

**МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ**

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
«Воронежский государственный технический университет»

Декан дорожно-транспортного факультета
Воронежский государственный технический университет
Факультет
«31» августа 2021
Воронеж В.Л.



РАБОЧАЯ ПРОГРАММА
дисциплины
«Теоретическая механика»

Специальность 08.05.01 Строительство уникальных зданий и сооружений

Специализация Строительство автомагистралей, аэродромов и специальных сооружений

Квалификация выпускника инженер-строитель

Нормативный период обучения 6 лет

Форма обучения очная

Год начала подготовки 2018

Автор программы



/Козлов В. А./

Заведующий кафедрой
строительной механики




/Козлов В. А./

Руководитель ОПОП

/Андреев А. В./

Воронеж 2021

1. ЦЕЛИ И ЗАДАЧИ ДИСЦИПЛИНЫ

1.1. Цели дисциплины

Теоретическая механика является одной из фундаментальных общенаучных дисциплин физико-математического цикла. Изучение теоретической механики должно также дать тот минимум фундаментальных знаний в области механического взаимодействия, равновесия и движения материальных тел, на базе которых строится большинство специальных дисциплин инженерно-технического образования. Кроме того, изучение теоретической механики способствует расширению научного кругозора и повышению общей культуры будущего специалиста, развитию его мышления и становлению его мировоззрения.

1.2. Задачи освоения дисциплины

- Дать студенту первоначальные представления о постановке инженерных и технических задач, их формализации, выборе модели изучаемого механического явления.
- Привить навыки использования математического аппарата для решения инженерных задач в области механики.
- Освоить методы статического расчета конструкций и их элементов.
- Освоить основы кинематического и динамического исследования элементов строительных конструкций, строительных машин и механизмов.
- Развитие логического мышления и творческого подхода к решению профессиональных задач.

В итоге изучения курса теоретической механики студент должен знать основные понятия и законы механики и вытекающие из этих законов методы изучения равновесия и движения материальной точки, твердого тела и механической системы (в объеме основной части программы).

2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ОПОП

Дисциплина «Теоретическая механика» относится к дисциплинам обязательной части блока Б1.

3. ПЕРЕЧЕНЬ ПЛАНИРУЕМЫХ РЕЗУЛЬТАТОВ ОБУЧЕНИЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ

Процесс изучения дисциплины «Теоретическая механика» направлен на формирование следующих компетенций:

ОПК-1 - Способен решать прикладные задачи строительной отрасли, используя теорию и методы фундаментальных наук.

Компетенция	Результаты обучения, характеризующие сформированность компетенции
ОПК-1	знать постановку и методы решения задач механики о движении и равновесии механических систем
	уметь решать конкретные задачи теоретической механики при равновесии и движении твердых тел и

	механических систем
	владеть фундаментальными принципами и методами расчета выбранных конструктивных схем для механических систем, в том числе строительных

4. ОБЪЕМ ДИСЦИПЛИНЫ

Общая трудоемкость дисциплины «Теоретическая механика» составляет 7 з.е.

Распределение трудоемкости дисциплины по видам занятий

очная форма обучения

Виды учебной работы	Всего часов	Семестры	
		2	3
Аудиторные занятия (всего)	104	50	54
В том числе:			
Лекции	34	16	18
Практические занятия (ПЗ)	70	34	36
Самостоятельная работа	85	58	27
Часы на контроль	63	36	27
Виды промежуточной аттестации - экзамен	+	+	+
Общая трудоемкость: академические часы	252	144	108
зач.ед.	7	4	3

5. СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

5.1 Содержание разделов дисциплины и распределение трудоемкости по видам занятий

очная форма обучения

№ п/п	Наименование темы	Содержание раздела	Лекц	Прак зан.	СРС	Всего, час
1	Основные понятия, определения и теоремы статики	Предмет механики. Статика, кинематика, динамика – разделы механики. Предмет статики. Основные понятия статики. Аксиомы статики. Виды связей, их реакции. Проекция силы на ось. Геометрический и аналитический способы сложения сил. Сходящиеся силы, их равнодействующая. Геометрическое условие равновесия системы сходящихся сил, аналитические условия равновесия. Равновесие трех непараллельных сил. Момент силы относительно точки (центра) как вектор. Понятие о паре сил. Момент пары как вектор. Теорема об эквивалентности пар. Свойства пары сил. Теорема о приведении произвольной системы сил к данному центру. Главный вектор и главный момент системы сил. Векторные условия равновесия произвольной системы сил. Теорема Вариньона о моменте равнодействующей.	3	2	6	11
2	Система сил, расположенных в одной плоскости	Плоская система сходящихся сил, их равнодействующая. Геометрическое условие равновесия системы сходящихся сил, аналитические условия равновесия. Алгебраическое значение момента силы и пары сил. Распределенная нагрузка. Аналитические условия равновесия параллельной и произвольной плоской системы сил. Равновесие системы тел. Статически определимые и статически неопределимые системы. Понятие о ферме. Леммы о нулевых стержнях. Определение усилий в стержнях плоской фермы способом вырезания узлов и способом сечений (Риттера).	4	18	30	52

		Равновесие при наличии сил трения. Трение скольжения при покое (сцепление) и при движении. Коэффициент трения. Равновесие гибкой нити, формула Эйлера. Трение качения; коэффициент трения качения.				
3	Произвольная система сил Центр тяжести твердых тел	Момент силы относительно оси; зависимость между моментами силы относительно центра и относительно оси, проходящей через этот центр. Аналитические формулы для моментов силы относительно координатных осей. Вычисление главного вектора и главного момента произвольной системы сил. Частные случаи приведения произвольной системы сил; динамический винт. Аналитические условия равновесия произвольной пространственной системы сил, случай параллельных сил. Приведение системы параллельных сил к равнодействующей. Центр параллельных сил; его радиус-вектор и координаты. Центр тяжести твердого тела; центр тяжести объема, площади, линии. Способы определения положений центров тяжести тел.	3	4	8	15
4	Введение в кинематику Кинематика точки	Предмет кинематики. Задачи кинематики. Способы задания движения точки. Скорость и ускорение точки. Вычисление кинематических характеристик точки при различных способах задания ее движения. Частные случаи движения точки.	2	4	6	12
5	Кинематика твердого тела	Поступательное движение твердого тела, его свойства. Вращение твердого тела вокруг неподвижной оси. Угловая скорость и угловое ускорение тела. Скорость и ускорение точки твердого тела, вращающегося вокруг неподвижной оси (скалярная и векторная формы). Передаточные механизмы. Плоскопараллельное (плоское) движение твердого тела. Уравнения движения плоской фигуры. Теорема о сложении скоростей при плоском движении, следствие. Мгновенный центр скоростей, частные случаи определения его положения. Теорема о сложении ускорений при плоском движении тела. Мгновенный центр ускорений, частные случаи его определения.	3	4	6	13
6	Сложное движение точки	Абсолютное и относительное движение точки. Переносное движение. Теорема о сложении скоростей. Теорема Кориолиса о сложении ускорений. Определение ускорения Кориолиса.	1	2	2	5
7	Введение в динамику Динамика точки	Законы динамики. Дифференциальные уравнения движения точки в декартовых координатах и в проекциях на оси естественного трехгранника. Две основные задачи динамики для материальной точки, их решения. Движение точки по заданной неподвижной кривой. Математический маятник. Дифференциальные уравнения относительного движения. Количество движения материальной точки. Элементарный импульс силы. Импульс силы за конечный промежуток времени. Теорема об изменении количества движения точки в дифференциальной и в конечной формах. Момент количества движения материальной точки относительно центра и относительно оси. Теорема об изменении момента количества движения точки. Сохранение момента количества движения точки в случае действия центральной силы. Элементарная работа силы; аналитическое выражение элементарной работы. Работа силы на конечном перемещении точки. Работа силы тяжести, упругости, трения. Мощность. Кинетическая энергия материальной точки. Теорема об изменении кинетической энергии точки.	4	10	6	20
8	Общие теоремы динамики механической системы Динамика твердого тела	Механическая система. Классификация сил, свойства внутренних сил. Масса системы. Центр масс; радиус-вектор и координаты центра масс. Дифференциальные уравнения движения механической системы. Теорема о движении центра масс системы. Закон сохранения движения центра масс. Количество движения механической системы. Теорема об изменении количества движения системы в	6	12	10	28

		дифференциальной и в конечной формах. Закон сохранения количества движения системы. Момент инерции системы и твердого тела относительно оси. Радиус инерции. Теорема о моментах инерции тела относительно параллельных осей. Осевые моменты инерции однородного тонкого стержня, тонкого круглого кольца, диска. Главный момент количества движения или кинетический момент механической системы относительно центра и относительно оси вращения. Теорема об изменении кинетического момента механической системы. Дифференциальное уравнение вращения твердого тела вокруг неподвижной оси. Физический маятник. Дифференциальные уравнения плоскопараллельного движения твердого тела. Работа и мощность сил, приложенных к твердому телу, вращающемуся вокруг неподвижной оси, сопротивление при качении. Кинетическая энергия механической системы. Кинетическая энергия твердого тела при поступательном движении, при вращении вокруг неподвижной оси и при плоскопараллельном движении. Теорема об изменении кинетической энергии механической системы. Равенство нулю суммы работ внутренних сил в твердом теле. Потенциальная энергия. Закон сохранения механической энергии.				
9	Принципы механики	Сила инерции материальной точки. Принцип Даламбера для материальной точки и механической системы. Главный вектор и главный момент сил инерции. Возможные перемещения системы. Число степеней свободы системы. Связи, их классификация. Идеальные связи. Принцип возможных перемещений. Принцип Даламбера-Лагранжа; общее уравнение динамики. Обобщенные координаты, скорости, силы. Условия равновесия системы в обобщенных координатах, уравнения Лагранжа.	4	10	7	21
10	Основы теории колебаний	Свободные колебания материальной точки. Амплитуда, круговая частота, период и частота колебаний. Затухающие колебания точки при различном сопротивлении среды. Вынужденные колебания точки, явление резонанса.	4	4	4	12
Итого			34	70	85	189

5.2 Перечень лабораторных работ

Не предусмотрено учебным планом

6. ПРИМЕРНАЯ ТЕМАТИКА КУРСОВЫХ ПРОЕКТОВ (РАБОТ) И КОНТРОЛЬНЫХ РАБОТ

В соответствии с учебным планом освоение дисциплины не предусматривает выполнение курсового проекта (работы) или контрольной работы.

