

**МИНИСТЕРСТВО ОБРАЗОВАНИЯ И НАУКИ
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ**

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования

«Воронежский государственный технический университет»



Декан факультета А.И. Колосов

30 августа 2017 г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА

дисциплины

«Теоретическая механика»

Направление подготовки (специальность) 08.03.01 Строительство

Профиль (Специализация) Городское строительство и хозяйство

Квалификация (степень) выпускника бакалавр

Нормативный срок обучения 4 года/ 5 лет

Форма обучения очная/ заочная

Год начала подготовки -2016

Автор программы

В.А. Козлов

Заведующий кафедрой
теоретической и
прикладной механики

В.А. Козлов

Руководитель ОПОП

Ю.А. Воробьева

Воронеж – 2017

1. ЦЕЛИ И ЗАДАЧИ ДИСЦИПЛИНЫ

1.1. Цели преподавания 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 ООП ВПО

Дисциплина «Теоретическая механика» относится к обязательным дисциплинам базовой части. Она обеспечивает логическую связь, во-первых, между физикой и математикой, применяя математический аппарат к описанию и изучению физических явлений, во-вторых, между естественнонаучными и общетехническими дисциплинами.

Требования к входным знаниям, умениям и готовностям обучающегося.

Студент должен знать: физические основы механики, элементы векторной алгебры, аналитической геометрии, дифференциального и интегрального исчисления; владеть навыками решения задач векторной алгебры, дифференциального и интегрального исчисления и уметь применять полученные знания математики к решению задач теоретической механики.

Дисциплина «Теоретическая механика» является предшествующей для всех дисциплин профессионального цикла ООП. На материале курса теоретической механики базируются такие важные для общего инженерного образования дисциплины, как техническая механика, механика грунтов, основы архитектуры и строительных конструкций, основы проектирования и конструирования частей зданий и сооружений.

3. ПЕРЕЧЕНЬ ПЛАНИРУЕМЫХ РЕЗУЛЬТАТОВ ОБУЧЕНИЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ

В процессе освоения курса теоретической механики студент формирует и демонстрирует следующие общепрофессиональные компетенции:

- способность использовать основные законы естественнонаучных дисциплин в профессиональной деятельности, применять методы математического анализа и математического (компьютерного) моделирования, теоретического и экспериментального исследования (ОПК-1);
- способность выявить естественнонаучную сущность проблем, возникающих в ходе профессиональной деятельности, привлечь их для решения соответствующий физико-математический аппарат (ОПК-2).

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
ОПК-2	Знать основные подходы при моделировании объектов строительства и способы формализации при расчете по выбранным моделям
	Уметь выделять основные характеристики объекта строительства, оценивать преимущества и недостатки выбранного конструктивного решения
	Владеть методами расчета выбранных конструктивных схем и решений для конкретных строительных объектов

4. ОБЪЕМ ДИСЦИПЛИНЫ И ВИДЫ УЧЕБНОЙ РАБОТЫ

Вид учебной работы	Всего часов	Семестры	
		2/2	3/3
Аудиторные занятия (всего)	72/22	36/8	36/14
В том числе:			
Лекции	36/10	18/4	18/6
Практические занятия (ПЗ)	36/12	18/4	18/8
Самостоятельная работа (всего)	72/145	54/60	54/85
В том числе:			
Расчетно-графические работы (РГР) (дн. об.)	22	12	10
Контрольные работы (заоч. об.)	45	15	30
Задачи самоконтроля	50/100	42/40	8/60
Вид промежуточной аттестации	36/13	зач./4, зач.	36/9 , экз.
Общая трудоемкость	часы	180/180	90/72
	зачетные единицы	5	2,5/2,0
			2,5/3,0

Примечание: здесь и далее числитель – очная/знаменатель – заочная формы обучения.

5. СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

5.1. Содержание разделов дисциплины

№ п/п	Наименование раздела дисциплины	Содержание раздела
1	2	3
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.
2.	Система сил, расположенных в одной плоскости.	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). Равновесие при наличии сил трения. Трение скольжения при покое (сцепление) и при движении. Коэффициент трения. 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. 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.
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.

