хорошо» - правильных ответов 75÷85%

«отлично» - правильных ответов 85÷100%

Экзамен проводится в 4 семестре на очном отделении и в 3 семестре на заочном.

### 7.2 Вопросы для подготовки к экзамену

1. Основные проблемы и понятия ТММ (механизм, машина, звено, кинематическая пара, кинематическая цепь). Вклад отечественных и зарубежных ученых в развитие ТММ.

2. Дифференциальное уравнение движения механизмов.

3. КПД механизма. Определение КПД машинного агрегата при различных схемах соединений механизмов.

4. Приведение сил в плоских механизмах.

5. Задачи и методы силового анализа. Порядок силового расчета структурной группы 2 класса 3 вида.

6. Основные виды механизмов.

7. Динамическая модель машинного агрегата (пример).
8. Эвольвента и ее свойства, уравнения в параметрической форме.
9. Классификация механизмов и кинематических пар. Низшие и высшие пары. Кинематические цепи. Замена высших пар низшими.
10. Основное уравнение динамического синтеза. Особенность расчета маховика методом Мерцалова.
11. Структурная формула кинематической цепи общего вида.
12. Силовой расчет механизма методом Жуковского (пример).
13. Проектирование механизма с качающейся кулисой и его кинематический анализ.
14. Особенности роботизации отраслей с/х производства.
15. Основной принцип образования рычажных механизмов. Формула группы Ассура. Структурная классификация плоских кинематических цепей.
16. Кинематический анализ плоского шарнирного четырехзвенника (задачи, порядок, исходные данные).
17. Задачи и методы кинематического анализа рычажных механизмов.
18. Пример построения планов скоростей и ускорений для плоского механизма.
19. Силы инерции звеньев рычажных механизмов. Частные случаи.
20. Синтез и кинематический анализ кривошипно-ползунного механизма графоаналитическим методом.
21. Основные понятия теории машин-автоматов, роботов и манипуляторов. Основные виды систем управления.
22. Кинематический анализ кривошипно-кулисного механизма графоаналитическим методом.
23. Структура плоских механизмов. Избыточные связи. Лишние степени свободы.
24. Кинематический анализ кривошипно-ползунного механизма (задачи, исходные данные, порядок, основные правила).
25. Эвольвентное зацепление, его характеристика и основные свойства.
26. Приведение сил в плоских механизмах (пример).
27. Классификация кулачковых механизмов. Задачи и этапы синтеза кулачковых механизмов (пример).
28. Особенности кинематики и определение передаточных отношений дифференциальных передач.
29. Основная теорема зацепления.
30. Силы инерции звеньев в плоских механизмах. Частные случаи.
31. Геометрические и качественные характеристики прямозубой эвольвентной зубчатой передачи.
32. Основное уравнение динамического синтеза.
33. Определение центра масс плоских механизмов методов главных векторов.

34. Определение реакций в кинематических парах структурных групп 2 класса (1 и 2 вида).
35. Условие отсутствия подрезания и минимальное число зубьев. Основные качественные параметры эвольвентных зубчатых передач.
36. Трение на наклонной плоскости.
37. Методы нарезания зубчатых колес. Основные размеры колеса, изготовленного методом обкатки.
38. Трение в механизмах. Виды трения. Трение в поступательной паре. Потери мощности на трение.
39. Приведение масс в плоских механизмах (пример).
40. Характеристики установившегося движения. Понятия о коэффициенте неравномерности вращения. Расчет маховика методом Виттенбауэра.
41. Аналитический метод определения передаточных отношений многоступенчатой зубчатой передачи и планетарного механизма.
42. Виды неуравновешенности звеньев. Статическое уравнивание ротора.
43. Уравнения движения механизмов в форме интеграла энергии.
44. Силовой расчет ведущего звена механизма. Определение уравнивающей силы методом Жуковского.
45. Графический метод определения передаточных отношений планетарных и дифференциальных механизмов (пример).
46. Сущность метода многопараметрической оптимизации при синтезе механизмов. Ограничения.
47. Статическое уравнивание плоского четырехзвенного механизма.
48. Трение возвращательной кинематической пары.
49. Типы пространственных зубчатых механизмов, особенности конструкции и кинематика червячных передач.
50. Динамическое уравнивание вращающихся звеньев.

**8.2. Контрольные задания и материалы, необходимые для оценки знаний, умений и навыков и (или) опыта деятельности, характеризующих этапы формирования компетенций в процессе освоения образовательной программы**

**8.2.1. Контрольные вопросы по темам (разделам) для опроса на занятиях**

Тема (раздел)	Вопросы
Введение. Структурный анализ механизмов	1. Что изучает дисциплина ТММ. 2. Назовите основные виды механизмов. 3. Чем отличается кинематическая схема от структурной? 4. Как выглядит структурная формула плоского механизма?
	1. Дайте определения механизма и машины.

	<p>2. Приведите классификацию кинематических пар.</p> <p>3. Как выглядит структурная формула пространственного механизма.</p> <p>4. Что такое структурная группа (группа Ассура)?</p>
	<p>1. Дайте технические названия звеньев рычажных механизмов.</p> <p>2. Объясните порядок замены высших пар низшими.</p> <p>3. Сформулируйте основной принцип формирования механизмов.</p> <p>4. Дайте классификацию структурных групп.</p> <p>5. Расскажите последовательность структурного анализа механизмов.</p>
Кинематический анализ и синтез рычажных и зубчатых механизмов	<p>1. Какие задачи решаются при кинематическом анализе рычажных и зубчатых механизмов?</p> <p>2. Какие основные правила применяются при анализе механизмов методом планов?</p> <p>3. Назовите виды зубчатых зацеплений?</p> <p>4. Чем отличается планетарный механизм от дифференциального?</p>
	<p>1. Назовите исходные данные для кинематического анализа рычажных механизмов.</p> <p>2. Объясните порядок построения плана скоростей для кривошипно-ползунного механизма.</p> <p>3. Дайте определение передаточного отношения зубчатой передачи.</p> <p>4. Почему нельзя определить передаточное отношение «чистого дифференциала»?</p>
	<p>1. Перечислите методы кинематического анализа рычажных механизмов, их преимущества и недостатки.</p> <p>2. В чем особенность построения планов скоростей и ускорений кулисного механизма?</p> <p>3. Какой дифференциал называют замкнутым?</p> <p>4. Назовите основные преимущества эвольвентного зацепления?</p>
Динамический анализ плоских рычажных механизмов (силовой расчет)	<p>1. Какие задачи решаются при силовом расчете механизмов?</p> <p>2. Как определяется направление векторов сил и моментов инерции?</p> <p>3. От чего зависит сила трения.</p> <p>4. Дайте понятие коэффициента полезного действия механизма.</p>
	<p>1. Как определяются значения силы и момента инерции звена?</p> <p>2. Объясните физический смысл уравновешивающей силы?</p> <p>3. Как строятся планы сил?</p> <p>4. Назовите основные законы сухого трения.</p> <p>5. Каково среднее значение КПД теплового ДВС?</p>
	<p>1. Объясните порядок определения реакций в кинематических парах структурной группы II класса 1 и 2 видов.</p> <p>2. Как проводится силовой расчет методом Жуковского?</p> <p>3. Как учитывается сила трения в поступательной и вращательной парах?</p> <p>4. Как определяется КПД при последовательном и параллельном соединении механизмов?</p> <p>5. Назовите основные способы снижения силы трения.</p>
Вибрации в механизмах. Уравновешивание и виброза-	<p>1. В чем причина появления вибраций в механизмах?</p> <p>2. Объясните влияние вибраций на технические объекты и челове-</p>

щита механизмов и машин	ка. 3. В чем суть принципа виброизоляции.
	1. Назовите виды неуравновешенности звеньев? 2. Объясните сущность динамического гашения колебания. 3. Объясните принцип действия поглотителей колебания.
	1. Объясните порядок устранения статической и моментной неуравновешенности. 2. Назовите основные методы виброзащиты. 3. Объясните принцип действия гасителей колебания.

### Шкала оценивания

Шкала оценивания	Критерии оценивания
«Отлично»	Обучающийся глубоко и содержательно раскрывает тему доклада, не допустив ошибок. Ответ носит развернутый и исчерпывающий характер.
«Хорошо»	Обучающийся в целом раскрывает тему доклада, однако ответ хотя бы на один из них не носит развернутого и исчерпывающего характера.
«Удовлетворительно»	Обучающийся в целом раскрывает тему доклада и допускает ряд неточностей, фрагментарно раскрывает содержание теоретических вопросов или их раскрывает содержательно, но допуская значительные неточности.
«Неудовлетворительно»	Обучающийся не владеет выбранной темой

#### 8.2.3. Оценочные средства остаточных знаний (тест)

##### 1. Зависит ли класс механизма от выбора ведущего звена?

- а) зависит
- б) не зависит
- в) безразлично

##### 2. Сколько звеньев ( $n$ ) и кинематических пар ( $p_5$ ) содержит структурная группа (Асура):

- а- $n$  – любое
- б- $n$  – 2,3,4 и т.д.
- в- $n$  – 2,4 (четн.)
- р5 – любое
- р5 –  $1,5 \cdot n$

##### 3. Шаровой шарнир, как подвижное соединение двух звеньев, является кинематической парой:

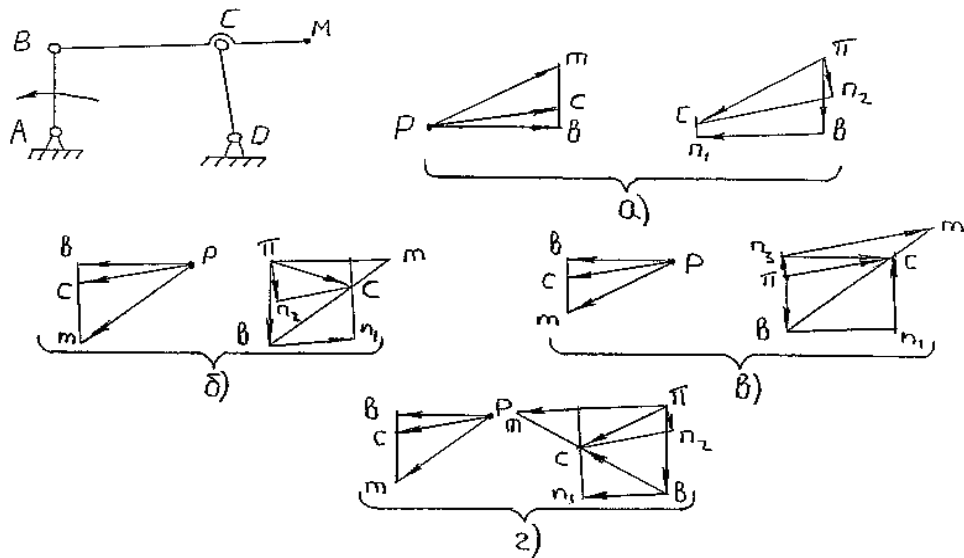
- а) низшей 2 класса
- б) низшей 3 класса
- в) высшей 3 класса
- г) высшей 4 класса