7. ОЦЕНОЧНЫЕ МАТЕРИАЛЫ ДЛЯ ПРОВЕДЕНИЯ ПРОМЕЖУТОЧНОЙ АТТЕСТАЦИИ ОБУЧАЮЩИХСЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ

7.1. Описание показателей и критериев оценивания компетенций на различных этапах их формирования, описание шкал оценивания

7.1.1 Этап текущего контроля

Результаты текущего контроля знаний и межсессионной аттестации оцениваются по следующей системе:

«аттестован»;

«не аттестован».

Компетенция	Результаты обучения, характеризующие сформированность компетенции	Критерии оценивания	Аттестован	Не аттестован
ОПК-1	знать постановку и методы решения задач механики о движении и равновесии механических систем	Посещение и работа на лекционных занятиях	Посещено более 50%, наличие конспекта	Посещено менее 50%, отсутствует конспект
	уметь решать конкретные задачи теоретической механики при равновесии и движении твердых тел и механических систем	Посещение и работа на практических занятиях	Посещено более 50%, решено более 50% из текущих тестовых задач	Посещено менее 50%, тестовые задачи не решены
	владеть фундаментальными принципами и методами расчета выбранных конструктивных схем для механических систем, в том числе строительных	Решение прикладных задач в виде выполнения расчетно-графических заданий (РГЗ)	Выполнение РГЗ в срок, предусмотренный в рабочих программах	Невыполнение РГЗ в срок, предусмотренный в рабочих программах

7.1.2 Этап промежуточного контроля знаний

Результаты промежуточного контроля знаний оцениваются в 2, 3 семестрах для очной формы обучения по четырехбалльной системе:

«отлично»;

«хорошо»;

«удовлетворительно»;

«неудовлетворительно».

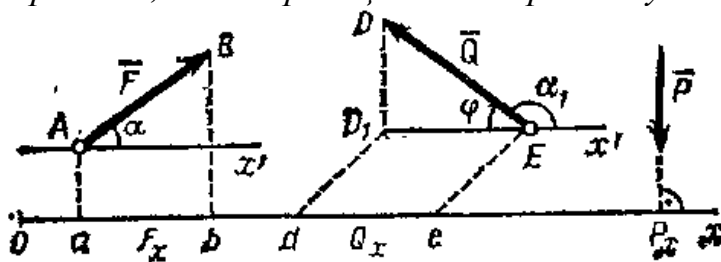
Компетенция	Результаты обучения, характеризующие сформированность компетенции	Критерии оценивания	Отлично	Хорошо	Удовл.	Неудовл.
ОПК-1	знать постановку и методы решения задач механики о движении и равновесии механических систем	Теоретич. вопросы в экзаменац. билете	2 верных ответа из 2	1 верный ответа из 2	1 верный ответ из 2	0 верных ответов из 2
	уметь решать конкретные задачи теоретической механики при равновесии и движении твердых тел и механических систем	Решение стандартных практических задач из экзаменац. билета	Решено 6-7 стандартных задач из 7	Решено 5-6 стандартных задач из 7	Решено 3-4 стандартных задач из 7	Решено менее 4 задач из 7
	владеть фундаментальными принципами и методами расчета выбранных конструктивных схем для механических систем, в том числе строительных	Выполнение расчетно-графических заданий (РГЗ)	РГЗ выполнено в срок, в полном объеме, получены верные ответы	РГЗ выполнено в срок, неточности в ходе решения или ответах	РГЗ выполнено не в срок, ошибки в ходе решения и ответах исправлены	РГЗ выполнено неверно

7.2 Примерный перечень оценочных средств (типовые контрольные задания или иные материалы, необходимые для оценки знаний, умений, навыков и (или) опыта деятельности)

7.2.1 Примерный перечень заданий для подготовки к тестированию

1) Проекция силы на ось.

Проекция силы на ось есть алгебраическая величина, равная произведению модуля силы на косинус угла между силой и положительным направлением оси. Если этот угол острый – проекция положительна, если тупой – отрицательна, а если сила перпендикулярна оси, то ее проекция на ось равна нулю.



$$F_x = F \cos \alpha, \quad Q_x = Q \cos \alpha_1 = -Q \cos \varphi, \quad P_x = 0.$$

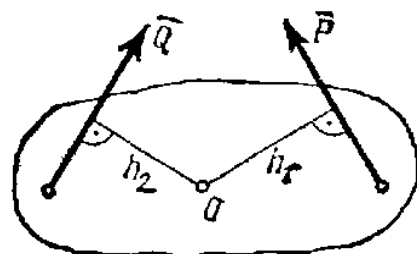
2) Алгебраический момент силы относительно центра.

Алгебраический момент силы \vec{F} относительно центра O равен взятому с соответствующим знаком произведению модуля силы на ее плечо, т. е.

$$m_O(\vec{F}) = \pm Fh.$$

Плечо – это кратчайшее расстояние (длина перпендикуляра) от центра O до линии действия силы. Если линия действия пересекает центр, то ее момент относительно него равен нулю (плечо $h = 0$).

При этом в правой системе координат, принятой в механике, момент считается положительным, когда сила стремится повернуть тело вокруг центра O против хода часовой стрелки, и отрицательным – когда по ходу часовой стрелки. Так, для сил, изображенных на рис.: $m_O(\vec{P}) = Ph_1$, $m_O(\vec{Q}) = -Qh_2$.



3) Уравнения равновесия для плоской системы сил.

Для равновесия произвольной плоской системы сил необходимо и достаточно, чтобы суммы проекций всех сил на каждую из двух координатных осей и сумма их моментов относительно любого центра, лежащего в плоскости действия сил, были равны нулю.

$$R_x = \sum F_{kx} = 0, \quad R_y = \sum F_{ky} = 0, \quad M_O = \sum m_O(\vec{F}_k) = 0.$$

4) Уравнения равновесия для пространственной системы сил.

Для равновесия произвольной пространственной системы сил необходимо и достаточно, чтобы суммы проекций всех сил на каждую из трех координатных осей и суммы их моментов относительно этих осей были равны нулю:

$$1) \sum F_{kx} = 0, \quad 2) \sum F_{ky} = 0, \quad 3) \sum F_{kz} = 0;$$

$$4) \sum m_x(\bar{F}_k) = 0, \quad 5) \sum m_y(\bar{F}_k) = 0, \quad 6) \sum m_z(\bar{F}_k) = 0.$$

5) Координаты центра тяжести плоской фигуры.

Координаты центра тяжести для плоской фигуры:

$$x_C = \frac{1}{S} \sum s_k x_k, \quad y_C = \frac{1}{S} \sum s_k y_k,$$

где S – площадь всей пластины; s_k – площади ее частей. При этом точку C называют центром тяжести площади S .

б) Скорость и ускорение точки при векторном и координатном способах задания её движения.

$$\text{Векторный: } \bar{v} = \frac{d\bar{r}}{dt}, \quad \bar{a} = \frac{d\bar{v}}{dt} = \frac{d^2\bar{r}}{dt^2}.$$

$$\text{Координатный: } v_x = \frac{dx}{dt} = \dot{x}, \quad v_y = \frac{dy}{dt} = \dot{y}, \quad v_z = \frac{dz}{dt} = \dot{z}; \quad v = \sqrt{v_x^2 + v_y^2 + v_z^2}.$$

$$a_x = \dot{v}_x = \ddot{x}, \quad a_y = \dot{v}_y = \ddot{y}, \quad a_z = \dot{v}_z = \ddot{z}; \quad a = \sqrt{a_x^2 + a_y^2 + a_z^2}.$$

7) Поступательное движение твёрдого тела, его свойства.

Поступательным называется такое движение твёрдого тела, при котором любая прямая, проведенная в этом теле, перемещается, оставаясь параллельной своему начальному направлению.

При поступательном движении все точки тела описывают одинаковые (при наложении совпадающие) траектории и имеют в каждый момент времени одинаковые по модулю и направлению скорости и ускорения.

8) Скорости и ускорения точек вращающегося твёрдого тела.

Скорость точки: $v = h\omega$, где h – расстояние точки от оси вращения, ω – угловая скорость вращения.

$$\text{Ускорение точки: } a_\tau = h\varepsilon, \quad a_n = h\omega^2; \quad a = \sqrt{a_\tau^2 + a_n^2} \quad \text{или} \quad a = h\sqrt{\varepsilon^2 + \omega^4}.$$

Касательная составляющая ускорения a_τ направлена по касательной к траектории (в сторону движения при ускоренном вращении тела и в обратную сторону при замедленном); нормальная составляющая a_n всегда направлена по радиусу к оси вращения

9) Дифференциальные уравнения движения свободной материальной точки.

