

**МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ  
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ**

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

УТВЕРЖДАЮ  
Декан факультета Бурковский А.В.  
«31» августа 2021 г.



**РАБОЧАЯ ПРОГРАММА**  
дисциплины  
**«Теоретическая механика»**

**Направление подготовки** 27.03.04 Управление в технических системах

**Профиль** Управление и информатика в технических системах

**Квалификация выпускника** бакалавр

**Нормативный период обучения** 4 года

**Форма обучения** очная

**Год начала подготовки** 2021

Автор программы  /Переславцева Н.С./

Заведующий кафедрой  
Прикладной математики и  
механики  /Ряжских В.И./

Руководитель ОПОП  /Мурзинов Ю.В./

Воронеж 2021

# 1. ЦЕЛИ И ЗАДАЧИ ДИСЦИПЛИНЫ

## 1.1. Цели дисциплины

«Теоретическая механика» является формирование у студентов основ научного мышления, в результате изучения студенты должны иметь представление об истории и тенденциях развития, взаимосвязи теоретической механики с другими областями знаний, о роли и месте механики в современной технике. Студенты должны иметь представление о механическом движении вещественных форм материальных объектов в пространстве с течением времени, знать и уметь использовать методы, понятия, модели и законы теоретической механики применительно к задачам проектирования электромеханических систем (в том числе преобразователей энергии), иметь навыки исследования механического взаимодействия материальных объектов.

## 1.2. Задачи освоения дисциплины

овладение фундаментальными понятиями, законами и теориями теоретической механики; овладение методами исследования; приемами и методами решения теоретической механики освоение методов решения конкретных задач из различных областей статики, кинематики и динамики; формирование навыков умения выделить конкретное физическое содержание в прикладных задачах будущей деятельности; приобретение навыков проектирования элементов оборудования; приобретение навыков рационального выбора расчетных моделей электромеханических систем и их механических и электрических аналогов.

## 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-3 - Способен использовать фундаментальные знания для решения базовых задач управления в технических системах с целью совершенствования в профессиональной деятельности

| Компетенция | Результаты обучения, характеризующие сформированность компетенции   |
|-------------|---|
| ОПК-3       | Знать физико-математический аппарат, методы анализа и моделирования, теоретического и экспериментального исследования при решении профессиональных задач<br>Уметь использовать физико-математический аппарат, методы анализа и моделирования, |

|  |   |
|--|---|
|  | теоретического и экспериментального исследования при решении профессиональных задач   |
|  | Владеть методами анализа и моделирования, теоретического и экспериментального исследования при решении профессиональных задач |

#### 4. ОБЪЕМ ДИСЦИПЛИНЫ

Общая трудоемкость дисциплины «Теоретическая механика» составляет 3 з.е.

Распределение трудоемкости дисциплины по видам занятий  
**очная форма обучения**

| Виды учебной работы                       | Всего часов | Семестры |
|---|-------------|----------|
|   |             | 4        |
| <b>Аудиторные занятия (всего)</b>         | 18          | 18       |
| В том числе:                              |             |          |
| Лекции                                    | 18          | 18       |
| <b>Самостоятельная работа</b>             | 90          | 90       |
| Виды промежуточной аттестации - зачет     | +           | +        |
| Общая трудоемкость:<br>академические часы | 108         | 108      |
| зач.ед.                                   | 3           | 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 | СРС | Всего, час |
|-------|-------------------|--|------|-----|------------|
| 1     | СТАТИКА           | Предмет теоретической механики (ТМ).<br>Абстрактные модели реальных тел, используемые в ТМ Аксиома связей.<br>Основные виды плоских заделок (связей) и направление из реакций Равнодействующая сходящихся сил, условия равновесия системы сходящихся сил. Геометрические и аналитические способы сложения сил.   | 4    | 14  | 18         |
| 2     | СТАТИКА           | .Алгебраический, векторный моменты силы относительно центра, Момент силы относительно оси. Определение пары, векторный момент пары. Условия равновесия произвольной системы сил, приложенных к твердому телу. Статически определимые и неопределимые задачи. Произвольно плоская система сил. Три формы аналитических условий Приведение системы сил к простейшему виду. | 4    | 14  | 18         |
| 3     | КИНЕМАТИКА        | Способы задания движения точки в пространстве. Определение основных  | 4    | 14  | 18         |

|              |          |  |           |           |            |
|--------------|----------|--|-----------|-----------|------------|
|              |          | кинематических характеристик (траектории, скорости, ускорения) при векторном, координатном и естественном способах задания движения. Задачи кинематики твердого тела, понятие о степенях свободы. Теорема о проекциях скоростей. Простейшие виды движения твердого тела: поступательное и вращательное движение вокруг неподвижной оси. Плоскопараллельное движение твердого тела. |           |           |            |
| 4            | Динамика | Динамика точки. Дифференциальные уравнения движения точки. Начальные условия и их механический смысл. Динамика механической системы и твердого тела. Теоремы динамики.   | 2         | 16        | 18         |
| 5            | Динамика | Теорема об изменении кинетической энергии. Общая формулировка теорем динамики. Принцип Даламбера. Принцип виртуальных перемещений. Уравнения Лагранжа второго рода.  | 2         | 16        | 18         |
| 6            | Динамика | Уравнения Лагранжа для консервативной механической системы. Теория колебаний механических систем. Элементы теории удара.   | 2         | 16        | 18         |
| <b>Итого</b> |          |  | <b>18</b> | <b>90</b> | <b>108</b> |

## 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-3       | Знать физико-математический аппарат, методы анализа и             | Тест                | Выполнение работ в срок, предусмотренный в | Невыполнение работ в срок, предусмотренный в |

|  |   |  |   |   |
|--|---|--|---|---|
|  | моделирования, теоретического и экспериментального исследования при решении профессиональных задач  |  | рабочих программах  | рабочих программах  |
|  | Уметь использовать физико-математический аппарат, методы анализа и моделирования, теоретического и экспериментального исследования при решении профессиональных задач | Решение стандартных практических задач                   | Выполнение работ в срок, предусмотренный в рабочих программах | Невыполнение работ в срок, предусмотренный в рабочих программах |
|  | Владеть методами анализа и моделирования, теоретического и экспериментального исследования при решении профессиональных задач   | Решение прикладных задач в конкретной предметной области | Выполнение работ в срок, предусмотренный в рабочих программах | Невыполнение работ в срок, предусмотренный в рабочих программах |

### 7.1.2 Этап промежуточного контроля знаний

Результаты промежуточного контроля знаний оцениваются в 4 семестре для очной формы обучения по двухбалльной системе:

«зачтено»

«не зачтено»

| Компетенция | Результаты обучения, характеризующие сформированность компетенции   | Критерии оценивания                                      | Зачтено  | Не зачтено           |
|-------------|---|--|--|----------------------|
| ОПК-3       | Знать физико-математический аппарат, методы анализа и моделирования, теоретического и экспериментального исследования при решении профессиональных задач              | Тест   | Выполнение теста на 70-100%                              | Выполнение менее 70% |
|             | Уметь использовать физико-математический аппарат, методы анализа и моделирования, теоретического и экспериментального исследования при решении профессиональных задач | Решение стандартных практических задач                   | Продемонстрирован верный ход решения в большинстве задач | Задачи не решены     |
|             | Владеть методами анализа и моделирования, теоретического и экспериментального исследования при решении профессиональных задач   | Решение прикладных задач в конкретной предметной области | Продемонстрирован верный ход решения в большинстве задач | Задачи не решены     |

**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. Теоретическая механика изучает...

- а) движение тел под действием сил
- б) равновесие твердых тел
- в) статику, кинематику и динамику материальных точек

и твердых тел

2. В теоретической механике принято считать тела..

- а) линейно-деформируемыми
- б) абсолютно твердыми
- в) реальными

2. Кривошипом называется звено, совершающее.

- а) поступательное движение
- б) плоское движение
- в) вращательное движение

3. Главным вектор это ...

- а) самый большой по модулю вектор
- б) сумма модулей всех векторов системы
- в) векторная сумма всех векторов системы

4. Равнодействующая системы сил - сила,

- а) равная сумме модулей всех сил системы
- б) производящая на тело такой же механический эффект, как и система

сил

в) уравновешивающая данную систему сил

5. Сила - есть величина

- а) векторная
- б) скалярная
- в) постоянная

6. Уравнения равновесия для плоской системы сходящихся сил

- а) состоят из двух сумм проекций сил на оси системы координат
- б) состоят из суммы проекций сил на оси системы координат и суммы

моментов относительно любой моментной точки

в) состоят их сумм моментов относительно двух моментных точек

7. Уравнения равновесия записываются для ....

- а) свободных тел
- б) несвободных тел
- в) связей

8. Главный момент - это ...

- а) самый большой по модулю момент системы сил
- б) векторная сумма моментов сил системы
- в) сумма модулей моментов сил системы

9. Реакция абсолютно гладкой поверхности направлена..

- а) по нормали к поверхности опирания
- б) по касательной к поверхности опирания
- в) под углом 45 градусов к поверхности опирания

10. Для произвольной плоской системы сил нужно составить ...

а) два уравнения равновесия в виде сумм проекций сил на оси системы

координат

б) два уравнения в виде проекций сил на оси системы координат и

суммы моментов сил относительно моментной точки

в) уравнения в виде сумм моментов сил относительно двух моментных

точек

## 7.2.2 Примерный перечень заданий для решения стандартных задач

### ТИПОВОЕ ЗАДАНИЕ № 1.

#### ОПРЕДЕЛЕНИЕ РЕАКЦИЙ СВЯЗЕЙ СОСТАВНОЙ КОНСТРУКЦИИ

Рассматривается плоская конструкция, находящаяся в равновесии под действием заданных сил и наложенных связей (рис. 1–3). Элементы конструкции считаются абсолютно жесткими. Стержни, изображенные сплошными линиями, невесомые. Трение в шарнирах, катках и точках контакта тел отсутствует.

Числовые значения задаются формулами и таблица 1:

$$F = F_T + 0.1n; \quad G_1 = G_{1T} + 0.1N; \quad G_2 = G_{2T} + 0.1N;$$
$$\sin \alpha_1 = (\sin \alpha_1)_T + 10^{-3}n; \quad \sin \alpha_j = (\sin \alpha_j)_T - 10^{-3}N \quad (j=2,3,4)$$

При задании числовых значений параметров индекс «Т» означает, что исходное значение данной величины берётся из нижеследующей таблицы 1 преобразуется по указанным формулам. Значения параметров  $N$  и  $n$  задаются преподавателем. Силы в таблице 1 заданы в кН.

Требуется определить реакции шарнирно-неподвижной опоры  $O$  и шарнирно-подвижной опоры  $K$ , усилия в невесомых стержнях, давление в точке  $D$ .

Таблица 1

| Вариант | $F_T$ | $G_{1T}$ | $G_{2T}$ | $(\sin \alpha_1)_T$ | $(\sin \alpha_2)_T$ | $(\sin \alpha_3)_T$ | $(\sin \alpha_4)_T$ |
|---------|-------|----------|----------|---------------------|---------------------|---------------------|---------------------|
| 1       | 2     | 3        | 4        | 5                   | 6                   | 7                   | 8                   |
| 1       | 10    | 10       | 10       | 0.20                | 0.13                | 0.68                | 0.88                |
| 2       | 10    | 20       | 10       | 0.82                | 0.15                | 0.77                | –                   |

|    |    |    |    |      |      |      |      |
|----|----|----|----|------|------|------|------|
| 3  | 30 | 10 | 20 | 0.30 | 0.64 | 0.54 | 0.70 |
| 4  | 10 | 10 | 10 | 0.26 | 0.22 | 0.70 | 0.90 |
| 5  | 5  | 40 | 40 | 0.30 | 0.30 | 0.85 | 0.90 |
| 1  | 2  | 3  | 4  | 5    | 6    | 7    | 8    |
| 6  | 5  | 40 | 10 | 0.24 | 0.30 | 0.50 | 0.64 |
| 7  | 20 | 20 | 10 | 0.30 | 0.90 | 0.47 | –    |
| 8  | 40 | 10 | 10 | 0.70 | 0.26 | 0.53 | 0.57 |
| 9  | 5  | 50 | 10 | 0.17 | 0.22 | 0.64 | 0.34 |
| 10 | 10 | 10 | 10 | 0.47 | 0.30 | 0.70 | 0.50 |
| 11 | 7  | 10 | 10 | 0.22 | 0.10 | 0.34 | 0.90 |
| 12 | 10 | 10 | 30 | 0.30 | 0.42 | 0.50 | –    |
| 13 | 15 | 10 | 10 | 0.34 | 0.64 | 0.34 | 0.47 |
| 14 | 20 | 10 | 20 | 0.42 | 0.22 | 0.77 | 0.62 |
| 15 | 20 | 10 | 10 | 0.20 | 0.70 | 0.77 | 0.94 |
| 16 | 10 | 10 | 10 | 0.34 | 0.50 | 0.90 | –    |
| 17 | 10 | 20 | 10 | 0.25 | 0.34 | 0.88 | 0.94 |
| 18 | 10 | 30 | 10 | 0.20 | 0.94 | 0.80 | –    |
| 19 | 10 | 20 | 10 | 0.25 | 0.25 | 0.77 | 0.94 |