##### 4. Зубчатое зацепление, как подвижное соединение двух звеньев, является

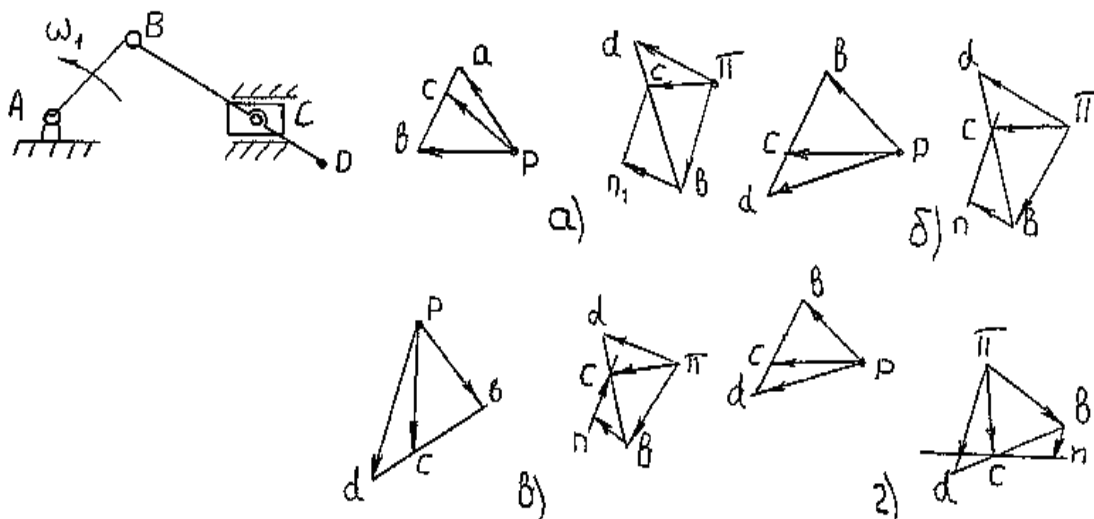
**кинематической парой:**

- а) высшей 2 класса
- б) высшей 3 класса
- в) высшей 4 класса
- г) низшей 4 класса

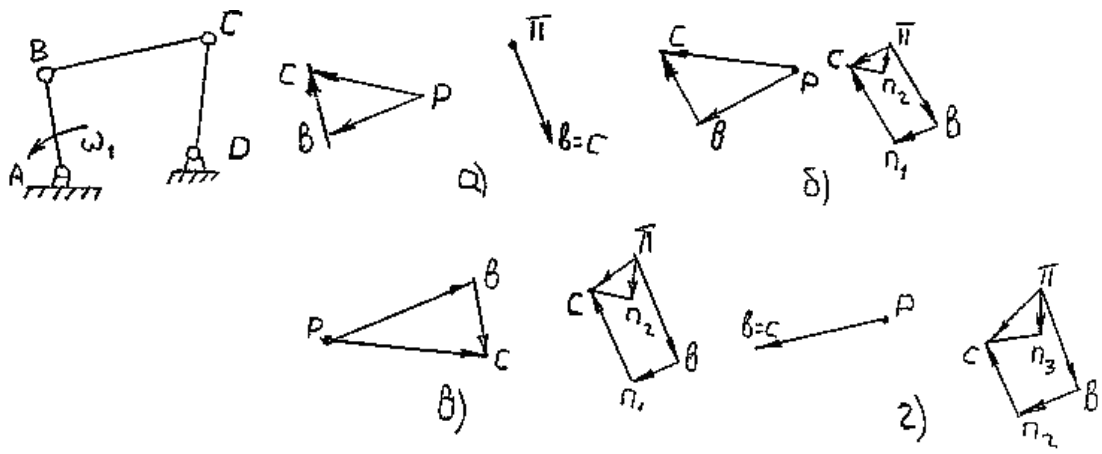
**5. Какие планы скоростей и ускорений соответствует данной схеме механизма?**



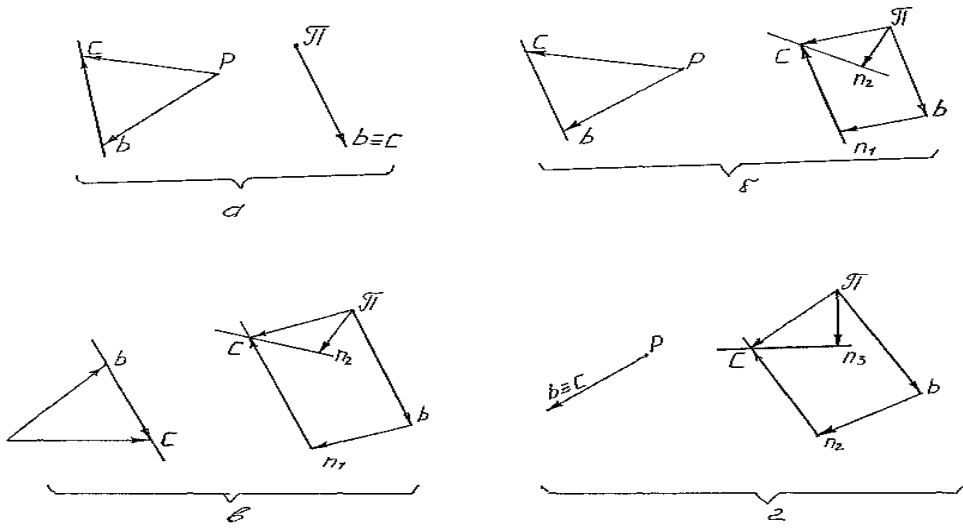
**6.**



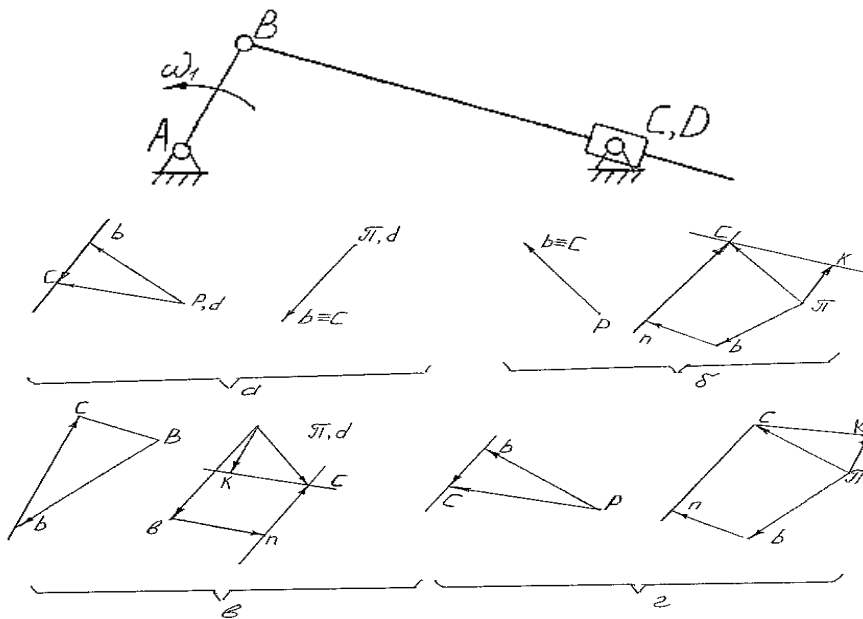
**7.**



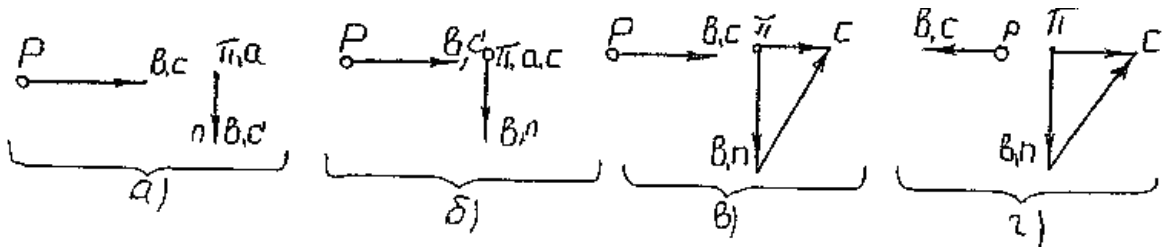
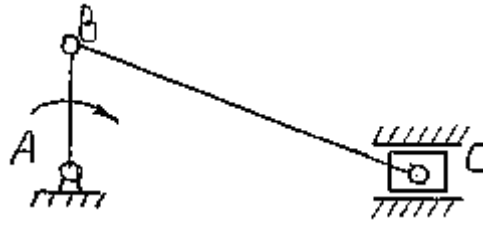
8.