Уравнения в декартовых прямоугольных координатах:

$$m\ddot{x} = \sum F_{kx}, \quad m\ddot{y} = \sum F_{ky}, \quad m\ddot{z} = \sum F_{kz}.$$

Уравнения в проекциях на оси естественного трехгранника:

$$ma_\tau = \sum F_{k\tau}, \quad ma_n = \sum F_{kn}, \quad ma_b = \sum F_{kb}.$$

Или

$$m \frac{d^2 s}{dt^2} = \sum F_{k\tau}, \quad m \frac{v^2}{\rho} = \sum F_{kn}, \quad 0 = \sum F_{kb}.$$

10) Работа силы тяжести, трения.

Работа силы тяжести равна взятому со знаком плюс или минус произведению модуля силы на вертикальное перемещение точки ее приложения.

Работа положительна, если начальная точка выше конечной, и отрицательна, если начальная точка ниже конечной: $A_G = \pm Gh$.

Если численно сила трения постоянна, то

$$A_{\text{тр}} = -F_{\text{тр}}s, \text{ где } s - \text{перемещение точки.}$$

11) Теорема об изменении кинетической энергии точки.

Изменение кинетической энергии точки при некотором ее перемещении равно алгебраической сумме работ всех действующих на точку сил на том же перемещении:

$$\frac{mv_1^2}{2} - \frac{mv_0^2}{2} = \sum A_k.$$

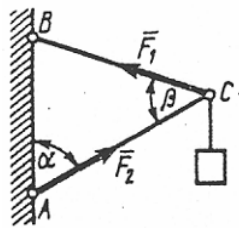
12) Дифференциальное уравнение вращения твёрдого тела вокруг неподвижной оси.

$$\text{Дифференциальное уравнение вращения: } J_z \frac{d\omega}{dt} = J_z \frac{d^2\varphi}{dt^2} = J_z \varepsilon = M_z^e.$$

Здесь J_z – осевой момент инерции; ε – угловое ускорение; M_z^e – вращающий момент внешних сил.

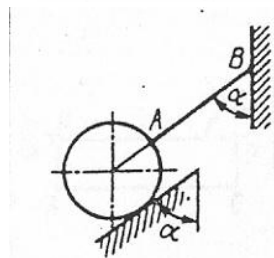
7.2.2 Примерный перечень заданий для решения стандартных задач 2 семестр

1. Равновесие системы сходящихся сил



1.2.5

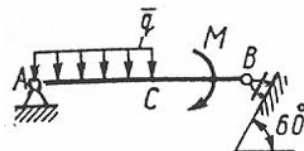
Шарнирный трехзвенник ABC удерживает в равновесии груз, подвешенный к шарнирному болту C . Под действием груза стержень AC сжат силой $F_2 = 25$ Н. Заданы углы $\alpha = 60^\circ$ и $\beta = 45^\circ$. Считая стержни AC и BC невесомыми, определить усилие в стержне BC .



1.2.15

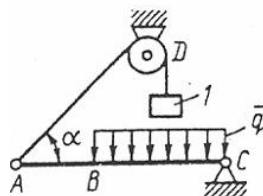
Однородный шар весом 12 Н удерживается в равновесии на гладкой наклонной плоскости с помощью веревки AB . Определить давление шара на плоскость, если угол $\alpha = 60^\circ$.

2. Равновесие произвольной плоской системы сил



2.4.4

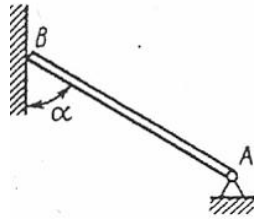
Определить момент M пары сил, при котором реакция опоры B равна 250 Н, если интенсивность распределенной нагрузки $q = 150$ Н/м, размеры $AC = CB = 2$ м.



2.4.10

Балка AC закреплена в шарнире C и поддерживается в горизонтальном положении веревкой AD , перекинутой через блок. Определить интенсивность распределенной нагрузки q , если длины $BC = 5$ м, $AC = 8$ м, угол $\alpha = 45^\circ$, а вес груза I равен 20 Н.

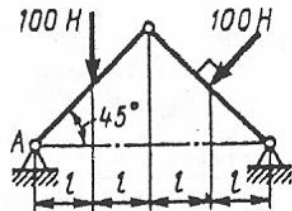
2.4.15.



Конец B однородного бруса весом 100 кН , закрепленного в шарнире A , опирается на гладкую стену. Определить в кН давление бруса на стену, если угол $\alpha = 60^\circ$.

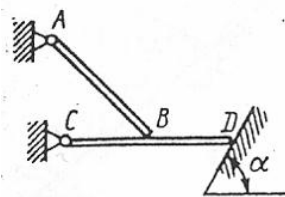
3. Равновесие составных конструкций

3.2.10



Определить вертикальную составляющую реакции в шарнире A .

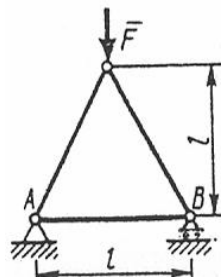
3.2.21



Однородная балка AB , вес которой 200 Н , свободно опирается в точке B на горизонтальную балку CD . Определить, с какой силой балка CD действует на опорную плоскость в точке D , если расстояние $CB = BD$, угол $\alpha = 60^\circ$. Весом балки CD пренебречь.

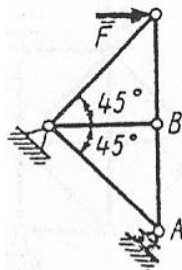
4. Расчет плоских ферм (метод вырезания узлов)

4.2.10



Определить усилие в стержне AB . Сила $F = 400 \text{ Н}$.

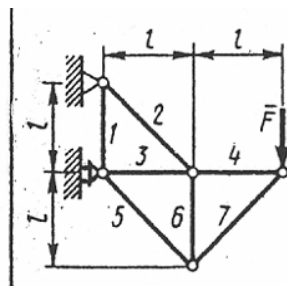
4.2.19



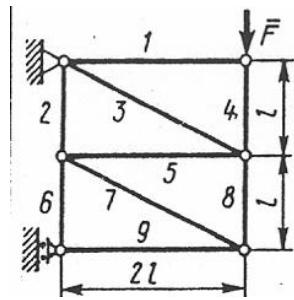
Определить усилие в стержне AB . Сила $F = 400 \text{ Н}$.

5. Расчет плоских ферм (метод сквозных сечений)

4.3.4



Определить усилие в стержне 3 . Сила $F = 460 \text{ Н}$.



4.3.10

Определить усилие в стержне 8. Сила $F = 260 \text{ Н}$.

6. Вращательное движение твердого тела

	<p>Дано: $OA = 1 \text{ м}$. Угловая скорость кривошипа изменяется по закону $\omega = 2 \sin \frac{\pi t}{3}$ (рад/с). Определить касательное ускорение точки A в момент времени $t_1 = 1 \text{ с}$.</p>
	<p>Твердое тело вращается вокруг неподвижной оси по закону $\varphi = 5t^2 - 3t$. Определить угловую скорость тела в момент времени $t_1 = 1 \text{ с}$.</p>

7. Плоское движение твердого тела

	<p>Подвижный блок радиуса $R = 2 \text{ м}$ катится по тросу без скольжения. Скорость конца троса $V_0 = 4 \text{ м/с}$. Определить скорость точки A.</p>
	<p>Кривошип длины $OA = 2 \text{ м}$ имеет в данный момент времени угловую скорость $\omega_0 = 4 \text{ рад/с}$, $AB = 6 \text{ м}$. Определить скорость ползуна B.</p>
	<p>Ползун A в данный момент времени имеет скорость $V_A = 4 \text{ м/с}$; $\alpha = 60^\circ$. Определить скорость ползуна B.</p>
	<p>Колесо радиуса $R = 2 \text{ м}$ катится без скольжения. Скорость центра $V_0 = 4 \text{ м/с}$. Определить скорость точки A.</p>

3 семестр

1. Первая задача динамики (криволинейное движение)

Материальная точка массой $m = 14$ кг движется по окружности радиуса $r = 7$ м с постоянным касательным ускорением $a_\tau = 0,5$ м/с². Определить модуль равнодействующих сил, действующих на точку, в момент времени $t = 4$ с, если при $t_0 = 0$ скорость $v_0 = 0$.

Внутри гладкой трубки, изогнутой по окружности радиуса $r = 2$ м, в горизонтальной плоскости из состояния покоя движется материальная точка массой $m = 42$ кг под действием силы $F = 21$ Н. Определить горизонтальную составляющую реакции трубки в момент времени $t = 7$ с, если направление силы совпадает с вектором скорости.

Материальная точка движется по криволинейной траектории под действием силы $F = 15\tau + 0,3m$. Определить массу точки, если в момент времени $t = 20$ с её ускорение $a = 0,6$ м/с².

2. Вторая задача динамики (прямолинейное движение)

Тело массой $m = 200$ кг из состояния покоя движется вверх по гладкой наклонной плоскости, образующей угол в 30° с горизонтальной поверхностью, под действием силы $F = 1$ кН. Определить время, за которое тело переместится на расстояние 8 м.

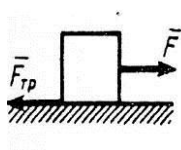
Материальная точка массой $m = 900$ кг движется по горизонтальной прямой под действием силы $F = 270t$ Н, которая направлена по той же прямой. Определить скорость точки в момент времени $t = 10$ с, если при $t_0 = 0$ скорость $v_0 = 10$ м/с.