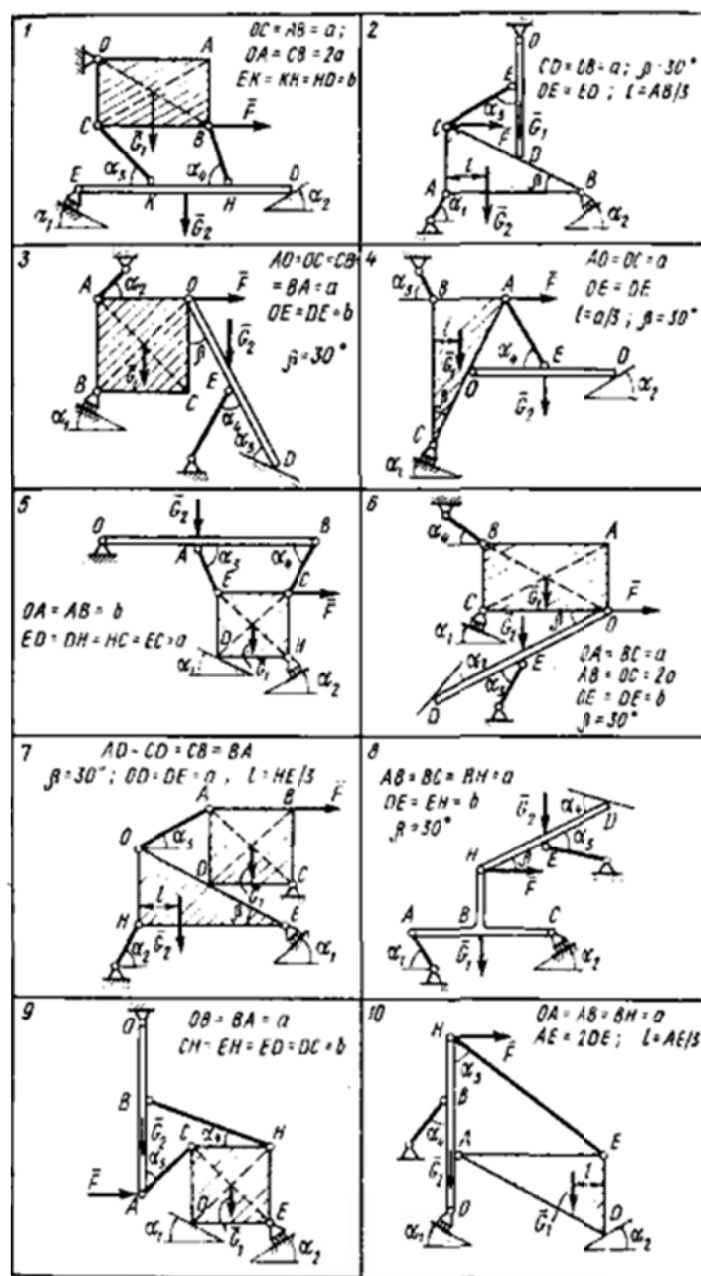


Рис. 1

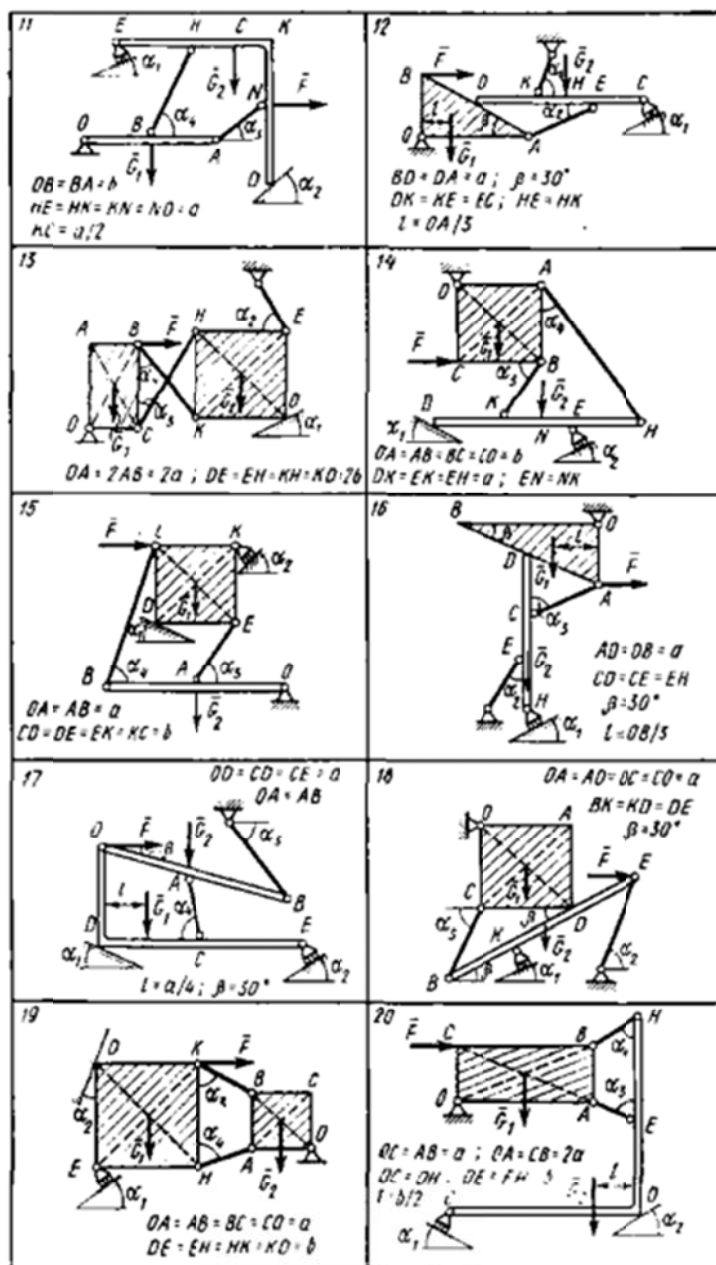


Рис. 2

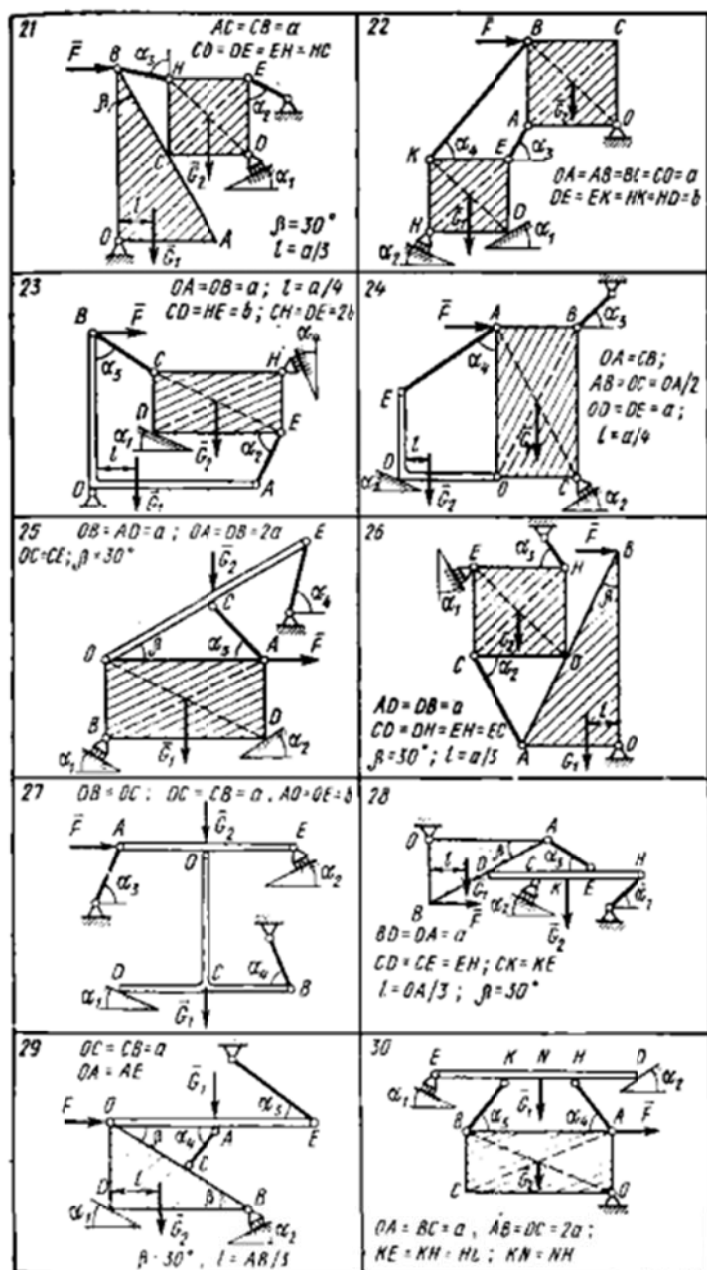


Рис. 3

ТИПОВОЕ ЗАДАНИЕ № 2.

ИССЛЕДОВАНИЕ ОТНОСИТЕЛЬНОГО ДВИЖЕНИЯ МАТЕРИАЛЬНОЙ ТОЧКИ

Шарик  $M$ , рассматриваемый как материальная точка, перемещается по цилиндрическому каналу движущегося тела  $A$  (рис. 4–6). Найти уравнение относительного движения этого шарика  $x=f(t)$ , приняв за начало отсчета точку  $O$ .

Тело  $A$  равномерно вращается вокруг неподвижной оси (в вариантах 2, 3, 4, 7, 10, 11, 14, 20, 23, 26, 30 ось вращения  $z_1$  вертикальна, в вариантах 1, 12, 15, 25 ось вращения  $x_1$  горизонтальна). В вариантах 5, 6, 8, 9, 13, 16, 17, 18, 19, 21, 22, 24, 27, 28, 29 тело  $A$  движется поступательно, параллельно вертикальной плоскости  $y_1O_1z_1$ .

Найти также координату  $x$  и давление шарика на стенку канала при заданном значении  $t=t_1$ . Данные, необходимые для выполнения задания, приведены в таблице 2. Номер варианта в таблице 2 соответствует номеру схемы на рис. 4–6.

В задании приняты следующие обозначения:

$m$  – масса шарика  $M$ ;

$\omega$  – постоянная угловая скорость тела  $A$  (в вариантах 1-4, 7, 10-12, 14,15, 20,23,25,26,30) или кривошипов  $O_1B$  и  $O_2C$  (в вариантах 6, 17, 22);

$c$  – коэффициент жесткости пружины, к которой прикреплен шарик  $M$ ;

$l_0$  – длина недеформированной пружины;

$f$  – коэффициент трения скольжения шарика по стенке канала;

$x_0$  – начальная координата;

$x_0'$  – проекция начальной скорости на ось  $x$ .