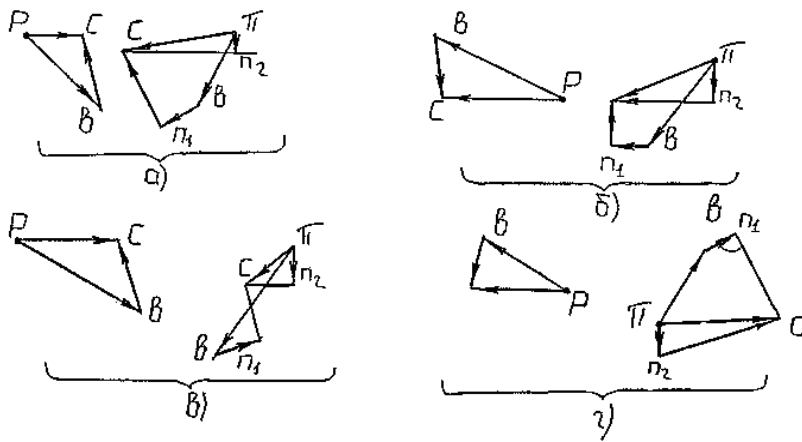
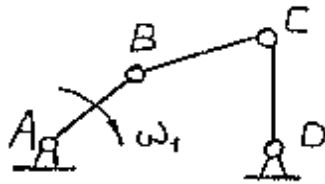
9.



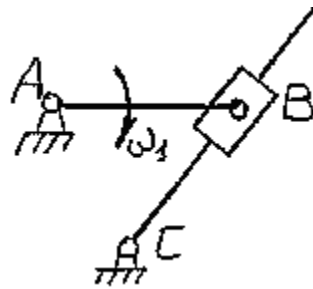
10.



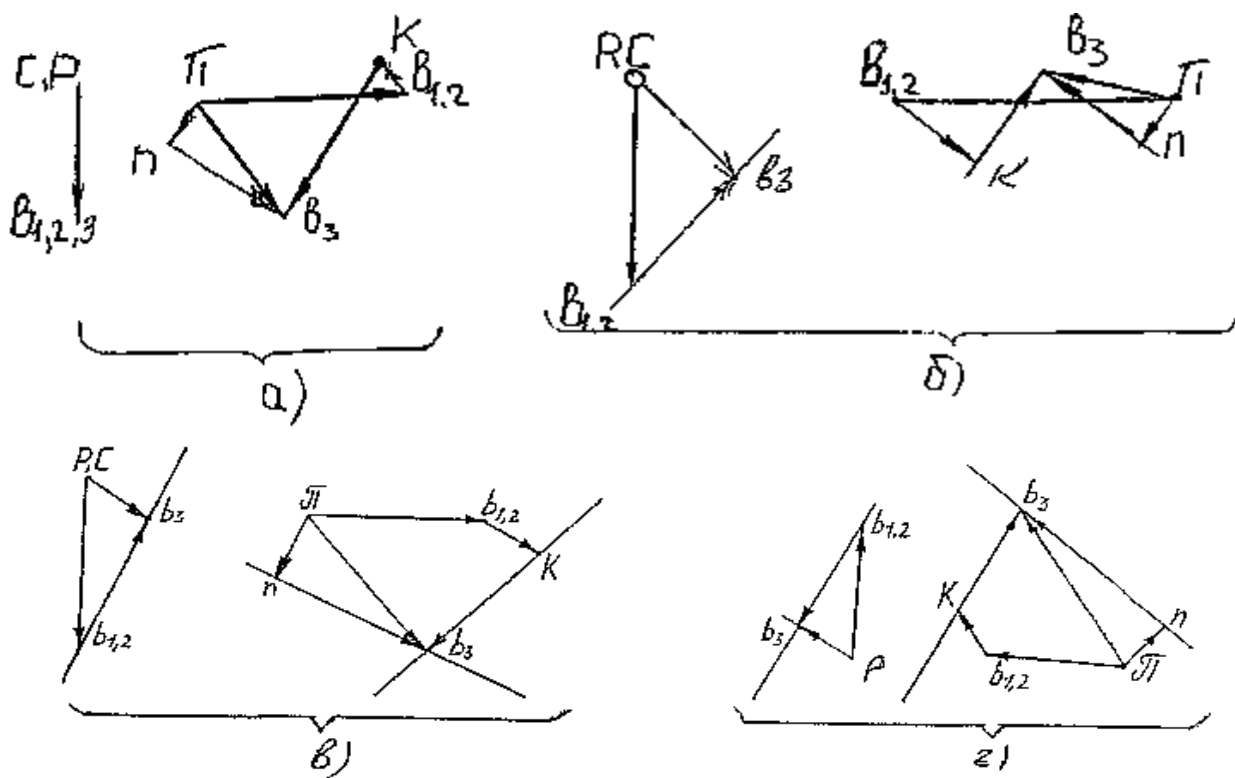
11.



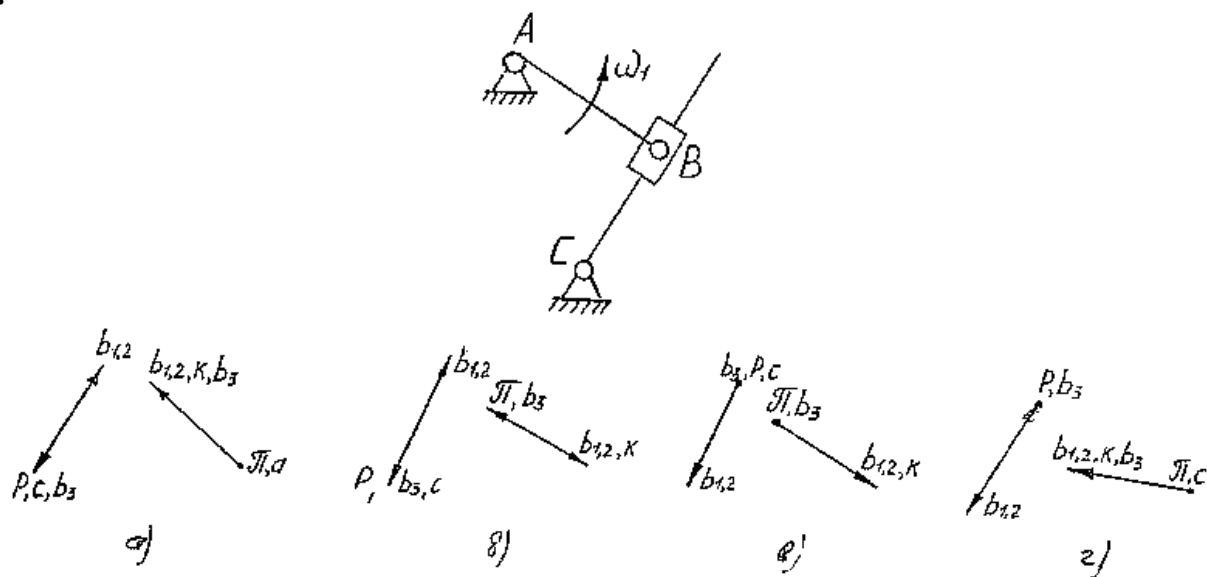
12.





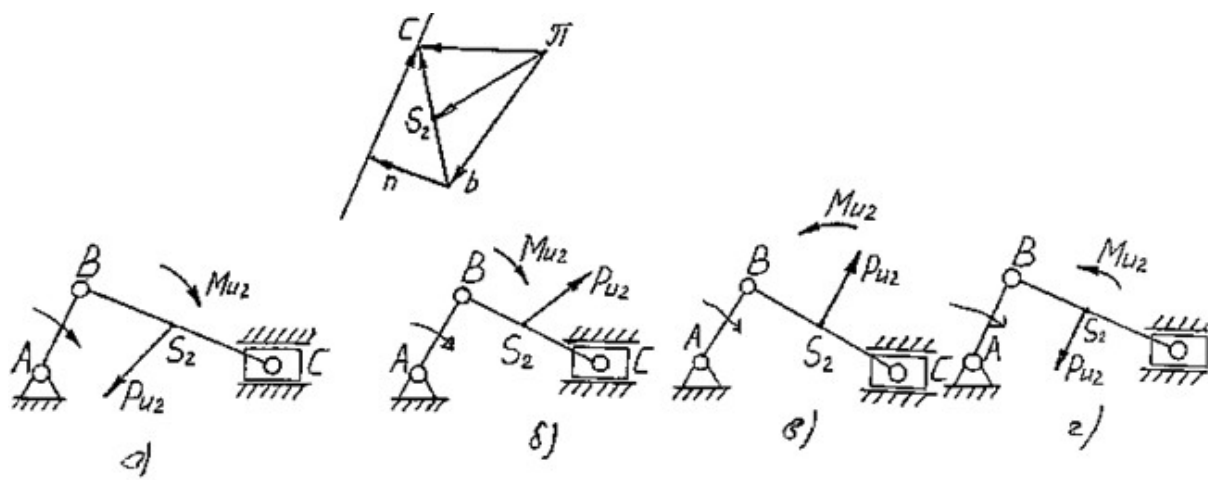


13.

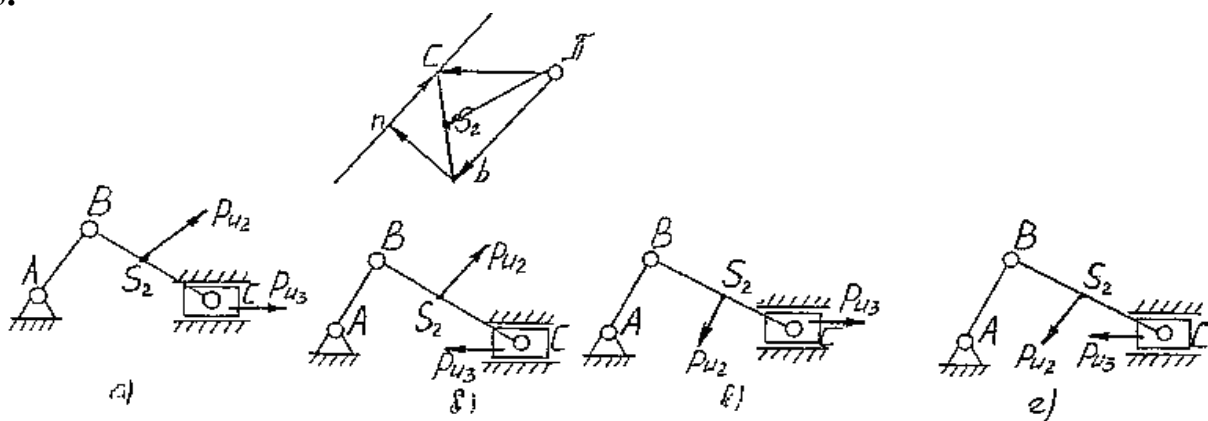


На каких схемах механизмов правильно указаны направления векторов инерционной нагрузки звеньев.