3. Теорема об изменении количества движения точки

Поезд движется по горизонтальному прямому участку пути. При торможении развивается сила сопротивления, равная 0,2 веса поезда. Через какое время поезд остановится, если его начальная скорость 20 м/с.

Телу сообщили вверх по гладкой наклонной плоскости, образующей угол 30° с горизонтом, начальную скорость $v_0 = 4$ м/с. Определить, через какое время тело достигнет максимальной высоты подъема.

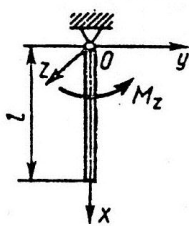
4. Теорема об изменении кинетической энергии точки



Тело массой $m = 100$ кг начинает движение из состояния покоя по горизонтальной шероховатой плоскости под действием постоянной силы F . Пройдя путь, равный 5 м, скорость точки становится равной 5 м/с. Определить модуль силы F , если модуль силы трения равен 20 Н.

Тело толкнули вверх по гладкой наклонной плоскости, образующей угол $\alpha = 30^\circ$ с горизонтом, с начальной скоростью $v_0 = 4\sqrt{g}$ м/с. Определить расстояние, пройденное телом до остановки.

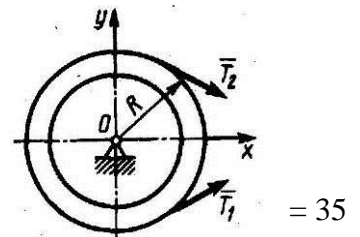
5. Дифференциальное уравнение вращения твердого тела



Однородный стержень, масса которого $m = 8$ кг и длина $l = 1,5$ м, вращается вокруг оси Oz под действием пары сил с моментом $M_z = 12 \cdot \sin(3\pi t/4)$ Н·м. Определить угловое ускорение стержня в момент времени $t = 2/3$ с.

Маховик в момент включения тормоза имеет угловую скорость $\omega = 6$ рад/с. Тормозящий момент постоянный и равен $M_{mp} = 10$ Н·м.

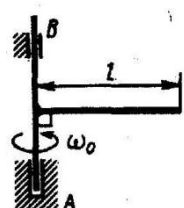
Момент инерции маховика относительно оси вращения равен I_z кг·м². Определить время до остановки маховика.



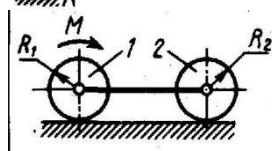
= 35

Определить радиус инерции шкива массой $m = 5$ кг и радиуса $r = 0,4$ м, если под действием сил натяжения ремня $T_1 = 2T_2 = 10$ Н он вращается с угловой скоростью $\omega = 10t$.

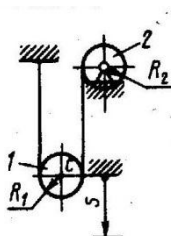
6. Теорема об изменении кинетической энергии системы (тела)



К валу AB жестко прикреплен горизонтальный однородный стержень длиной $l = 2$ м и массой $m = 12$ кг. Валу сообщена угловая скорость $\omega_0 = 2$ рад/с. Предоставленный самому себе, он остановился, сделав 20 оборотов. Определить момент трения в подшипниках, считая его постоянным.

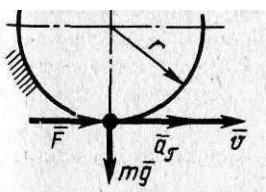


Однородные цилиндрические катки 1 и 2 массой 20 кг каждый приводятся в движение из состояния покоя постоянным вращающим моментом пары сил $M = 2$ Н·м. Определить скорость осей катков при их перемещении на расстояние 3 м, если радиусы $r_2 = r_1 = 0,2$ м.

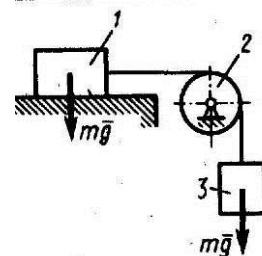


Одинаковые блоки 1 и 2 массой $m_1 = m_2$ и радиусами $r_1 = r_2$, представляющие собой однородные диски, начинают движение из состояния покоя под действием силы тяжести. Определить скорость центра C блока 1 после того, как он опустился вниз на расстояние $s = 3$ м.

7. Принцип Даламбера для точки и системы



Материальная точка массой $m = 0,1$ кг скользит по негладкой, вертикально расположенной направляющей радиуса $r = 0,4$ м. В самом нижнем положении скорость точки $v = 4$ м/с, а касательное ускорение $a_t = 7$ м/с². Определить мгновенное значение силы F , если коэффициент трения $f = 0,1$.



Тело 1 скользит по гладкой горизонтальной плоскости под действием силы тяжести тела 3 . Определить натяжение нити, если тела 1 и 3 имеют массу $m = 3$ кг каждый. Массой блока 2 пренебречь.

7.2.3 Примерный перечень заданий для решения прикладных задач

2 семестр

РГЗ №1. Статический расчёт плоской фермы с применением ЭВМ

Плоская ферма, расположенная в вертикальной плоскости, закреплена в точках A и B , причём в одной из них шарнирно-неподвижно, а в другой опирается на подвижный шарнир (рис. 0–9). На ферму действуют две силы, величины, направления и точки приложения которых указаны в таблице 2 (например, в условии № 2 на ферму действуют сила под углом 75° к горизонтальной оси, приложенная в точке K , и сила под углом 30° к горизонтальной оси, приложенная в точке E).

Определить опорные реакции в точках A и B , усилия в стержнях 1–8 методом вырезания узлов, и дополнительно в стержнях 5, 6, 7 – методом сквозных сечений (Риттера).

Рисунки
(последняя цифра в номере зачетной книжки)