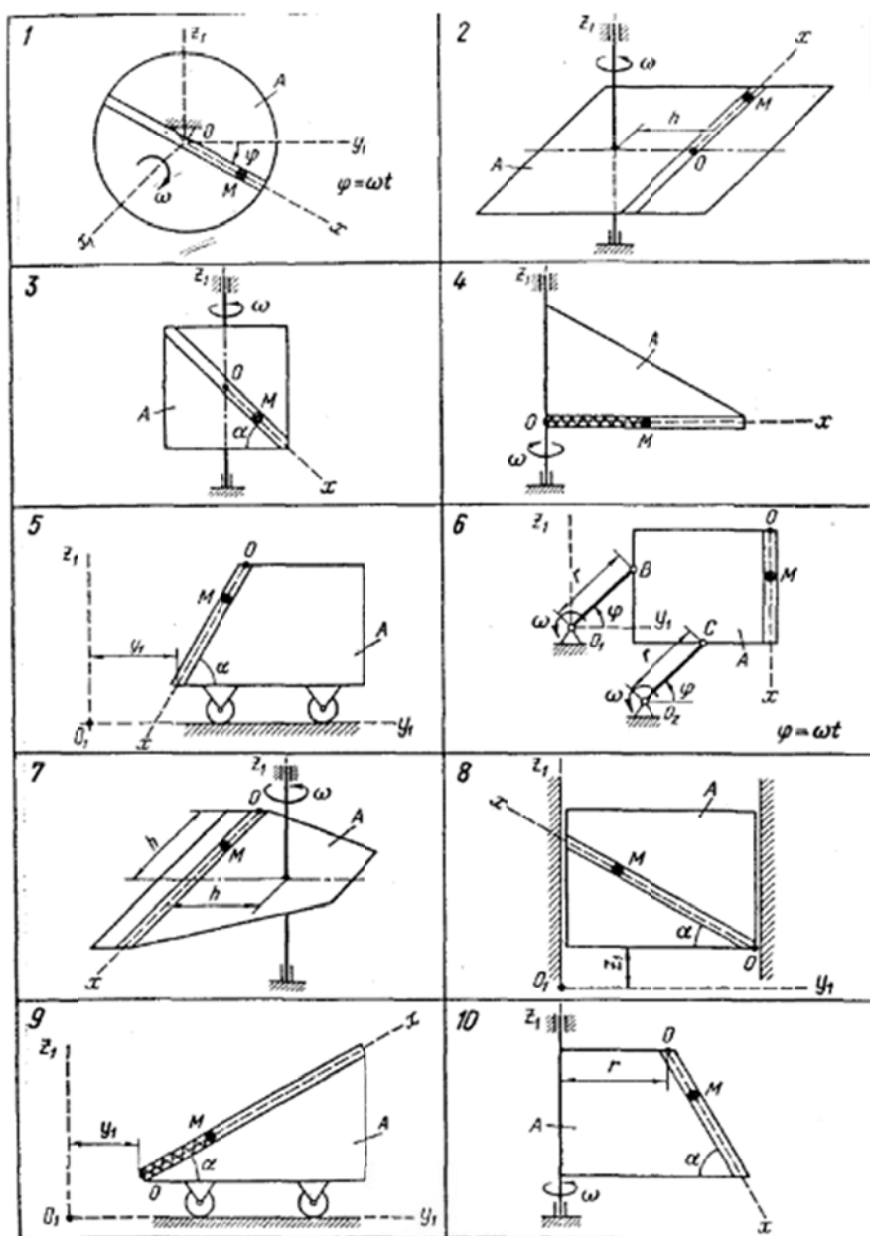


Рис. 4

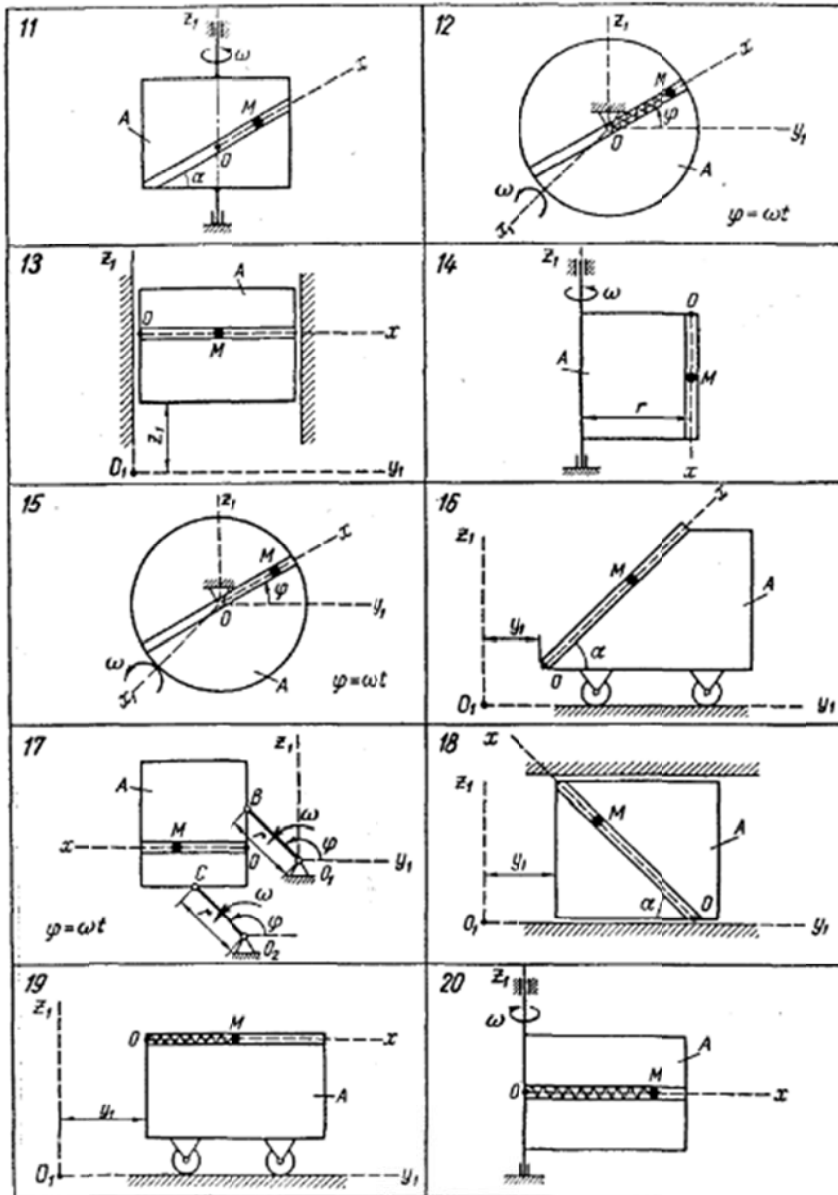


Рис. 5



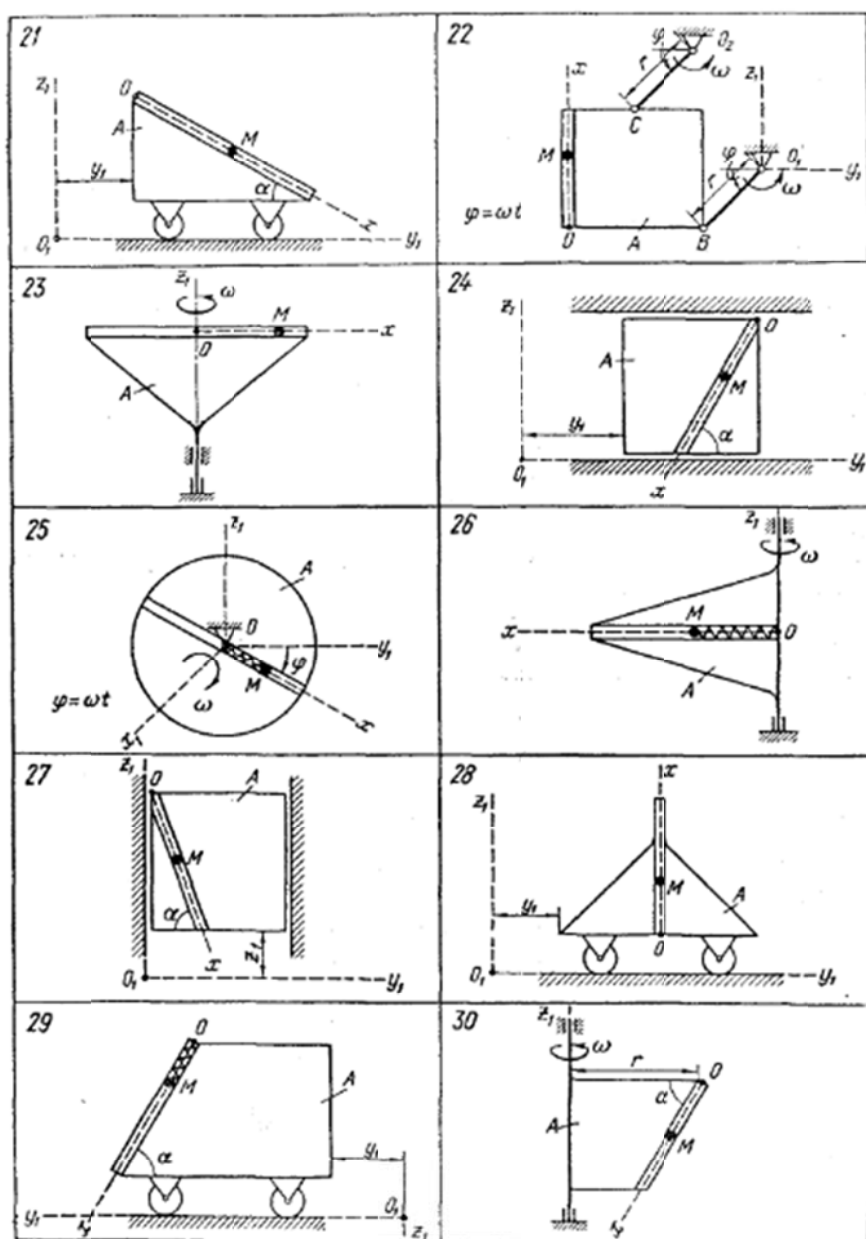


Рис. 6

Таблица

| Вариант | $\alpha$ , град | $m$ , кг | $\omega$ , рад/с | Начальные данные |                   | $t_1$ , с | $c$ , Н/см | $I_0$ , м | Уравнение движения тела A, (м) | $r^h$ , м | $f$ |
|---------|-----------------|----------|------------------|------------------|-------------------|-----------|------------|-----------|--------------------------------|-----------|-----|
|         |                 |          |                  | $x_0$ , м        | $\dot{x}_0$ , м/с |           |            |           |                                |           |     |
| 1       | —               | 0,02     | $\pi$            | 0                | 0,4               | 0,5       | —          | —         | —                              | —         | 0   |
| 2       | —               | 0,02     | $\pi$            | 0                | 0,2               | 0,4       | —          | —         | —                              | 0,15      | 0   |
| 3       | 45              | 0,03     | $2\pi$           | 0,5              | 0                 | 0,2       | —          | —         | —                              | —         | 0   |
| 4       | —               | 0,09     | $4\pi$           | 0,2              | -0,8              | 0,1       | 0,36       | 0,15      | —                              | —         | 0   |

|    |    |      |         |      |      |     |      |      |                           |      |     |
|----|----|------|---------|------|------|-----|------|------|---------------------------|------|-----|
| 5  | 60 | 0,02 | –       | 0,6  | 0    | 0,2 | –    | –    | $y_1 = 0,6 - 2t^3$        | –    | 0   |
| 6  | –  | 0,01 | $10\pi$ | 0,5  | 0    | 0,2 | –    | –    | –                         | 0,10 | 0   |
| 7  | –  | 0,03 | $2\pi$  | 0,3  | 0    | 0,2 | –    | –    | –                         | 0,20 | 0   |
| 8  | 30 | 0,03 | –       | 0,8  | 0    | 0,1 | –    | –    | $z_1 = 0,1 \cos 2\pi t$   | –    | 0   |