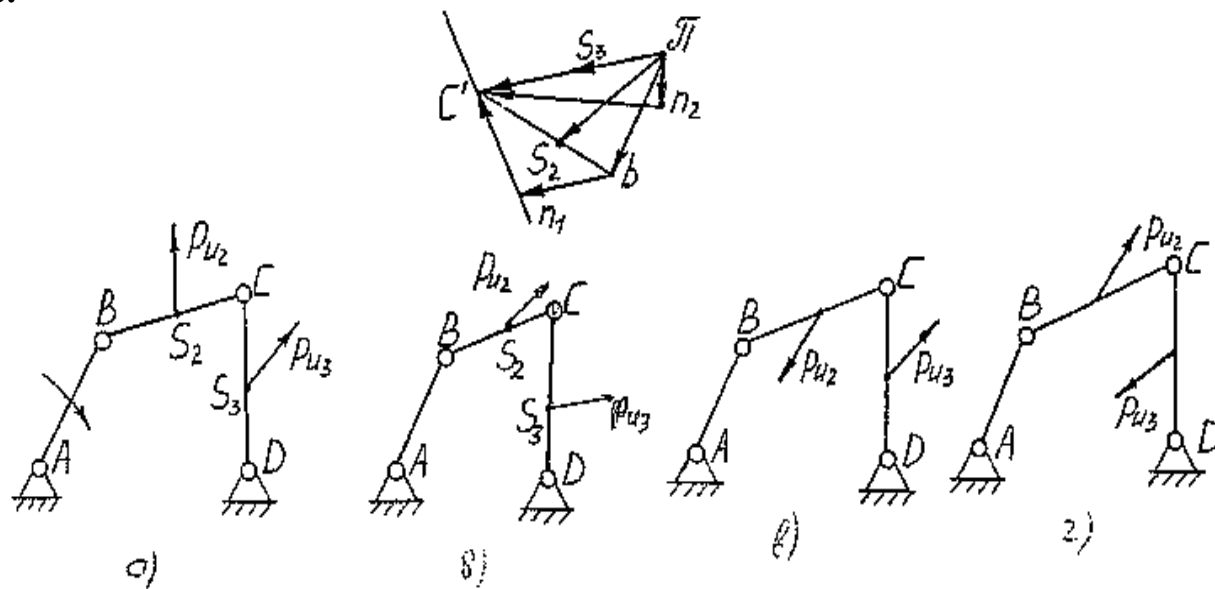
14.



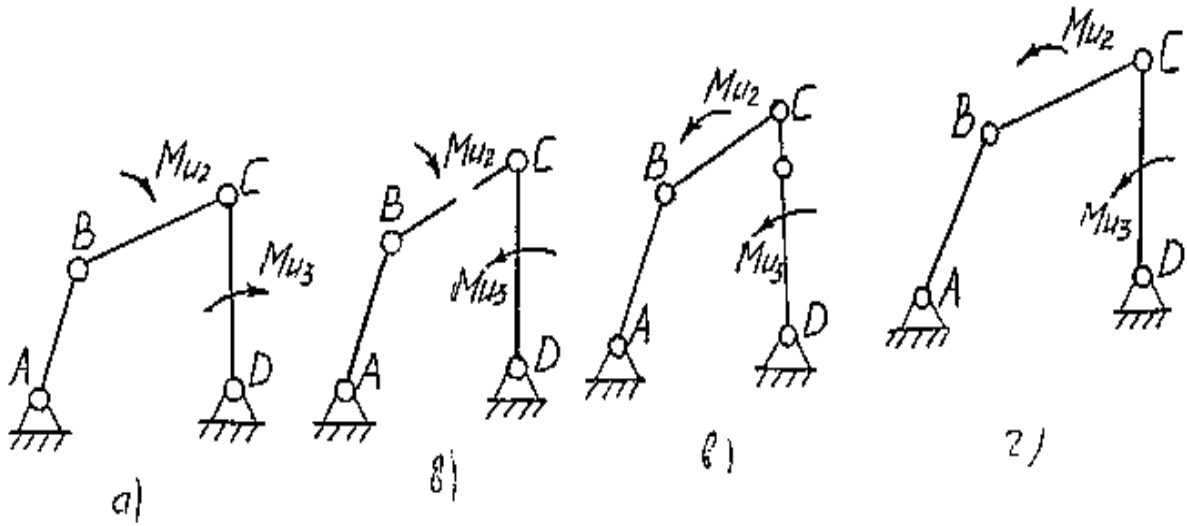
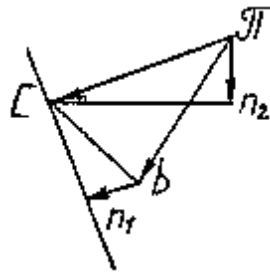
15.



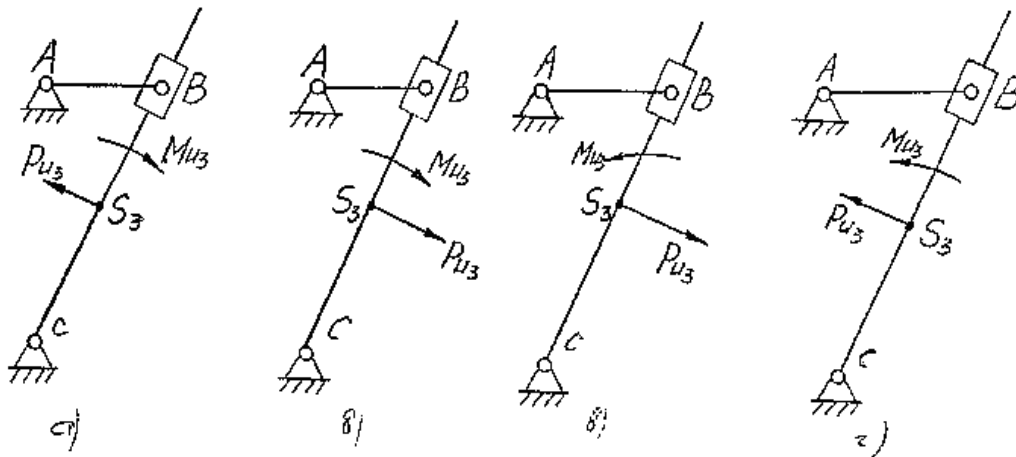
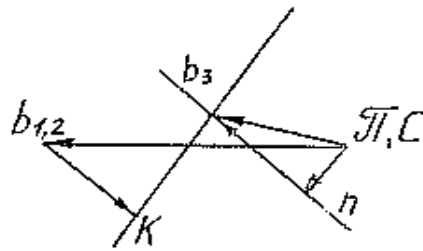
16.



17.

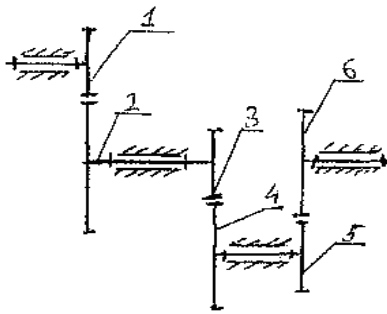


18.



### ЗАДАНИЕ № 19

Передаточное отношение 3-х ступенчатой передачи равно ( $z_1=10, z_2=20, z_3=15, z_4=30, z_5=12, z_6=36$ )



А –  $U_{16}=7$

Б –  $U_{16}=-7$

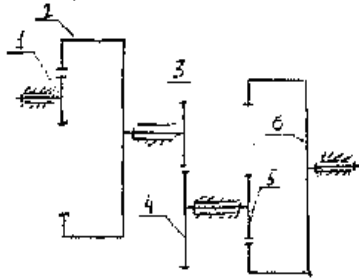
В –  $U_{16}=12$

Г –  $U_{16}=-12$

### ЗАДАНИЕ № 20

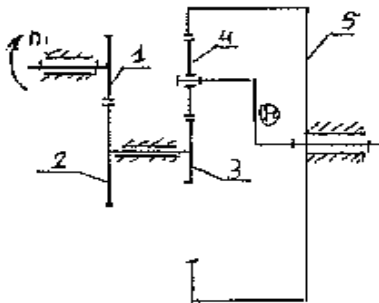
Число зубьев колес трехступенчатой передачи равны:  $z_1=15$ ,  $z_2=45$ ,  $z_3=10$ ,  $z_4=20$ ,  $z_5=12$ ,  $z_6=48$ . Передаточное отношение  $U_{16}$  равно:

а –  $U_{16}=9$ ; б –  $U_{16}=-24$ ; в –  $U_{16}=-9$ ; г –  $U_{16}=24$



### ЗАДАНИЕ № 21

По какому выражению определяется передаточное отношение данного зубчатого механизма.