Рис. 0

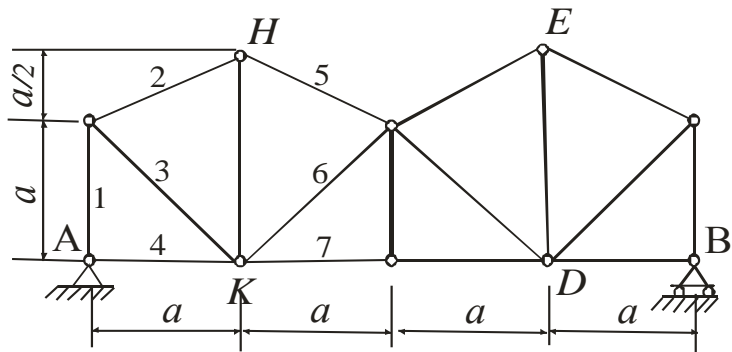


Рис. 1

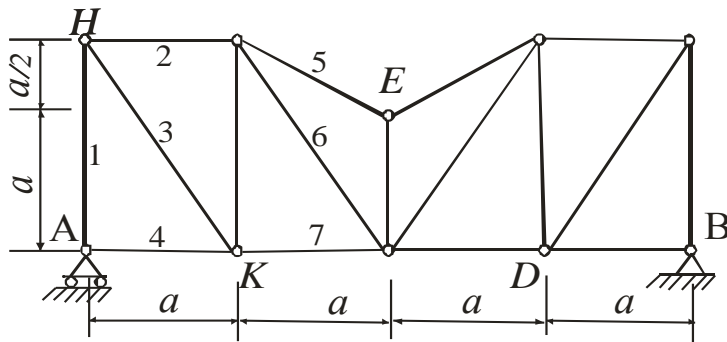


Рис. 2

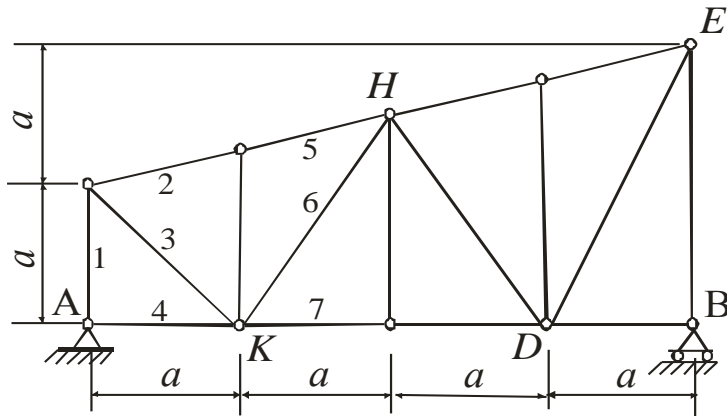


Рис. 3

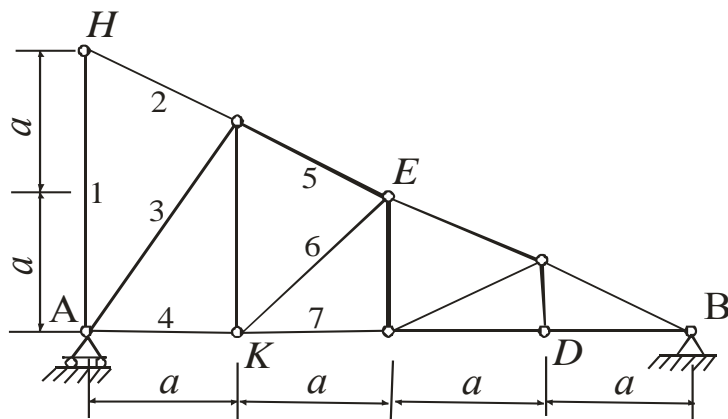


Рис. 4

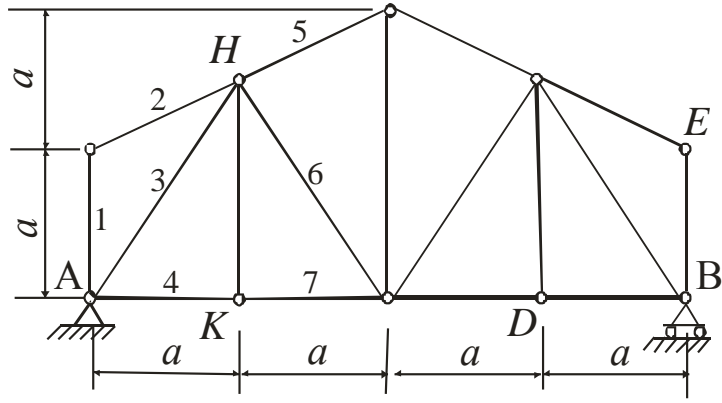


Рис. 5

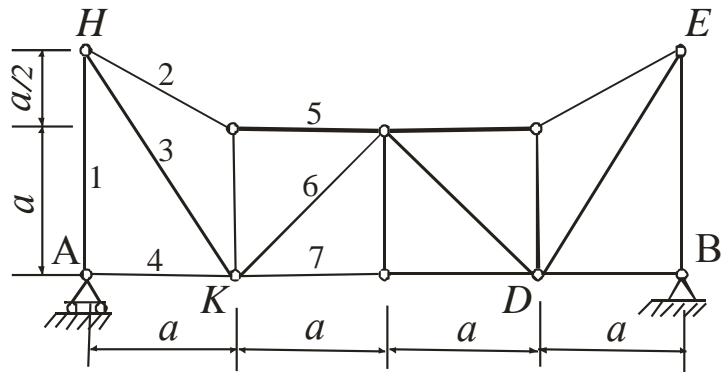


Рис. 6

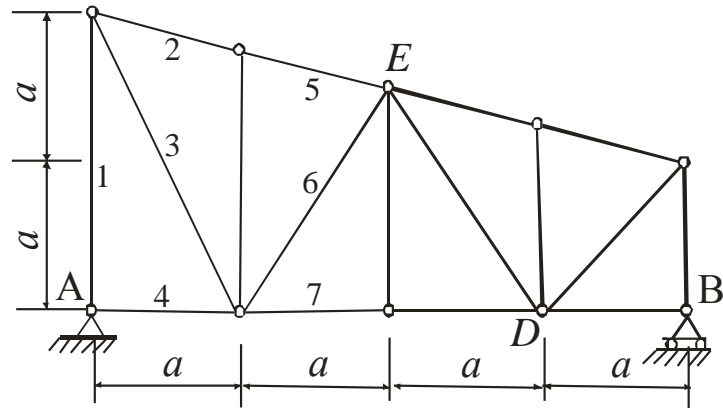


Рис. 7

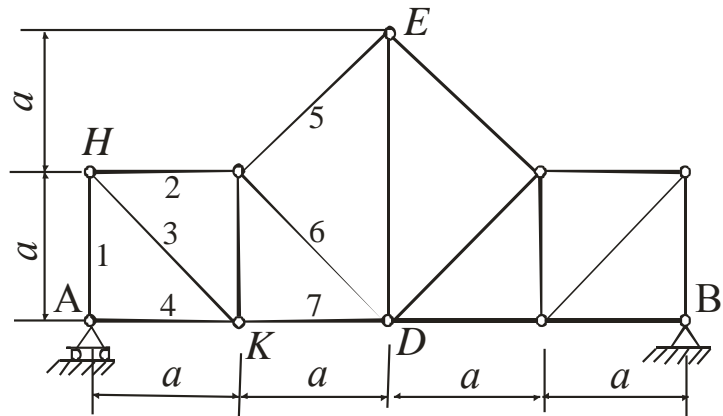


Рис. 8

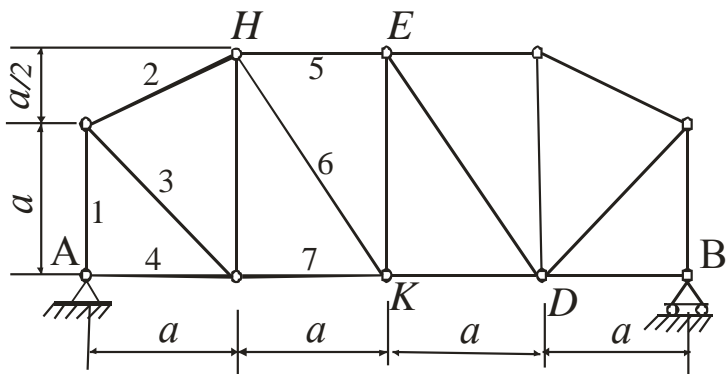
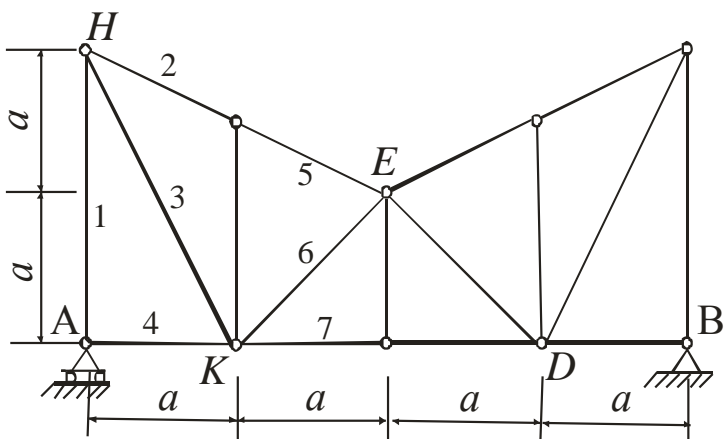


Рис. 9



Таблица

(предпоследняя цифра в номере зачетной книжки)

№ условия		Силы $F_1 = F_2 = F_3 = F_4 = 10 \text{ кН}$							
		\vec{F}_1 α_1		\vec{F}_2 α_2		\vec{F}_3 α_3		\vec{F}_4 α_4	
		Точка приложения	α_1	Точка приложения	α_2	Точка приложения	α_3	Точка приложения	α_4
0		H	30	-	-	-	-	K	60
1		-	-	D	15	E	60	-	-
2		K	75	-	-	-	-	E	30
3		-	-	K	60	H	30	-	-
4		D	30	-	-	-	-	E	60
5		-	-	H	30	-	-	D	75
6		E	60	-	-	K	15	-	-
7		-	-	D	60	-	-	H	15
8		H	60	-	-	D	30	-	-
9		-	-	E	75	K	30	-	-

К заданию даётся 10 рисунков и таблица, содержащая дополнительные к тексту задачи условия. Студент во всех задачах выбирает номер рисунка по последней цифре номера своей зачётной книжки, а номер условия в таблице – по предпоследней. Например, если номер зачётной книжки оканчивается числом 57, то берутся рис.7 и условие №5 из таблицы для каждой из задач. Рисунки даны без соблюдения масштаба, на них все линии, параллельные строкам, считаются горизонтальными, а перпендикулярные строкам – вертикальными.

Задание выполняется на листах формата А4. Вначале выполняется чертёж (можно карандашом) и записывается, что в задаче дано и что требуется определить (текст задачи не переписывается). Чертёж выполняется с учётом условий решаемого варианта задачи и должен быть аккуратным и наглядным; на нём все углы, действующие силы и их расположение на чертеже должны соответствовать этим условиям.

Инструкция к пользованию программой для расчета фермы на ПЭВМ

Программу для проверки полученных результатов можно скачать на сайте <http://vuz.exponenta.ru/> (**Download** → **Образование** → **Расчет плоской статически определимой балочной фермы**), нажав на «exe, Delphi».

1. В скачанной папке «Ферма б» выбрать «fermb» и нажать «Enter».
2. Ввести данные по своему варианту:
число панелей (N) – для данных ферм равно 4;
длина панелей (a) – задаётся одинаковая длина для каждой из панелей фермы;
ввод высот узлов нижнего пояса (h1) – все значения «0»;
ввод высот стоек (h2) – задать пять значений высот вертикальных стержней слева направо;
раскосы – задать направления наклона раскосов, нажимая на них на рисунке;
опоры – задать номер узла, закреплённого шарнирно-неподвижно (A) и шарнирно-подвижно (B) (нумерация узлов фермы по нижнему поясу слева направо от 1 до 5, по верхнему поясу слева направо от 6 до 10);
число нагрузок (N_p) – 2;
нагрузки – указать величину силы, номер узла, к которому она приложена и угол с положительным направлением оси x (откладывать против часовой стрелки).

Получить ответ, нажимая на «**Solve**».

3. В файле «FERMA (текстовый документ)» находятся исходные данные для рассчитываемой фермы и результаты счета. Эти данные распечатать и приложить к РГЗ.

4. В файле «Truss (JPEG – рисунок)» сохраняется рисунок рассчитываемой фермы.

Примечание: При запуске при появлении окошка information «Нет файла tm.kod!» нажать «Ok».

3 семестр

РГЗ №2. Теорема об изменении кинетической энергии системы

Механическая система, состоящая из твердых тел, соединённых нерастяжимыми нитями, под действием сил тяжести приходит в движение из состояния покоя. Учитывая трение скольжения груза о плоскость и сопротивление качению цилиндров, пренебрегая другими силами сопротивления и массами нитей, определить скорость и ускорение тела, совершившего перемещение s (указано на рисунке), в конце пройденного им пути с помощью теоремы об изменении кинетической энергии системы. Считать, что все тела катятся без скольжения. Для ступенчатых блоков и катков принять большой радиус за R_k , малый радиус за r_k , а радиусы инерции – равными i_k . Простые блоки и катки считать сплошными однородными цилиндрами с радиусами R_k .