| 9  | 30 | 0,02 | –       | 0,4  | 0    | 0,1 | 0,20 | 0,20 | $y_1 = 4t^3$              | –    | 0   |
| 10 | 60 | 0,05 | $6\pi$  | 0,4  | 0    | 0,1 | –    | –    | –                         | 0,20 | 0   |
| 11 | 30 | 0,05 | $\pi$   | 0    | 0    | 0,4 | –    | –    | –                         | –    | 0   |
| 12 | –  | 0,08 | $6\pi$  | 0,05 | 0    | 0,1 | 0,20 | 0,10 | –                         | –    | 0   |
| 13 | –  | 0,01 | –       | 0    | 0,5  | 0,2 | –    | –    | $z_1 = 5 - 10t^2$         | –    | 0,1 |
| 14 | –  | 0,05 | $4\pi$  | 0,5  | 0    | 0,1 | –    | –    | –                         | 0,20 | 0,2 |
| 15 | –  | 0,01 | $\pi$   | 0,5  | 0    | 1,0 | –    | –    | –                         | –    | 0   |
| 16 | 45 | 0,02 | –       | 1,0  | 2,0  | 0,1 | –    | –    | $y_1 = 0,06t^3$           | –    | 0   |
| 17 | –  | 0,02 | $6\pi$  | 0    | 4,0  | 0,2 | –    | –    | –                         | 0,20 | 0   |
| 18 | 40 | 0,02 | –       | 0,6  | 0    | 0,1 | –    | –    | $y_1 = 0,1 \sin \pi t$    | –    | 0   |
| 19 | –  | 0,08 | –       | 0,4  | -0,8 | 0,1 | 0,40 | 0,20 | $y_1 = 8t - t^3$          | –    | 0   |
| 20 | –  | 0,01 | $10\pi$ | 0,1  | 0    | 0,2 | 0,20 | 0,10 | –                         | –    | 0   |
| 21 | 30 | 0,05 | –       | 0,5  | 0,1  | 0,1 | –    | –    | $y_1 = 2 + t^2$           | –    | 0,2 |
| 22 | –  | 0,03 | $4\pi$  | 0,1  | 3,0  | 0,1 | –    | –    | –                         | 0,10 | 0   |
| 23 | –  | 0,01 | $2\pi$  | -0,5 | -0,1 | 0,2 | –    | –    | –                         | –    | 0   |
| 24 | 60 | 0,01 | –       | 0    | 0,2  | 0,2 | –    | –    | $y_1 = 0,1 \cos 1,5\pi t$ | –    | 0   |
| 25 | –  | 0,05 | $2\pi$  | 0,1  | -0,4 | 0,1 | 0,20 | 0,20 | –                         | –    | 0   |
| 26 | –  | 0,09 | $\pi$   | 0,2  | 0,3  | 0,1 | 0,20 | 0,1  | –                         | –    | 0   |
| 27 | 75 | 0,02 | –       | 1,0  | 0,6  | 0,3 | –    | –    | $z_1 = 0,1 \sin 0,5\pi t$ | –    | 0   |
| 28 | –  | 0,03 | –       | 0,8  | 0    | 0,3 | –    | –    | $y_1 = 8 - 5t^3$          | –    | 0,1 |