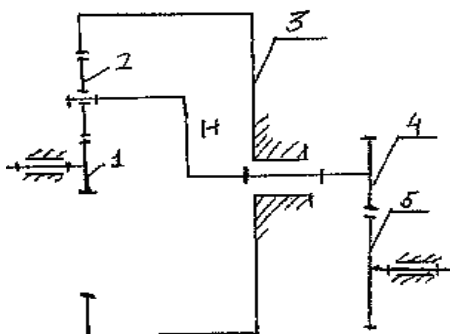
а)  $U_{1h}=U_{12} \cdot U_{34} \cdot U_{4h}$

б)  $U_{1h}=U_{12} + U_{3h}^5$

в)  $U_{1h}=U_{12} \cdot U_{3h}^5$

г)  $U_{1h}=U_{12} \cdot 1/U_{3h}^5$

### ЗАДАНИЕ № 22



а)  $U_{15}=U_{1h}^3 \cdot U_{45}$

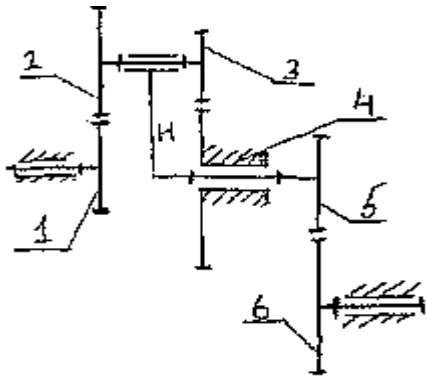
б)  $U_{15}=U_{12} \cdot U_{23} \cdot U_{34} \cdot U_{45}$

в)  $U_{15}=U_{h1} \cdot U_{h5}$

г)  $U_{15}=U_{1h} \cdot U_{45}$

### ЗАДАНИЕ № 23

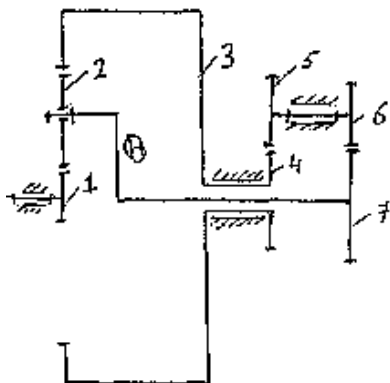
Зубчатый механизм, представленный на схеме относится:



а — к комбинированному механизму, состоящему из планетарной части и ступенчатой передачи с неподвижными осями колес;  
 б — к многоступенчатой передаче с неподвижными осями колес;  
 в — к чистому дифференциалу;  
 г — к замкнутому дифференциальному механизму.

### ЗАДАНИЕ № 24

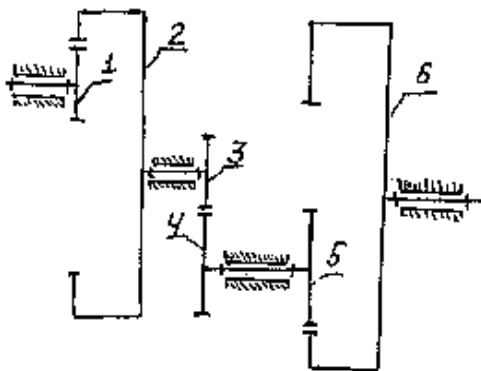
Зубчатый механизм, представленный на схеме относится:



а — к комбинированному механизму, состоящему из планетарной части и ступенчатой передачи с неподвижными осями колес;  
 б — к многоступенчатой передаче с неподвижными осями колес;  
 в — к чистому дифференциалу;  
 г — к замкнутому дифференциальному механизму.

### ЗАДАНИЕ № 25

Зубчатый механизм, представленный на схеме относится:

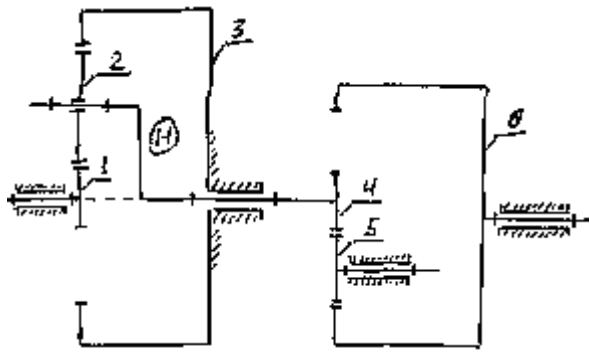


а — к комбинированному механизму, состоящему из планетарной части и ступенчатой передачи с неподвижными осями колес;  
 б — к многоступенчатой передаче с неподвижными осями колес;  
 в — к чистому дифференциалу;  
 г — к замкнутому дифференциальному механизму.

ренциальному механизму.

### ЗАДАНИЕ № 26

Зубчатый механизм, представленный на схеме относится:



- а — к комбинированному механизму, состоящему из планетарной части и ступенчатой передачи с неподвижными осями колес;
- б — к многоступенчатой передаче с неподвижными осями колес;
- в — к чистому дифференциалу;
- г — к замкнутому дифференциальному механизму.

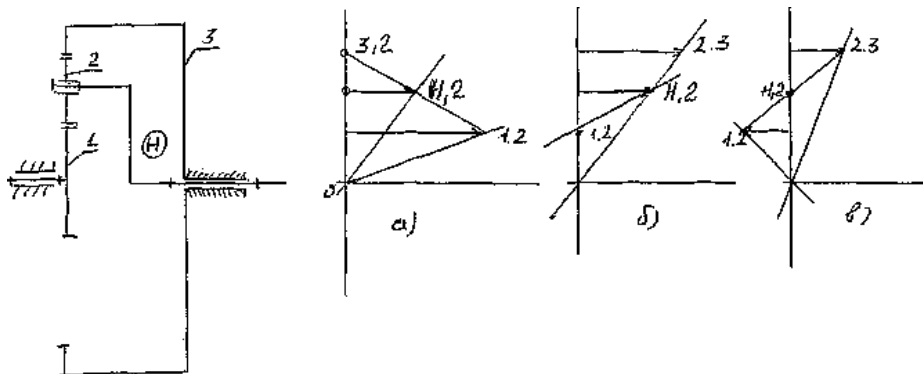
### ЗАДАНИЕ № 27

Сколько окружностей характеризуют отдельно взятое цилиндрическое зубчатое колесо?

- а) две; б) три; в) четыре; г) пять.

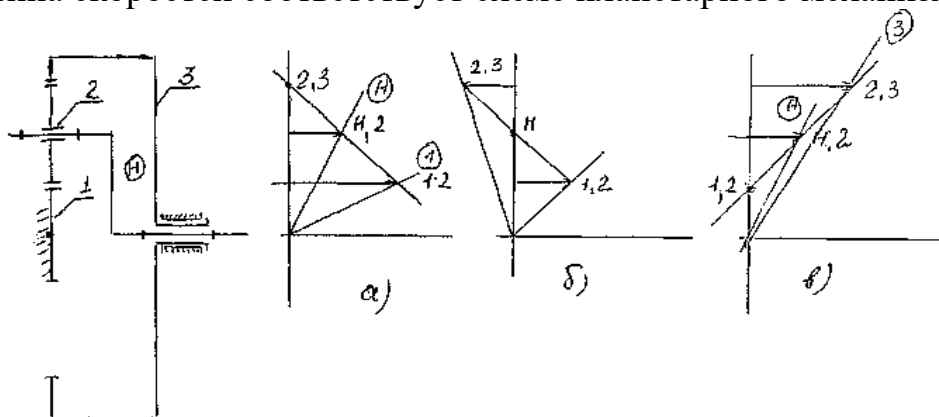
### ЗАДАНИЕ № 28

Какая картина скоростей соответствует схеме планетарного механизма?



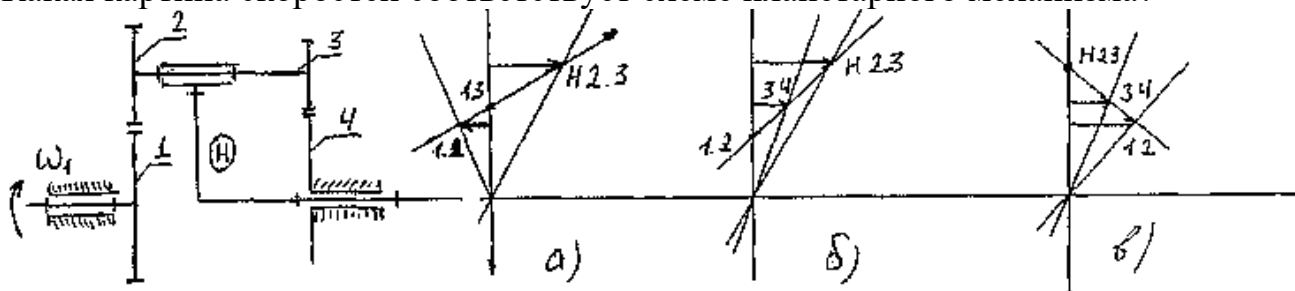
### ЗАДАНИЕ № 29

Какая картина скоростей соответствует схеме планетарного механизма?



### ЗАДАНИЕ № 30

Какая картина скоростей соответствует схеме планетарного механизма?



- a) Первой формой уравнения равновесия
- b) Основной формой уравнения равновесия
- c) Второй формой уравнения равновесия
- d) Третьей формой уравнения равновесия

Матрица ответов по тестам  
по дисциплине Теория механизмов и машин

1	А
2	В
3	Б
4	В
5	А
6	Б
7	Б
8	В
9	Г
10	В
11	Б
12	Б
13	А
14	Б
15	А
16	Б
17	А
18	Б
19	Г
20	Б

21	В
22	А
23	А
24	Г
25	Б
26	А
27	В
28	А
29	В
30	Б

### **Шкала оценивания результатов тестирования**

% верных решений (ответов)	Шкала оценивания
85 - 100	отлично
70 - 84	хорошо
50- 69	удовлетворительно
0 - 49	неудовлетворительно

#### **8.2.4. Индивидуальные задания для выполнения курсовой работы**

Методические указания по выполнению курсовой работы являются приложением к рабочей программе для проведения текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации по дисциплине «Теория механизмов и машин». Параметры для расчетов механизмов к каждому заданию предлагаются по вариантам.