Необходимые для решения данные приведены на рисунках к заданию и в таблице, которая содержит избыточные данные, поэтому следует выбирать из неё величины, соответствующие своему варианту рисунка.

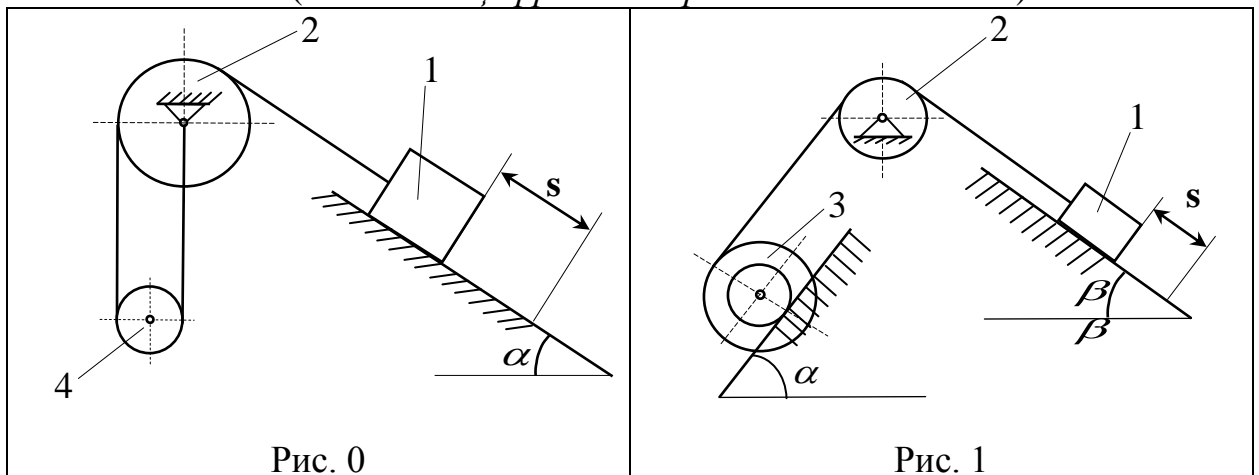
Таблица

(предпоследняя цифра в номере зачетной книжки)

№ условия	m_1	m_2	m_3	m_4	α	β	f	R_2	$\frac{R_2}{r_2}$	R_3	$\frac{R_3}{r_3}$	i_2	i_3	k	S
	кг				град			м		м		м	м	м	м
0	18	6	3	20	15	65	0,08	0,8	4	0,5	2,5	1,0	1,1	0,005	1,0
1	12	9	4	15	45	60	0,09	0,48	1,5	0,4	2	1,0	1,0	0,005	1,1
2	10	7	6	19	80	45	0,05	0,6	1,2	0,55	1,1	1,0	1,2	0,006	1,2
3	11	8	2	18	65	35	0,1	0,44	1,1	0,42	2,4	1,1	1,3	0,006	1,3
4	17	4	3	23	55	30	0,08	0,8	2	0,6	3	1,1	1,4	0,007	1,4
5	25	6	5	33	55	60	0,07	0,6	2	0,45	1,5	1,1	1,1	0,008	1,5
6	14	5	6	21	75	55	0,08	0,66	1,1	0,63	3	1,2	1,2	0,009	1,6
7	15	3	2	17	45	15	0,1	0,56	1,4	0,48	2,4	1,2	1,0	0,01	1,7
8	16	4	3	18	50	35	0,07	0,36	1,5	0,3	1,5	1,2	1,3	0,005	1,8
9	17	5	5	24	65	45	0,06	0,3	1,5	0,25	2,5	1,4	1,4	0,005	1,9

Рисунки

(последняя цифра в номере зачетной книжки)