### 7.2.3 Примерный перечень заданий для решения прикладных задач

1. Сколько уравнений равновесия необходимо составить для плоской системы сходящихся сил?
  - а) три
  - б) шесть
  - в) два
2. Чему равен момент силы (ее модуль 10 н), параллельной оси, относительно этой оси?
  - а) 10 нм
  - б) 0 Нм
  - в) -10 Нм
3. Необходимо, ли составлять для плоской системы сходящихся сил уравнение в виде суммы моментов сил относительно любой моментной точки?
  - а) да
  - б) нет
  - в) бессмысленно
4. Реакция шарнирно-подвижной опоры направлена..
  - а) по касательной к направлению перемещения
  - б) по нормали к направлению перемещения
  - в) под углом 45 градусов к направлению перемещения
5. Реакция гибкой связи направлена...
  - а) по линии связи к точке подвеса
  - б) по линии связи от точки подвеса
  - в) перпендикулярно к линии связи
6. Можно, ли доказать, что сила - скользящий вектор?
  - а) да, на основании аксиомы статики
  - б) нет
  - в) да, без аксиомы статики
7. Сколько уравнений равновесия необходимо составить для произвольной пространственной системы сил?
  - а) три уравнения в виде сумм проекций сил на оси системы координат
  - б) три уравнения в виде сумм проекций сил на оси системы координат и двух уравнений в виде сумм моментов сил относительно осей
  - в) шесть уравнений
8. Сила трения покою направлена..
  - а) противоположно направлению предполагаемого движения
  - б) по направлению предполагаемого движения
  - в) перпендикулярно направлению предполагаемого движения
9. Как направлен вектор момента?
  - а) вдоль оси вращения в любую сторону
  - б) вдоль оси вращения в ту сторону, откуда поворот кажется происходящим против хода часовой стрелки

- в) перпендикулярно оси вращения
- 10. Связи - это то, что...
  - а) препятствует перемещению тела в пространстве
  - б) не препятствует перемещению тела в пространстве
  - в) направлено по нормали к направлению перемещения

#### **7.2.4 Примерный перечень вопросов для подготовки к зачету**

1. Основные понятия и аксиомы статики твердого тела.
2. Аксиомы статики. Основные типы реакций связей.
3. Система сходящихся сил. Условия равновесия.
4. План скоростей плоского механизма.
5. Момент силы относительно точки и оси.
6. План ускорений плоского механизма.
7. Условия равновесия плоской системы сил.
8. Определение скоростей точек плоского механизма.
9. План скоростей плоского механизма.
10. Плоская система параллельных сил, условия равновесия.
11. Построение плана скоростей плоского кривошипно-ползунного механизма
12. План скоростей кривошипно-ползунного механизма.
13. Центр параллельных сил. Центр тяжести.
14. Определение скоростей и ускорений при естественном способе задания движения точки.
15. Определение координат центра тяжести плоских фигур.
16. Способы задания движения точки.
17. Условия равновесия произвольной плоской системы сил.
18. Скорость и ускорение точки при координатном способе задания движения.
19. Простейшие движения твердого тела.
20. Условия равновесия плоской системы сходящихся сил.
21. План ускорений плоского механизма.
22. Основные типы связей и их реакции.
23. Три формы условий равновесия плоских систем сил.
24. Динамика относительного движения.
25. Теорема об изменении кинетической энергии.
26. Динамика материальной точки.

#### **7.2.5 Примерный перечень заданий для решения прикладных задач**

Не предусмотрено учебным планом

#### **7.2.6. Методика выставления оценки при проведении промежуточной аттестации**

*Зачет проводится по тест-билетам, каждый из которых содержит 10 вопросов и задачу. Каждый правильный ответ на вопрос в тесте*

оценивается 1 баллом, задача оценивается в 10 баллов (5 баллов верное решение и 5 баллов за верный ответ). Максимальное количество набранных баллов – 20.

1. Оценка «Неудовлетворительно» ставится в случае, если студент набрал менее 6 баллов.

2. Оценка «Удовлетворительно» ставится в случае, если студент набрал от 6 до 10 баллов

3. Оценка «Хорошо» ставится в случае, если студент набрал от 11 до 15 баллов.

4. Оценка «Отлично» ставится, если студент набрал от 16 до 20 баллов.

### 7.2.7 Паспорт оценочных материалов

| № п/п | Контролируемые разделы (темы) дисциплины  | Код контролируемой компетенции | Наименование оценочного средства   |
|-------|---|--------------------------------|--|
| 1     | Предмет теоретической механики (ТМ).<br>Абстрактные модели реальных тел, используемые в ТМ Аксиома связей.<br>Основные виды плоских заделок (связей) и направление из реакций<br>Равнодействующая сходящихся сил, условия равновесия системы сходящихся сил. Геометрические и аналитические способы сложения сил.   | ОПК-3                          | Тест, контрольная работа, защита лабораторных работ, защита реферата, требования к курсовому проекту.... |
| 2     | .Алгебраические, векторные моменты силы относительно центра, Момент силы относительно оси. Определение пары, векторный момент пары. Условия равновесия произвольной системы сил, приложенных к твердому телу.<br>Статически определимые и неопределимые задачи. Произвольно плоская система сил. Три формы аналитических условий Приведение системы сил к простейшему виду.   | ОПК-3                          | Тест, контрольная работа, защита лабораторных работ, защита реферата, требования к курсовому проекту.... |
| 3     | Способы задания движения точки в пространстве. Определение основных кинематических характеристик (траектории, скорости, ускорения) при векторном, координатном и естественном способах задания движения. Задачи кинематики твердого тела, понятие о степенях свободы. Теорема о проекциях скоростей.<br>Простейшие виды движения твердого тела: поступательное и вращательное движение вокруг неподвижной оси. Плоскопараллельное движение твердого тела. | ОПК-3                          | Тест, контрольная работа, защита лабораторных работ, защита реферата, требования к курсовому проекту.... |
| 4     | Динамика точки.   | ОПК-3                          | Тест, контрольная работа,  |