Задания для курсовой работы:

- № 1 Анализ плоского шестизвенного механизма вытяжного прессы.
- № 2 Анализ плоского шестизвенного механизма конвейера
- № 3 Анализ плоского шестизвенного механизма подачи.
- № 4 Анализ плоского шестизвенного механизма мембранного насоса
- № 5 Анализ плоского шестизвенного механизма горизонтального транспортера
- № 6 Анализ плоского шестизвенного механизма вертикального транспортера
- № 7 Анализ плоского шестизвенного механизма колеблющегося транспортера
- № 8 Анализ плоского шестизвенного механизма поперечно-строгального станка
- № 9 Анализ плоского шестизвенного механизма долбежного станка
- № 10 Анализ плоского шестизвенного механизма вертикального транспортера

### **Шкала оценивания**



Шкала оценивания	Критерии оценивания
«Отлично» / Зачтено	Обучающийся глубоко и содержательно раскрывает тему курсовой работы, не допустив ошибок. Ответ носит развернутый и исчерпывающий характер.
«Хорошо» / Зачтено	Обучающийся в целом раскрывает тему курсовой работы, однако ответ хотя бы на один из них не носит развернутого и исчерпывающего характера.
«Удовлетворительно» / Зачтено	Обучающийся в целом раскрывает тему курсовой работы и допускает ряд неточностей, фрагментарно раскрывает содержание теоретических вопросов или их раскрывает содержательно, но допуская значительные неточности.
«Неудовлетворительно» / Не зачтено	Обучающийся не владеет выбранной темой курсовой работы

### 8.2.5. ОЦЕНОЧНЫЕ СРЕДСТВА ПРОМЕЖУТОЧНОГО КОНТРОЛЯ

#### Вопросы (задания) для экзамена:

1. Основные проблемы и понятия ТММ (механизм, машина, звено, кинематическая пара, кинематическая цепь). Вклад отечественных и зарубежных ученых в развитие ТММ.
2. Дифференциальное уравнение движения механизмов.
3. КПД механизма. Определение КПД машинного агрегата при различных схемах соединений механизмов.
4. Приведение сил в плоских механизмах.
5. Задачи и методы силового анализа. Порядок силового расчета структурной группы 2 класса 3 вида.
6. Основные виды механизмов.
7. Динамическая модель машинного агрегата (пример).
8. Эвольвента и ее свойства, уравнения в параметрической форме.
9. Классификация механизмов и кинематических пар. Низшие и высшие пары. Кинематические цепи. Замена высших пар низшими.
10. Основное уравнение динамического синтеза. Особенность расчета маховика методом Мерцалова.
11. Структурная формула кинематической цепи общего вида.
12. Силовой расчет механизма методом Жуковского (пример).
13. Проектирование механизма с качающейся кулисой и его кинематический анализ.
14. Особенности роботизации отраслей с/х производства.
15. Основной принцип образования рычажных механизмов. Формула группы Ассура. Структурная классификация плоских кинематических цепей.
16. Кинематический анализ плоского шарнирного четырехзвенника (задачи, порядок, исходные данные).
17. Задачи и методы кинематического анализа рычажных механизмов.

18. Пример построения планов скоростей и ускорений для плоского механизма.
19. Силы инерции звеньев рычажных механизмов. Частные случаи.
20. Синтез и кинематический анализ кривошипно-ползунного механизма графоаналитическим методом.
21. Основные понятия теории машин-автоматов, роботов и манипуляторов. Основные виды систем управления.
22. Кинематический анализ кривошипно-кулисного механизма графоаналитическим методом.
23. Структура плоских механизмов. Избыточные связи. Лишние степени свободы.
24. Кинематический анализ кривошипно-ползунного механизма (задачи, исходные данные, порядок, основные правила).
25. Эвольвентное зацепление, его характеристика и основные свойства.
26. Приведение сил в плоских механизмах (пример).
27. Классификация кулачковых механизмов. Задачи и этапы синтеза кулачковых механизмов (пример).
28. Особенности кинематики и определение передаточных отношений дифференциальных передач.
29. Основная теорема зацепления.
30. Силы инерции звеньев в плоских механизмах. Частные случаи.
31. Геометрические и качественные характеристики прямозубой эвольвентной зубчатой передачи.
32. Основное уравнение динамического синтеза.
33. Определение центра масс плоских механизмов методов главных векторов.
34. Определение реакций в кинематических парах структурных групп 2 класса (1 и 2 вида).
35. Условие отсутствия подрезания и минимальное число зубьев. Основные качественные параметры эвольвентных зубчатых передач.
36. Трение на наклонной плоскости.
37. Методы нарезания зубчатых колес. Основные размеры колеса, изготовленного методом обкатки.
38. Трение в механизмах. Виды трения. Трение в поступательной паре. Потери мощности на трение.
39. Приведение масс в плоских механизмах (пример).
40. Характеристики установившегося движения. Понятия о коэффициенте неравномерности вращения. Расчет маховика методом Виттенбауэра.
41. Аналитический метод определения передаточных отношений многоступенчатой зубчатой передачи и планетарного механизма.
42. Виды неуравновешенности звеньев. Статическое уравновешивание ротора.
43. Уравнения движения механизмов в форме интеграла энергии.

44. Силовой расчет ведущего звена механизма. Определение уравновешивающей силы методом Жуковского.
45. Графический метод определения передаточных отношений планетарных и дифференциальных механизмов (пример).
46. Сущность метода многопараметрической оптимизации при синтезе механизмов. Ограничения.
47. Статическое уравновешивание плоского четырехзвенного механизма.
48. Трение возвратательной кинематической пары.
49. Типы пространственных зубчатых механизмов, особенности конструкции и кинематика червячных передач.
50. Динамическое уравновешивание вращающихся звеньев.

### **8.3. Методические материалы, определяющие процедуры оценивания знаний, умений, навыков и (или) опыта деятельности, характеризующих этапы формирования компетенций**

Основной целью проведения промежуточной аттестации является определение степени достижения целей по учебной дисциплине или ее разделам. Осуществляется это проверкой и оценкой уровня теоретических знаний, полученных обучающимися, умения применять их в решении практических задач, степени овладения обучающимися практическими навыками и умениями в объеме требований рабочей программы по дисциплине, а также их умение самостоятельно работать с учебной литературой.

Организация проведения промежуточной аттестации регламентирована «Положением об организации образовательного процесса в федеральном государственном автономном образовательном учреждении «Московский политехнический университет».

#### **8.3.1. Показатели оценивания компетенций на различных этапах их формирования, достижение обучающимися планируемых результатов обучения по дисциплине**

<b>ПК-2 способностью проводить теоретические и экспериментальные научные исследования по поиску и проверке новых идей совершенствования наземных транспортно-технологических средств, их технологического оборудования и создания комплексов на их базе</b>				
<b>Этап (уровень)</b>	<b>Критерии оценивания</b>			
	<b>неудовлетворительно</b>	<b>удовлетворительно</b>	<b>хорошо</b>	<b>отлично</b>
<b>знать</b>	Обучающийся демонстрирует полное отсутствие или недостаточное соответствие следующих знаний: принципов работы отдельных механизмов и их взаи-	Обучающийся демонстрирует неполное соответствие следующих знаний: основные виды механизмов и их кинематические и динамические характеристики	Обучающийся демонстрирует частичное соответствие следующих знаний: основные виды механизмов и их	Обучающийся демонстрирует полное соответствие следующих знаний: принцип работы отдельных механизмов и их

	действие в машине		действие в машине	действие в машине
<b>уметь</b>	Обучающийся не умеет или в недостаточной степени умеет выполнять кинематические и динамические параметры механизмов	Обучающийся демонстрирует неполное соответствие следующих умений: находить отдельные параметры по заданным кинематическим и динамическим свойствам	Обучающийся демонстрирует частичное соответствие следующих умений: определять кинематические и динамические параметры отдельных звеньев	Обучающийся демонстрирует полное соответствие следующих умений: находить оптимальные параметры механизмов по заданным их свойствам
<b>владеть</b>	Обучающийся не владеет или в недостаточной степени владеет методикой расчета по подбору к рабочей машине	Обучающийся владеет в неполном объеме и проявляет недостаточность владения навыками использования компьютерных программ при выполнении конкретных расчетов	Обучающимся допускаются незначительные ошибки, неточности, затруднения, частично владеет навыками расчета по подбору двигателя к рабочей машине	Обучающийся свободно применяет полученные навыки, в полном объеме владеет методикой анализа и синтеза рычажных и зубчатых механизмов

## 9. Электронная информационно-образовательная среда

Каждый обучающийся в течение всего периода обучения обеспечивается индивидуальным неограниченным доступом к электронной информационно-образовательной среде Чебоксарского института (филиала) Московского политехнического университета из любой точки, в которой имеется доступ к информационно-телекоммуникационной сети «Интернет» (далее – сеть «Интернет»), как на территории филиала, так и вне ее. Электронная информационно-образовательная среда – совокупность информационных и телекоммуникационных технологий, соответствующих технологических средств, обеспечивающих освоение обучающимися образовательных программ в полном объеме независимо от места нахождения обучающихся.

Электронная информационно-образовательная среда обеспечивает:

- а) доступ к учебным планам, рабочим программам дисциплин (модулей), практик, электронным учебным изданиям и электронным образовательным ресурсам, указанным в рабочих программах дисциплин (модулей), практик;
- б) формирование электронного портфолио обучающегося, в том числе сохранение его работ и оценок за эти работы;
- в) фиксацию хода образовательного процесса, результатов промежуточной аттестации и результатов освоения программы бакалавриата;
- г) проведение учебных занятий, процедур оценки результатов обучения, реализация которых предусмотрена с применением электронного обучения, дистанционных образовательных технологий;

д) взаимодействие между участниками образовательного процесса, в том числе синхронное и (или) асинхронное взаимодействия посредством сети «Интернет».