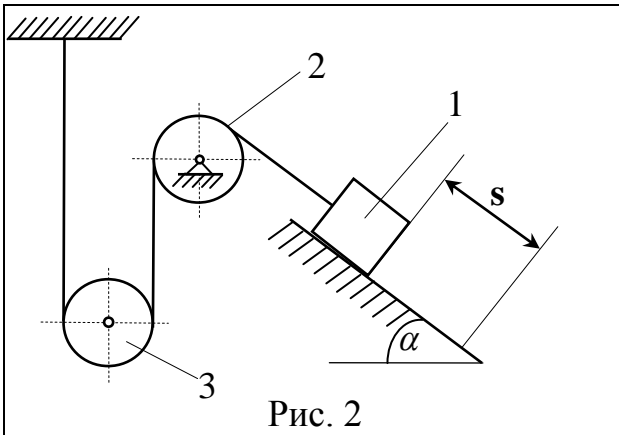


Рис. 2

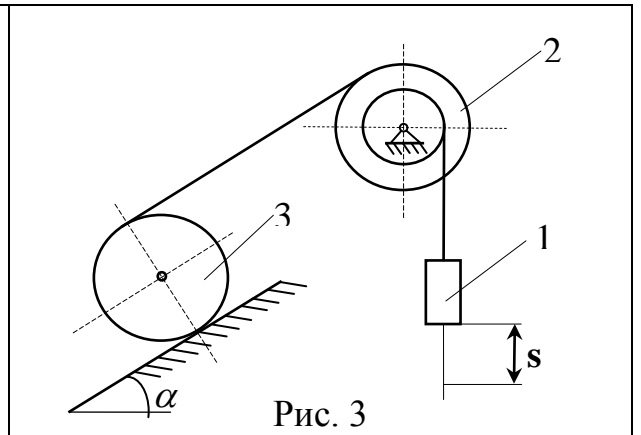


Рис. 3

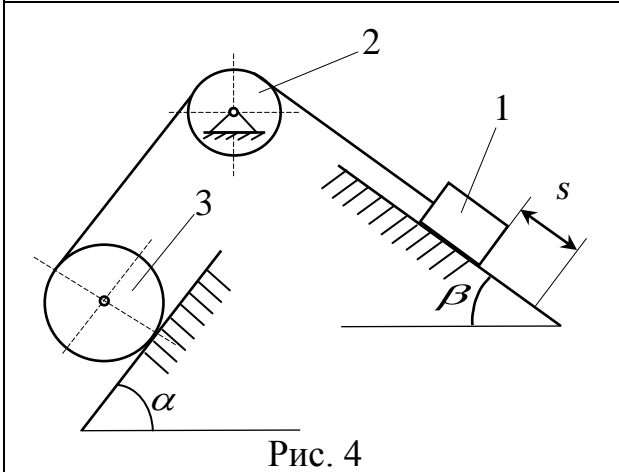


Рис. 4

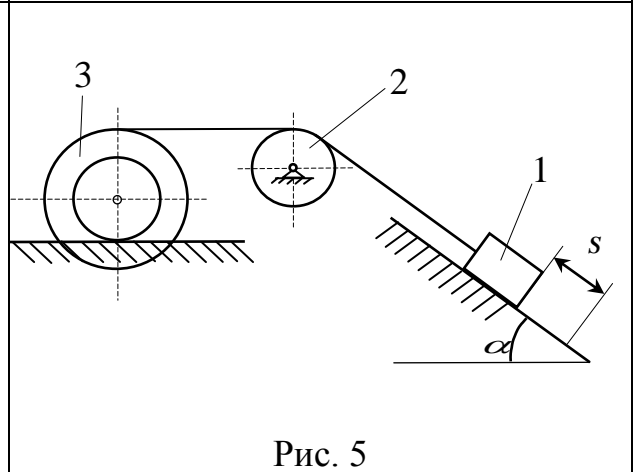


Рис. 5

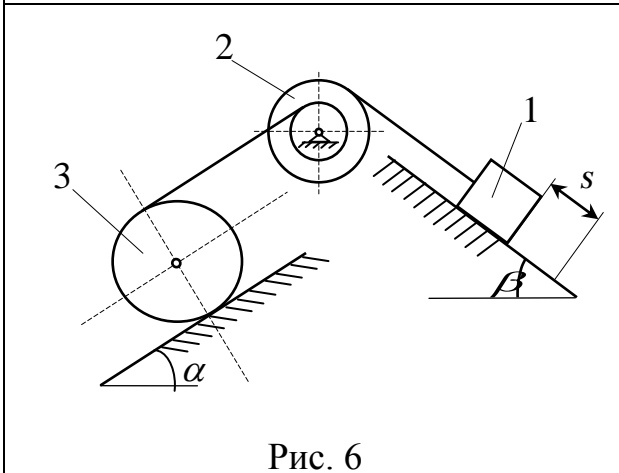


Рис. 6

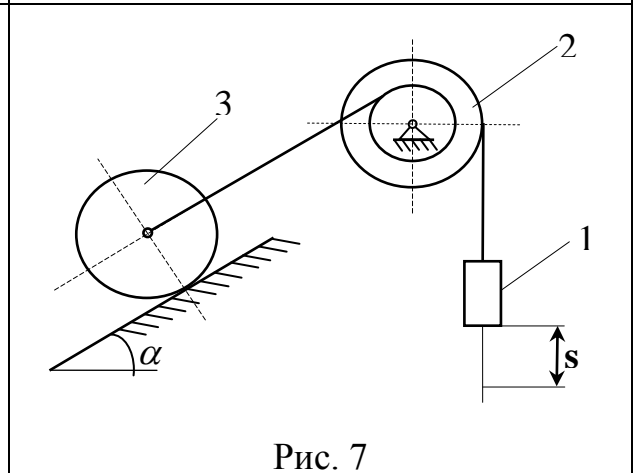


Рис. 7

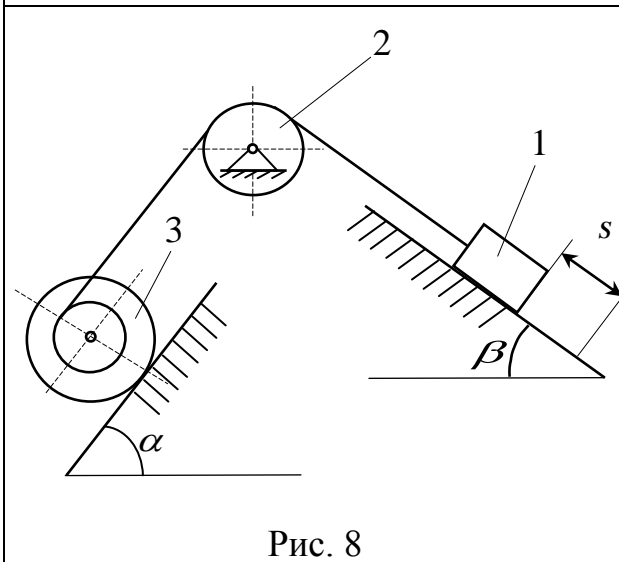


Рис. 8

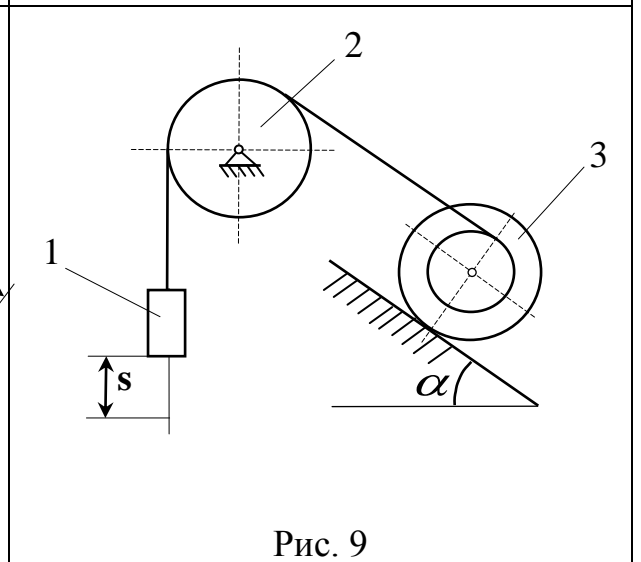


Рис. 9

7.2.4 Примерный перечень вопросов для подготовки к зачету

Не предусмотрено учебным планом.

7.2.5 Примерный перечень вопросов для подготовки к экзамену

2 семестр

1. Основные понятия статики. Аксиомы статики.
2. Связи и их реакции. Принцип освобождаемости от связей.
3. Проекция силы на ось. Сложение сил.
4. Равновесие системы сходящихся сил. Теорема о трёх силах.
5. Плоская система сил. Алгебраические моменты силы и пары. Распределённая нагрузка.
6. Уравнения равновесия плоской системы сил (3 формы).
7. Трение скольжения. Трение нити о цилиндрическую поверхность (формула Эйлера).
8. Трение качения.
9. Плоские фермы. Леммы о нулевых стержнях. Расчёт плоских ферм (метод вырезания узлов и метод сечений).
10. Момент силы относительно центра (как вектор) и относительно оси.
11. Момент пары (как вектор). Теорема о сложении пар. Теорема об эквивалентности пар, вытекающие свойства пары.
12. Теорема Пуансо о параллельном переносе силы. Теорема о приведении системы сил к центру.
13. Условия равновесия системы сил. Теорема Вариньона о моменте равнодействующей относительно центра и оси.
14. Вычисление главного вектора и главного момента пространственной системы сил.
15. Уравнения равновесия пространственной системы сил. Случай параллельных сил.
16. Центр тяжести твёрдого тела. Координаты центра тяжести для объёмных тел.
17. Координаты центра тяжести плоской фигуры. Центр тяжести треугольника, сектора круга.
18. Методы нахождения центра тяжести твёрдых тел. Статический момент площади плоской фигуры.
19. Способы задания движения точки. Частные случаи движения точки.
20. Скорость и ускорение точки при векторном и координатном способах задания её движения.
21. Скорость и ускорение точки при естественном способе задания её движения.
22. Поступательное движение твёрдого тела, его свойства.
23. Вращательное движение твёрдого тела вокруг неподвижной оси. Частные случаи вращения твёрдого тела.
24. Скорости и ускорения точек вращающегося твёрдого тела (скалярная форма).
25. Плоскопараллельное движение твёрдого тела.
26. Теорема о сложении скоростей при плоском движении твёрдого тела. Следствие (теорема о проекции скоростей двух точек твёрдого тела).
27. Мгновенный центр скоростей, его существование и единственность. Частные

- случаи определения положения МЦС.
28. Теорема о сложении ускорений при плоском движении твёрдого тела.
 29. Сложное движение точки. Теорема о сложении скоростей при сложном движении точки.
 30. Теорема о сложении ускорений при сложном движении точки (теорема Кориолиса). Правило Жуковского определения направления ускорения Кориолиса

3 семестр

1. Законы динамики. Системы единиц.
2. Дифференциальные уравнения движения свободной материальной точки.
3. Две задачи динамики.
4. Относительное движение точки.
5. Количество движения точки. Импульс силы. Теорема об изменении количества движения точки.
6. Момент количества движения точки. Теорема об изменении момента количества движения точки. Следствия.
7. Работа силы тяжести, трения, упругости.
8. Кинетическая энергия точки. Теорема об изменении кинетической энергии точки.
9. Система материальных точек (определение, классификация сил, масса, центр масс).
10. Дифференциальные уравнения движения механической системы.
11. Теорема о движении центра масс. Следствия.
12. Количество движения механической системы. Теорема об изменении количества движения механической системы. Следствия.
13. Моменты инерции твёрдого тела. Примеры.
14. Теорема о моменте инерции твёрдого тела относительно параллельных осей.
15. Кинетический момент системы. Теорема об изменении кинетического момента. Следствия.
16. Дифференциальное уравнение вращения твёрдого тела вокруг неподвижной оси.
17. Дифференциальные уравнения плоскопараллельного движения твёрдого тела.
18. Работа вращающего момента. Сопротивление при вращении.
19. Кинетическая энергия механической системы. Кинетическая энергия тела при поступательном, вращательном и плоскопараллельном движениях тела. Теорема об изменении кинетической энергии системы.
20. Принцип Даламбера для точки.
21. Принцип Даламбера для механической системы.
22. Главный вектор и главный момент сил инерции.
23. Принцип возможных перемещений.
24. Общее уравнение динамики.
25. Обобщённые координаты, скорости, силы (и в случае потенциальных активных сил). Уравнения равновесия системы в обобщённых координатах.
26. Уравнения Лагранжа.
27. Свободные колебания точки.

28. Затухающие колебания точки.

29. Вынужденные колебания точки.

30. Явление резонанса при вынужденных колебаниях точки.

7.2.6. Методика выставления оценки при проведении промежуточной аттестации

При проведении экзамена обучающемуся предоставляется 60 минут на выполнение заданий в экзаменационном билете. Экзамен проводится по билетам, каждый из которых содержит 7 задач по темам, которые обучаемые отчитывали в семестре по курсу теоретической механики в виде самостоятельного решения стандартных задач в аудитории, и 2 теоретических вопроса.

1. Оценка «неудовлетворительно» ставится в случае, если студент не ответил ни на один теоретический вопрос и решил менее 4 стандартных задач.
2. Оценка «удовлетворительно» ставится в случае, если студент верно ответил на один теоретический вопрос и решил 3-4 стандартные задачи.
3. Оценка «хорошо» ставится в случае, если студент верно ответил на один теоретический вопрос и решил 5-6 стандартных задач.
4. Оценка «отлично» ставится в случае, если студент верно ответил на два теоретических вопроса и решил 6-7 стандартных задач.

7.2.7 Паспорт оценочных материалов

№ п/п	Контролируемые разделы (темы) дисциплины	Код контролируемой компетенции	Наименование оценочного средства
1	Основные понятия, определения и теоремы статики.	ОПК-1	Теоретические вопросы для экзаменационных билетов.
2	Система сил, расположенных в одной плоскости.	ОПК-1	Теоретические вопросы для экзаменационных билетов. Стандартные задачи на практических занятиях и в экзаменационных билетах; РГЗ № 1.
3	Произвольная система сил. Центр тяжести твердых тел.	ОПК-1	Теоретические вопросы для экзаменационных билетов. Стандартные задачи на практических занятиях.
4	Введение в кинематику. Кинематика точки.	ОПК-1	Теоретические вопросы для экзаменационных билетов. Стандартные задачи на практических занятиях.
5	Кинематика твердого тела.	ОПК-1	Теоретические вопросы для экзаменационных билетов. Стандартные задачи на практических занятиях и в экзаменационных билетах.
6	Сложное движение точки.	ОПК-1	Теоретические вопросы для экзаменационных билетов.