|   |   |       |  |
|---|---|-------|--|
|   | Дифференциальные уравнения движения точки. Начальные условия и их механический смысл. Динамика механической системы и твердого тела. Теоремы динамики.              |       | защита лабораторных работ, защита реферата, требования к курсовому проекту....                           |
| 5 | Теорема об изменении кинетической энергии. Общая формулировка теорем динамики. Принцип Даламбера. Принцип виртуальных перемещений. Уравнения Лагранжа второго рода. | ОПК-3 | Тест, контрольная работа, защита лабораторных работ, защита реферата, требования к курсовому проекту.... |
| 6 | Уравнения Лагранжа для консервативной механической системы. Теория колебаний механических систем. Элементы теории удара.  | ОПК-3 | Тест, контрольная работа, защита лабораторных работ, защита реферата, требования к курсовому проекту.... |

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

Тестирование осуществляется, либо при помощи компьютерной системы тестирования, либо с использованием выданных тест-заданий на бумажном носителе. Время тестирования 30 мин. Затем осуществляется проверка теста экзаменатором и выставляется оценка согласно методики выставления оценки при проведении промежуточной аттестации.

Решение стандартных задач осуществляется, либо при помощи компьютерной системы тестирования, либо с использованием выданных задач на бумажном носителе. Время решения задач 30 мин. Затем осуществляется проверка решения задач экзаменатором и выставляется оценка, согласно методики выставления оценки при проведении промежуточной аттестации.

Решение прикладных задач осуществляется, либо при помощи компьютерной системы тестирования, либо с использованием выданных задач на бумажном носителе. Время решения задач 30 мин. Затем осуществляется проверка решения задач экзаменатором и выставляется оценка, согласно методики выставления оценки при проведении промежуточной аттестации.

## **8 УЧЕБНО МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ)**

### **8.1 Перечень учебной литературы, необходимой для освоения дисциплины**

1. Тарг С.М. Краткий курс теоретической механики / С.М. Тарг. - М: Высшая школа, 2008. 416 с.
2. Яблонский А.А. Сборник заданий для курсовых работ по теоретической механике: учеб. пособие для технических вузов / под ред. А.А. Яблонского. - М.: Интеграл-Пресс, 2006. 384 с.
3. Цывильский В.Л. Теоретическая механика / В.Л. Цывильский. - М: Высшая школа, 2008. 368 с.
4. Мещерский И.В. Задачи по теоретической механике / И.В. Мещерский. - СПб.: Лань, 2001. 448 с.

5. Переславцева Н.С. Теоретическая физика. Ч. 1: Статика: учеб. пособие / Н.С. Переславцева, Н.П. Бестужева, В.А. Баскаков. - Электрон. дан. (1 файл: 3935 Кб): ГОУВПО «Воронежский государственный технический университет», 2007. - 1 CD-RW.

6. Переславцева Н.С. Теоретическая механика. Ч. 2: Кинематика: учеб. пособие / Н.С. Переславцева, Н.П. Бестужева. - Электрон. дан. (1 файл: 5984 Кб): ГОУВПО «Воронежский государственный технический университет», 2009. - 1 CD-RW.

7. Переславцева Н.С. Теоретическая механика. Ч. 3: Динамика. учеб. пособие / Н.С. Переславцева, Н.П. Бестужева. - Электрон. дан. (1 файл: 5984 Кб): ГОУВПО «Воронежский государственный технический университет», 2010. - 1 CD-RW.

8. Переславцева Н.С. Сборник задач по теоретической механике: кинематика и статика / Н.С. Переславцева, Н.П. Бестужева. - Воронеж: ФГБОУ ВПО «Воронежский государственный технический университет», 2014. - 198 с.

9. Переславцева Н.С. Сборник задач по теоретической механике: динамика и аналитическая механика / Н.С. Переславцева, Н.П. Бестужева. - Воронеж: ФГБОУ ВО «Воронежский государственный технический университет», 2017. - 216 с.

**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:**

**Лицензионное ПО**

- Windows Professional 8.1 (7 и 8) Single Upgrade MVL A Each Academic
- Компас-График LT;
- AutoCAD
- Paint;
- Adobe Acrobat Reader
- SMath Studio;
- Internet explorer;

**Свободное ПО**

- Skype
- Open Office

**Отечественное ПО**

- «Программная система для обнаружения текстовых заимствований в учебных и научных работах «Антиплагиат.ВУЗ»»
- Модуль «Программный комплекс поиска текстовых заимствований в открытых источниках сети интернет «Антиплагиат-интернет»»
- Модуль обеспечения поиска текстовых заимствований по

коллекции диссертаций и авторефератов Российской государственной библиотеки (РГБ)

- Модуль поиска текстовых заимствований по коллекции научной электронной библиотеки eLIBRARY.RU

## **9 МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКАЯ БАЗА, НЕОБХОДИМАЯ ДЛЯ ОСУЩЕСТВЛЕНИЯ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОГО ПРОЦЕССА**

Учебные аудитории для проведения лекционных занятий.

Использование имеющихся компьютерных классов для выполнения студентами тестовых работ. Учебные плакаты и стенды.

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

По дисциплине «Теоретическая механика» читаются лекции.

Основой изучения дисциплины являются лекции, на которых излагаются наиболее существенные и трудные вопросы, а также вопросы, не нашедшие отражения в учебной литературе.

| Вид учебных занятий                   | Деятельность студента  |
|---------------------------------------|--|
| Лекция                                | Написание конспекта лекций: кратко, схематично, последовательно фиксировать основные положения, выводы, формулировки, обобщения; пометать 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. |
| Самостоятельная работа                | Самостоятельная работа студентов способствует глубокому усвоению учебного материала и развитию навыков самообразования. Самостоятельная работа предполагает следующие составляющие:<br>- работа с текстами: учебниками, справочниками, дополнительной литературой, а также проработка конспектов лекций;<br>- выполнение домашних заданий и расчетов;<br>- работа над темами для самостоятельного изучения;<br>- участие в работе студенческих научных конференций, олимпиад;<br>- подготовка к промежуточной аттестации.  |
| Подготовка к промежуточной аттестации | 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 зачетом три дня эффективнее всего использовать для повторения и систематизации материала.  |