Функционирование электронной информационно-образовательной среды обеспечивается соответствующими средствами информационно-коммуникационных технологий и квалификацией работников, ее использующих и поддерживающих. Функционирование электронной информационно-образовательной среды соответствует законодательству Российской Федерации. Основными составляющими ЭИОС филиала являются:

а) сайт института в сети Интернет, расположенный по адресу [www.polytech21.ru](http://www.polytech21.ru), <https://chebpolytech.ru/> который обеспечивает: - доступ обучающихся к учебным планам, рабочим программам дисциплин, практик, к изданиям электронных библиотечных систем, электронным информационным и образовательным ресурсам, указанных в рабочих программах (разделы сайта «Сведения об образовательной организации»); - информирование обучающихся обо всех изменениях учебного процесса (новостная лента сайта, лента анонсов); - взаимодействие между участниками образовательного процесса (подразделы сайта «Задать вопрос директору»);

б) официальные электронные адреса подразделений и сотрудников института с Яндекс-доменом @polytech21.ru (список контактных данных подразделений Филиала размещен на официальном сайте Филиала в разделе «Контакты», списки контактных официальных электронных данных преподавателей размещены в подразделах «Кафедры») обеспечивают взаимодействие между участниками образовательного процесса;

в) личный кабинет обучающегося (портфолио) (вход в личный кабинет размещен на официальном сайте Филиала в разделе «Студенту» подразделе «Электронная информационно-образовательная среда») включает в себя портфолио студента, электронные ведомости, рейтинг студентов и обеспечивает:

- фиксацию хода образовательного процесса, результатов промежуточной аттестации и результатов освоения образовательных программ обучающимися,
- формирование электронного портфолио обучающегося, в том числе с сохранение работ обучающегося, рецензий и оценок на эти работы,

г) электронные библиотеки, включающие электронные каталоги, полнотекстовые документы и обеспечивающие доступ к учебно-методическим материалам, выпускным квалификационным работам и т.д.: Чебоксарского института (филиала) - «ИРБИС»

д) электронно-библиотечные системы (ЭБС), включающие электронный каталог и полнотекстовые документы: - «ЛАНЬ» - [www.e.lanbook.com](http://www.e.lanbook.com) - Образовательная платформа Юрайт - <https://urait.ru>

е) платформа цифрового образования Политеха - <https://lms.mospolytech.ru/>

ж) система «Антиплагиат» - <https://www.antiplagiat.ru/>

з) система электронного документооборота DIRECTUM Standard — обеспечивает документооборот между Филиалом и Университетом;

и) система «1С Управление ВУЗом Электронный деканат» (Московский политехнический университет) обеспечивает фиксацию хода образовательного процесса, результатов промежуточной аттестации и результатов освоения образовательных программ обучающимися;

к) система «POLYTECH systems» обеспечивает информационное, документальное автоматизированное сопровождение образовательного процесса;

л) система «Абитуриент» обеспечивает документальное автоматизированное сопровождение работы приемной комиссии.

## **10. Перечень основной и дополнительной учебной литературы, необходимой для освоения дисциплины**

### *Основная литература*

1. Тимофеев, Г. А. Теория механизмов и машин : учебник и практикум для вузов / Г. А. Тимофеев. — 4-е изд., перераб. и доп. — Москва : Издательство Юрайт, 2023. — 432 с. — (Высшее образование). — ISBN 978-5-534-12245-9. — Текст : электронный // Образовательная платформа Юрайт [сайт]. — URL: <https://urait.ru/bcode/510455>.
2. Капустин, А. В. Теория механизмов и машин. Практикум : учебное пособие для вузов / А. В. Капустин, Ю. Д. Нагибин. — Москва : Издательство Юрайт, 2023. — 65 с. — ISBN 978-5-534-17166-2. — Текст : электронный // Образовательная платформа Юрайт [сайт]. — URL: <https://urait.ru/bcode/532492>.

### *Дополнительная литература*

3. Чусовитин, Н. А. Теория механизмов и машин : учебное пособие для вузов / Н. А. Чусовитин, В. П. Гилета, Ю. В. Ванаг. — 2-е изд., перераб. и доп. — Москва : Издательство Юрайт, 2021. — 177 с. — (Высшее образование). — ISBN 978-5-534-11972-5. — Текст : электронный // Образовательная платформа Юрайт [сайт]. — URL: <https://urait.ru/bcode/472066>
4. Теория механизмов и машин. Проектирование элементов и устройств технологических систем электронной техники : учебник для вузов / Е. Н. Ивашов, П. А. Лучников, А. С. Сигов, С. В. Степанчиков ; под редакцией А. С. Сигова. — 2-е изд., перераб. и доп. — Москва : Издательство Юрайт, 2023. — 369 с. — (Высшее образование). — ISBN 978-5-534-03196-6. — Текст : электронный // Образовательная платформа Юрайт [сайт]. — URL: <https://urait.ru/bcode/512208>.

### *Периодика*

1. 5 колесо : отраслевой журнал. URL: <https://5koleso.ru>. - Текст : электронный.

2. Вестник Сибирского государственного автомобильно-дорожного университета : Научный рецензируемый журнал. URL: <https://vestnik.sibadi.org/jour/index>. - Текст : электронный.

11. Профессиональные базы данных и информационно-справочные системы

Профессиональная база данных и информационно-справочные системы	Информация о праве собственности (реквизиты договора)
Ассоциация инженерного образования России <a href="http://www.ac-raee.ru/">http://www.ac-raee.ru/</a>	Совершенствование образования и инженерной деятельности во всех их проявлениях, относящихся к учебному, научному и технологическому направлениям, включая процессы преподавания, консультирования, исследования, разработки инженерных решений, включая нефтегазовую отрасль, трансфера технологий, оказания широкого спектра образовательных услуг, обеспечения связей с общественностью, производством, наукой и интеграции в международное научно-образовательное пространство. Свободный доступ
Все об автомобильных марках <a href="https://proautomarki.ru/kto-izobrel-avtomobil/">https://proautomarki.ru/kto-izobrel-avtomobil/</a>	Описание истории создания автомобилей в мире и в России. Свободный доступ
История автомобилей <a href="https://autohs.ru/avtomobili/legkovye/istoriya-razvitiya-avtomobilya-rannie-gody.html">https://autohs.ru/avtomobili/legkovye/istoriya-razvitiya-avtomobilya-rannie-gody.html</a>	Автомобиль величайшее изобретение, навсегда изменившее человечество. История развития автомобиля тесно связана с великими изобретателями и инженерами. Но в отличие от других крупных изобретений, оригинальная идея автомобиля не может быть приписана одному человеку. Над ней работали множество людей из разных стран мира. На этом сайте речь пойдет о начальном этапе развития автомобиля. Свободный доступ
Научная электронная библиотека Elibrary <a href="http://elibrary.ru/">http://elibrary.ru/</a>	Научная электронная библиотека eLIBRARY.RU - это крупнейший российский информационно-аналитический портал в области науки, технологии, медицины и образования, содержащий рефераты и полные тексты более 26 млн научных статей и публикаций, в том числе электронные версии более 5600 российских научно-технических журналов, из которых более 4800 журналов в открытом доступе. Свободный доступ
Трактор. История развития тракторной техники <a href="http://i-kiss.ru/rubrika/traktora">http://i-kiss.ru/rubrika/traktora</a>	Трактор - это самодвижущаяся (гусеничная или колёсная) машина, предназначенная для выполнения сельскохозяйственных, дорожно-строительных, землеройных, транспортных и других работ в аг-

Профессиональная база данных и информационно-справочные системы	Информация о праве собственности (реквизиты договора)
	регате с прицепными, навесными или стационарными машинами, механизмами и приспособлениями. Слово «трактор» происходит от английского слово «track». Трак - это основной элемент, из которого собирается гусеница. Свободный доступ
Профессия инженер-механик <a href="https://www.profguide.io/professions/injener_mehanik.html">https://www.profguide.io/professions/injener_mehanik.html</a>	Инженер-механик (mechanical engineer) – это специалист, который занимается проектированием, конструированием и эксплуатацией механического оборудования, машин, аппаратов в различных сферах производства и народного хозяйства. Свободный доступ
Федеральный портал «Российское образование» <a href="http://www.edu.ru">http://www.edu.ru</a>	Федеральный портал «Российское образование» – уникальный интернет-ресурс в сфере образования и науки. Ежедневно публикует самые актуальные новости, анонсы событий, информационные материалы для широкого круга читателей. Еженедельно на портале размещаются эксклюзивные материалы, интервью с ведущими специалистами – педагогами, психологами, учеными, репортажи и аналитические статьи. Читатели получают доступ к нормативно-правовой базе сферы образования, они могут пользоваться самыми различными полезными сервисами – такими, как онлайн-тестирование, опросы по актуальным темам и т.д.

Название организации	Сокращённое название	Организационно-правовая форма	Отрасль (область деятельности)	Официальный сайт
Ассоциация международных автомобильных перевозчиков	АСМАП	Ассоциация является некоммерческой организацией Ассоциация является юридическим лицом	Координация деятельности членов Ассоциации и представления и защиты их интересов в сфере перевозок грузов и пассажиров в международном автомобильном сообщении	<a href="https://www.asmap.ru/index.php">https://www.asmap.ru/index.php</a>
Российский союз инженеров	РСИ	Общероссийская общественная организация «Российский союз инженеров» (далее именуемая	Защита общих интересов и достижения уставных целей объединившихся граждан, осуществляющих свою	<a href="http://российский-союз-инженеров.рф/">http://российский-союз-инженеров.рф/</a>



Название организации	Сокращённое название	Организационно-правовая форма	Отрасль (область деятельности)	Официальный сайт
		«Союз») является основанным на членстве общественным объединением, созданным в форме общественной организации	деятельность на территории более половины субъектов Российской Федерации	
Ассоциация «Российские автомобильные дилеры»	РОАД	Некоммерческая организация – объединение юридических лиц	Координация предпринимательской деятельности, представление и защита общих имущественных интересов в области автомобильного дилерства	<a href="https://www.asroad.org/">https://www.asroad.org/</a>

## 12. Программное обеспечение (лицензионное и свободно распространяемое), используемое при осуществлении образовательного процесса

Аудитория	Программное обеспечение	Информация о праве собственности (реквизиты договора, номер лицензии и т.д.)
Учебная аудитория для проведения учебных занятий всех видов, предусмотренных программой бакалавриата/ специалитета/ магистратуры, оснащенная оборудованием и техническими средствами обучения, состав которых определяется в рабочих программах дисциплин (модулей)	Kaspersky Endpoint Security Стандартный Educational Renewal 2 года. Band S: 150-249	Номер лицензии 2B1E-211224-064549-2-19382 Сублицензионный договор №821_832.223.3К/21 от 24.12.2021 до 31.12.2023
	Windows 7 OLPNLAcdmс	договор №Д03 от 30.05.2012) с допсоглашениями от 29.04.14 и 01.09.16 (бессрочная лицензия)
	Google Chrome	Свободное распространяемое программное обеспечение (бессрочная лицензия)
	Zoom	свободно распространяемое программное обеспечение (бессрочная лицензия)
Кабинет технологии производства и ремонта машин помещение №2166	Microsoft Office Standard 2007(Microsoft DreamSpark Premium Electronic Software Delivery Academic(Microsoft Open License	номер лицензии-42661846 от 30.08.2007) с допсоглашениями от 29.04.14 и 01.09.16 (бессрочная лицензия)
Помещение для самостоятельной работы обучающихся Помещение № 1126	Kaspersky Endpoint Security Стандартный Educational Renewal 2 года. Band S: 150-249	Номер лицензии 2B1E-211224-064549-2-19382 Сублицензионный договор №821_832.223.3К/21 от 24.12.2021 до 31.12.2023
	Windows 7 OLPNLAcdmс	договор №Д03 от 30.05.2012) с допсоглашениями от 29.04.14 и