7	Введение в динамику. Динамика точки.	ОПК-1	Теоретические вопросы для экзаменационных билетов. Стандартные задачи на практических занятиях и в экзаменационных билетах.
8	Общие теоремы динамики механической системы. Динамика твердого тела.	ОПК-1	Теоретические вопросы для экзаменационных билетов. Стандартные задачи на практических занятиях и в экзаменационных билетах; РГЗ № 2.
9	Принципы механики.	ОПК-1	Теоретические вопросы для экзаменационных билетов. Стандартные задачи на практических занятиях и в экзаменационных билетах; контрольная работа.
10	Основы теории колебаний.	ОПК-1	Теоретические вопросы для экзаменационных билетов.

7.3. Методические материалы, определяющие процедуры оценивания знаний, умений, навыков и (или) опыта деятельности

Решение стандартных задач проводится в аудитории на практических занятиях в рамках самостоятельной работы под контролем преподавателя в виде решения индивидуальных тестовых задач по пройденным темам разделов теоретической механики (статика, кинематика, динамика). На решение задачи отводится 15 – 20 минут, при верном ответе студенту выставляется «зачет» по данной теме.

Решение расчетно-графических заданий выполняется студентами самостоятельно по индивидуальным вариантам, выдаваемым преподавателем. При сдаче РГЗ обучающийся «защищает» работу, решая в присутствии преподавателя короткие тестовые задачи и отвечая на теоретические вопросы по данной теме.

8 УЧЕБНО МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ)

8.1 Перечень учебной литературы, необходимой для освоения дисциплины

1. Бутенин Н. В. Курс теоретической механики: учебное пособие для ВО: в двух томах / Н. В. Бутенин, Я. Л. Лунц, Д. Р. Меркин – 12-е изд., стер. – С.-П.: Лань, 2020. – 732 с.: ил.

Режим доступа: ЭБС «Лань».

2. Мещерский И.В. Задачи по теоретической механике: Учеб. пособие. – 52-е изд., стер. / Под ред. В.А. Пальмова, Д.Р. Меркина. – СПб.: издательство «Лань», 2019. – 448 с.: ил. – (Учебники для вузов. Специальная литература).

Режим доступа: ЭБС «Лань».

3. Теоретическая механика. Расчетно-графические задания:

учебно-методическое пособие для студентов очной и заочной форм обучения / сост.: В. А. Козлов, В. В. Волков, В. Н. Горячев, М. Г. Ордян, под общей ред. В.А. Козлова; ФГБОУ ВО «Воронежский государственный технический университет». – Воронеж: Изд-во ВГТУ, 2019. – 107 с. (300 экз.)

Режим доступа: основное книгохранилище, ул. 20-летия Октября, 84, корп. 5, к. 5104.

Электронный код доступа: <http://www.iprbookshop.ru/93296.html>

4. Сборник коротких задач по теоретической механике: учеб. пособие / Под ред. О.Э. Кепе. – 7-е изд., стер. – СПб.: издательство «Лань», 2020. – 368 с.: ил. – (Учебники для вузов. Специальная литература).

Режим доступа: ЭБС «Лань».

5. Бать М.И., Джанилидзе Г.Ю., Кельзон А.С. Теоретическая механика в примерах и задачах. Том 1. Статика и кинематика: учеб. пособие. 12-е изд., стер. – СПб.: издательство «Лань», 2021. – 672 с.: ил. – (Учебники для вузов. Специальная литература).

Режим доступа: ЭБС «Лань».

6. Бать М.И., Джанилидзе Г.Ю., Кельзон А.С. Теоретическая механика в примерах и задачах. Том 2. Динамика: учеб. пособие. 10-е изд., стер. – СПб.: издательство «Лань», 2021. – 640 с.: ил. – (Учебники для вузов. Специальная литература).

Режим доступа: ЭБС «Лань».

8.2 Перечень информационных технологий, используемых при осуществлении образовательного процесса по дисциплине, включая перечень лицензионного программного обеспечения, ресурсов информационно-телекоммуникационной сети «Интернет», современных профессиональных баз данных и информационных справочных систем:

Перечень лицензионного программного обеспечения: Internet Explorer, Microsoft Word, для работы с электронными учебниками требуется наличие таких программных средств, как Adobe Reader для Windows и DjVuBrowserPlugin.

Для работы в сети рекомендуется использовать сайты (базы данных, информационно-справочные и поисковые системы):

<http://elibrary.ru>

<http://www.knigafund.ru>

<http://www.fepo.ru>

<http://encycl.yandex.ru> (энциклопедии и словари).

9 МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКАЯ БАЗА, НЕОБХОДИМАЯ ДЛЯ ОСУЩЕСТВЛЕНИЯ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОГО ПРОЦЕССА

Для проведения лекционных занятий требуется поточная аудитория с доской и оснащенная презентационным оборудованием (компьютер с ОС Windows и программой PowerPoint или Adobe Reader, мультимедийный проектор и экран).

Для обеспечения практических занятий требуется обычная аудитория вместимостью на 1 ученическую группу с доской.

10. МЕТОДИЧЕСКИЕ УКАЗАНИЯ ДЛЯ ОБУЧАЮЩИХСЯ ПО ОСВОЕНИЮ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

По дисциплине «Теоретическая механика» читаются лекции, проводятся практические занятия, в объемах часов самостоятельной работы выполняются расчетно-графические задания.

В качестве основной используется традиционная технология изучения материала, предполагающая живое общение преподавателя и студента на лекционных и практических занятиях.

В процессе самостоятельной работы студент закрепляет полученные знания и навыки, выполняя домашние задания по каждой теме модуля. Изучение статики и динамики сопровождается выполнением соответствующего расчетно-графического задания (РГЗ). При защите выполненного РГЗ студент должен продемонстрировать как знание теоретических вопросов данного блока, так и навыки решения соответствующих задач. Выполнение самостоятельных работ и защита РГЗ являются формой текущего контроля знаний по данному разделу.

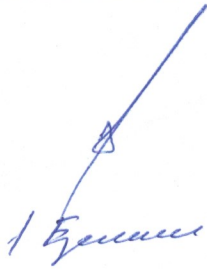
Практические занятия направлены на приобретение практических навыков расчета статического и динамического расчета конструкций и их элементов. Занятия проводятся путем решения конкретных задач в аудитории. Курс разделен на три традиционных раздела – статика, кинематика и динамика, каждый из которых, в свою очередь, разделяется на модули, соответствующие основным разделам дисциплины. По каждому модулю в аудитории проводится самостоятельная работа по индивидуальным вариантам тестовых задач.

В качестве промежуточного контроля знаний по курсу теоретической механики во втором и третьем семестрах для очной формы обучения предусмотрены экзамены по билетам, содержащим стандартные задачи и теоретические вопросы по изученным разделам пройденного курса.

Вид учебных занятий	Деятельность студента
Лекция	Написание конспекта лекций: кратко, схематично, последовательно фиксировать основные положения, выводы, формулировки, обобщения; помечать важные мысли, выделять ключевые слова, термины. Проверка терминов, понятий с помощью энциклопедий, словарей, справочников с выписыванием толкований в тетрадь. Обозначение вопросов, терминов, материала, которые вызывают трудности, поиск ответов в рекомендуемой литературе. Если самостоятельно не удастся разобраться в материале, необходимо сформулировать вопрос и задать преподавателю на лекции или на практическом занятии.
Практическое занятие	Работа с конспектом лекций, просмотр рекомендуемой литературы. Решение задач по рассматриваемой теме из рекомендуемого задачника, решение стандартных задач по индивидуальным вариантам. Выполнение примерного варианта расчетно-графических заданий.

Самостоятельная работа	<p>Преследует цель закрепить, углубить и расширить знания, полученные студентами в ходе аудиторных занятий, а также сформировать навыки работы с научной, учебной и учебно-методической литературой, развивать творческое, продуктивное мышление обучающихся, их креативные качества, формирование общепрофессиональных компетенций.</p> <p>Самостоятельная работа предполагает следующие составляющие:</p> <ul style="list-style-type: none"> - работа с текстами: учебниками, справочниками, дополнительной литературой, а также проработка конспектов лекций; - решение задач домашнего задания; - выполнение расчетно-графических заданий аналогично разобранным на практических занятиях примерам; - работа над темами для самостоятельного изучения; - участие в работе студенческих научных конференций, олимпиад; - подготовка к промежуточной аттестации.
Подготовка к промежуточной аттестации	<p>При подготовке к экзамену необходимо ориентироваться на конспекты лекций, рекомендуемую литературу и решение задач на практических занятиях. Готовиться к промежуточной аттестации следует систематически, в течение всего семестра. Интенсивная подготовка должна начаться не позднее, чем за месяц-полтора до промежуточной аттестации. Данные перед экзаменом три дня эффективнее всего использовать для повторения и систематизации материала.</p>

Лист регистрации изменений

№ п/п	Перечень вносимых изменений	Дата внесения изменений	Подпись заведующего кафедрой, ответственной за реализацию ОПОП
1.	Аннулированы раздел 8.2 в части состава и содержания лицензионного программного обеспечения, современных профессиональных баз данных и справочных информационных систем	31.08.2019	<p style="text-align: center;">Финиш</p> <p style="text-align: right;">/Ершова В.П./</p>
2.	Аннулированы раздел 8.2 в части состава и содержания лицензионного программного обеспечения, современных профессиональных баз данных и справочных информационных систем	31.08.2020	<p style="text-align: center;">Финиш</p> <p style="text-align: right;">/Ершова В.П./</p>
3.	Аннулированы раздел 8.2 в части состава и содержания лицензионного программного обеспечения, современных профессиональных баз данных и справочных информационных систем	31.08.2021	 <p style="text-align: right;">/Ершова В.П./</p>