

АННОТАЦИЯ
к рабочей программе дисциплины
«Теория механизмов и машин»

Направление подготовки 15.03.05 – Конструкторско-технологическое обеспечение машиностроительных производств

Профиль Технология машиностроения

Квалификация выпускника Бакалавр

Нормативный период обучения 4 года / 5 лет

Форма обучения Очная / Заочная

Год начала подготовки 2017г.

1.1 Цели дисциплины

- получение знаний по структуре и принципам функционирования механических технических систем; знаний общих методов исследования и проектирования схем механизмов, необходимых для создания машин, установок, автоматических устройств, соответствующих современным требованиям эффективности, точности, надежности и экономичности.

1.2 Задачи освоения дисциплины

- изучение общих принципов анализа и синтеза типовых механизмов и их систем, разработка общих методов исследования структуры, геометрии, кинематики и динамики типовых механизмов и их систем;

- освоение основных положений теории механизмов и машин, позволяющих описать явления в природе, и пределов применимости этих теорий для решения современных и перспективных профессиональных задач;

- ознакомление с историей и логикой развития теории механизмов и машин и основных ее открытий;

- изучение специальной литературы и другой научно-технической информации, достижений отечественной и зарубежной науки и техники в области машиностроения и технологий производства;

- овладение основными принципами и методами решения научно-технических задач;

- формирование навыков по применению положений теории механизмов и машин к грамотному научному анализу ситуаций, с которыми специалисту придется сталкиваться при создании или использовании новой техники и новых технологий.

Перечень формируемых компетенций: ОПК-1.

ОПК-1 – способностью использовать основные закономерности, действующие в процессе изготовления машиностроительных изделий требуемого качества, заданного количества при наименьших затратах общественного труда.

Общая трудоемкость дисциплины ЗЕТ: 5.

Форма итогового контроля по дисциплине: Экзамен.