Аудитория	Программное обеспечение	Информация о праве собственности (реквизиты договора, номер лицензии и т.д.)
		01.09.16 (бессрочная лицензия)
	AdobeReader	свободно распространяемое программное обеспечение (бессрочная лицензия)
	Гарант	Договор № 735_480.2233К/20 от 15.12.2020
	Yandex браузер	свободно распространяемое программное обеспечение (бессрочная лицензия)
	Microsoft Office Standard 2007(Microsoft DreamSpark Premium Electronic Software Delivery Academic(Microsoft Open License	номер лицензии-42661846 от 30.08.2007) с допсоглашениями от 29.04.14 и 01.09.16 (бессрочная лицензия)
	Zoom	свободно распространяемое программное обеспечение (бессрочная лицензия)
	AIMP	отечественное свободно распространяемое программное обеспечение (бессрочная лицензия)

### 13. Материально-техническое обеспечение дисциплины

Тип и номер помещения	Перечень основного оборудования и технических средств обучения
<p>Учебная аудитория для проведения учебных занятий всех видов, предусмотренных программой бакалавриата/специалитета/ магистратуры, оснащенная оборудованием и техническими средствами обучения, состав которых определяется в рабочих программах дисциплин (модулей)</p> <p>Кабинет технологии производства и ремонта машин помещение №216б</p>	<p>Оборудование: комплект мебели для учебного процесса; доска учебная; стенды</p> <p>Технические средства обучения: компьютерная техника; мультимедийное оборудование (проектор, экран)</p>
<p>Помещение для самостоятельной работы обучающихся</p>	<p>Оборудование: комплект мебели для учебного процесса;</p> <p>Технические средства обучения: компьютерная техника с</p>

Помещение № 1126	возможностью подключения к сети «Интернет» и обеспечением доступа в электронную информационно-образовательную среду Филиала
------------------	---

#### **14. Методические указания для обучающегося по освоению дисциплины**

##### ***Методические указания для занятий лекционного типа***

В ходе лекционных занятий обучающемуся необходимо вести конспектирование учебного материала, обращать внимание на категории, формулировки, раскрывающие содержание тех или иных явлений и процессов, научные выводы и практические рекомендации.

Необходимо задавать преподавателю уточняющие вопросы с целью уяснения теоретических положений, разрешения спорных ситуаций. Целесообразно дорабатывать свой конспект лекции, делая в нем соответствующие записи из основной и дополнительной литературы, рекомендованной преподавателем и предусмотренной учебной программой дисциплины.

##### ***Методические указания для занятий семинарского (практического) типа.***

Практические занятия позволяют развивать у обучающегося творческое теоретическое мышление, умение самостоятельно изучать литературу, анализировать практику; учат четко формулировать мысль, вести дискуссию, то есть имеют исключительно важное значение в развитии самостоятельного мышления.

Подготовка к практическому занятию включает два этапа. На первом этапе обучающийся планирует свою самостоятельную работу, которая включает: уяснение задания на самостоятельную работу; подбор основной и дополнительной литературы; составление плана работы, в котором определяются основные пункты предстоящей подготовки. Составление плана дисциплинирует и повышает организованность в работе.

Второй этап включает непосредственную подготовку к занятию, которая начинается с изучения основной и дополнительной литературы. Особое внимание при этом необходимо обратить на содержание основных положений и выводов, объяснение явлений и фактов, уяснение практического приложения рассматриваемых теоретических вопросов. Далее следует подготовить тезисы для выступлений по всем учебным вопросам, выносимым на практическое занятие или по теме, вынесенной на дискуссию (круглый стол), продумать примеры с целью обеспечения тесной связи изучаемой темы с реальной жизнью.

Готовясь к докладу или выступлению в рамках интерактивной формы (дискуссия, круглый стол), при необходимости следует обратиться за помощью к преподавателю.

##### ***Методические указания к самостоятельной работе.***

Самостоятельная работа обучающегося является основным средством овладения учебным материалом во время, свободное от обязательных учебных

занятий. Самостоятельная работа обучающегося над усвоением учебного материала по учебной дисциплине может выполняться в библиотеке университета, учебных кабинетах, компьютерных классах, а также в домашних условиях. Содержание и количество самостоятельной работы обучающегося определяется учебной программой дисциплины, методическими материалами, практически заданиями и указаниями преподавателя.

***Самостоятельная работа в аудиторное время может включать:***

- 1) конспектирование (составление тезисов) лекций;
- 2) выполнение контрольных работ;
- 3) решение задач;
- 4) работу со справочной и методической литературой;
- 5) работу с нормативными правовыми актами;
- 6) выступления с докладами, сообщениями на семинарских занятиях;
- 7) защиту выполненных работ;
- 8) участие в оперативном (текущем) опросе по отдельным темам изучаемой дисциплины;
- 9) участие в беседах, деловых (ролевых) играх, дискуссиях, круглых столах, конференциях;
- 10) участие в тестировании и др.

***Самостоятельная работа во внеаудиторное время может состоять из:***

- 1) повторения лекционного материала;
- 2) подготовки к практическим занятиям;
- 3) изучения учебной и научной литературы;
- 4) изучения нормативных правовых актов (в т.ч. в электронных базах данных);
- 5) решения задач, и иных практических заданий
- 6) подготовки к контрольным работам, тестированию и т.д.;
- 7) подготовки к практическим занятиям устных докладов (сообщений);
- 8) подготовки рефератов, эссе и иных индивидуальных письменных работ по заданию преподавателя;
- 9) выполнения курсовых работ, предусмотренных учебным планом;
- 10) выполнения выпускных квалификационных работ и др.
- 11) выделения наиболее сложных и проблемных вопросов по изучаемой теме, получение разъяснений и рекомендаций по данным вопросам с преподавателями на консультациях.
- 12) проведения самоконтроля путем ответов на вопросы текущего контроля знаний, решения представленных в учебно-методических материалах кафедры задач, тестов, написания рефератов и эссе по отдельным вопросам изучаемой темы.

Текущий контроль осуществляется в форме устных, тестовых опросов, докладов, творческих заданий.

В случае пропусков занятий, наличия индивидуального графика обучения и для закрепления практических навыков студентам могут быть выданы типовые индивидуальные задания, которые должны быть сданы в установленный преподавателем срок.

### **15. Особенности реализации дисциплины для инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья**

Обучение по дисциплине «Теория механизмов и машин» инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья (далее ОВЗ) осуществляется преподавателем с учетом особенностей психофизического развития, индивидуальных возможностей и состояния здоровья таких обучающихся.

Для студентов с нарушениями опорно-двигательной функции и с ОВЗ по слуху предусматривается сопровождение лекций и практических занятий мультимедийными средствами, раздаточным материалом.

Для студентов с ОВЗ по зрению предусматривается применение технических средств усиления остаточного зрения, а также предусмотрена возможность разработки аудиоматериалов.

По дисциплине «Теория механизмов и машин» обучение инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья может осуществляться как в аудитории, так и с использованием электронной информационно-образовательной среды, образовательного портала и электронной почты.

## ЛИСТ ДОПОЛНЕНИЙ И ИЗМЕНЕНИЙ рабочей программы дисциплины

Рабочая программа дисциплины рассмотрена, обсуждена и одобрена для исполнения в 2019-2020 учебном году на заседании кафедры, протокол № 10 от протокол от «18» мая.2019

Внесены дополнения и изменения в части актуализации лицензионного программного обеспечение, используемое при осуществлении образовательного процесса по данной дисциплины, а так же современных профессиональных баз данных и информационных справочных системах.

Рабочая программа дисциплины рассмотрена, обсуждена и одобрена для исполнения в 2020-2021 учебном году на заседании кафедры, протокол № 9 от «16» мая 2020 г.

Внесены дополнения и изменения в части актуализации лицензионного программного обеспечение, используемое при осуществлении образовательного процесса по данной дисциплины, а так же современных профессиональных баз данных и информационных справочных системах.

Рабочая программа дисциплины рассмотрена, обсуждена и одобрена для исполнения в 2021-2022 учебном году на заседании кафедры, протокол № 10 от «10» апреля 2021 г.

Внесены дополнения и изменения в части актуализации лицензионного программного обеспечение, используемое при осуществлении образовательного процесса по данной дисциплины, а так же современных профессиональных баз данных и информационных справочных системах.

Рабочая программа дисциплины рассмотрена, обсуждена и одобрена для исполнения в 2022-2023 учебном году на заседании кафедры, протокол № 9 от «14» мая 2022 г.

Внесены дополнения и изменения в части актуализации лицензионного программного обеспечение, используемое при осуществлении образовательного процесса по данной дисциплины, а так же современных профессиональных баз данных и информационных справочных системах, актуализации тем для самостоятельной работы, актуализации вопросов для подготовки к промежуточной аттестации, актуализации перечня основной и дополнительной учебной литературы.

Рабочая программа дисциплины рассмотрена, обсуждена и одобрена для исполнения в 2023-2024 учебном году на заседании кафедры, протокол № 08 от «20» мая 2023 г.

Внесены дополнения и изменения в части актуализации лицензионного программного обеспечение, используемое при осуществлении образовательного процесса по данной дисциплины, а так же современных профессиональных баз данных и информационных справочных системах, актуализации тем для самостоятельной работы, актуализации вопросов для подготовки к промежуточной аттестации, актуализации перечня основной и дополнительной учебной литературы.

Рабочая программа дисциплины рассмотрена, обсуждена и одобрена для исполнения в 2023-2024 учебном году на заседании кафедры, протокол № 10 от «22» августа 2023 г.

Внесены дополнения и изменения в части актуализации электронных библиотечных систем.