1	2	3
5.	Кинематика твёрдого тела.	<p>Поступательное движение твёрдого тела, его свойства.</p> <p>Вращение твёрдого тела вокруг неподвижной оси. Угловая скорость и угловое ускорение тела. Скорость и ускорение точки твёрдого тела, вращающегося вокруг неподвижной оси. Передаточные механизмы.</p> <p>Плоскопараллельное (плоское) движение твёрдого 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.</p>
6.	Сложное движение точки.	<p>Абсолютное и относительное движение точки. Переносное движение. Теорема о сложении скоростей. Теорема Кориолиса о сложении ускорений. Определение ускорения Кориолиса.</p>
7.	Введение в динамику. Динамика точки.	<p>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. Дифференциальные уравнения относительного движения.</p> <p>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.</p> <p>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.</p>
8.	Общие теоремы динамики механической системы.	<p>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 дифференциальной и в конечной формах. Закон сохранения количества движения системы. Момент инерции системы и твёрдого 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.</p>
1	2	3

8.	Динамика твердого тела. Общие теоремы динамики механической системы.	Дифференциальное уравнение вращения твердого тела вокруг неподвижной оси. 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.

5.2. Разделы дисциплины и междисциплинарные связи с обеспечиваемыми (последующими) дисциплинами

№ п/п	Наименование обеспечиваемых (последующих) дисциплин	№№ разделов, необходимых для обеспечиваемых дисциплин								
		1	2	3	4	5	6	7	8	9
1	Техническая механика	+	+	+	-	-	-	-	-	-
2	Механика грунтов	+	+	+	+	+	+	+	+	+
3	Основы архитектуры и строительных конструкций	+	+	+	+	+	+	+	+	+
4	Основы проектирования и конструирования частей зданий и сооружений	+	+	+	+	+	+	+	+	+

5.3. Разделы дисциплины и виды занятий

№ п/п	Наименование раздела дисциплины	Лекции	ПЗ	СРС	Всего час.
1	Основные понятия, определения и теоремы статики.	4/1	3/1	6/12	13/14
2	Система сил, расположенных в одной плоскости.	2/2	8/2	22/28	32/32
3	Произвольная система сил. Центр тяжести твердых тел.	4/1	1/1	8/20	13/22

4	Введение в кинематику. Кинематика точки.	2/1	2/0,5	4/8	8/9,5
5	Кинематика твердого тела.	4/1	4/1,5	6/12	14/14,5
6	Сложное движение точки.	2/-	- / -	8/10	10/10
7	Введение в динамику. Динамика точки.	6/2	6/2	2/15	14/19
8	Общие теоремы динамики механической системы. Динамика твердого тела.	8/2	6/3	12/25	26/30
9	Принципы механики.	4/-	6/1	4/15	14/16
	Всего	36/10	36/12	72/145	144/167

5.4. Практические занятия

№ п.п.	№ раздела дисциплины	Тематика практических занятия	Кол-во часов
1	1	Аналитические условия равновесия плоской системы сходящихся сил.	2,0/1,0
2	1	Метод вырезания узлов.	1,0/ -
	2	Условия равновесия параллельной системы сил.	1,0/0,5
3	2	Равновесие произвольной плоской системы сил.	2,0/1,0
4	2	Равновесие составных конструкций.	2,0/-
5	2	Расчёт плоских ферм.	2,0/0,5
6	2	Равновесие при наличии трения покоя, скольжения.	1,0/ -
	3	Определение положения центров тяжести тел.	1,0/ -
7	4	Определение скорости, ускорения точки, радиуса кривизны ее траектории.	2,0/0,5
8	5	Вращательное движение твёрдых тел. Передача вращательного движения.	2,0/1,0
9	5	Определение скоростей точек при плоском движении.	2,0/0,5
10	7	1-я, 2-я задачи динамики.	2,0/1,0
11	7	Теоремы об изменении количества движения точки и момента количества движения точки.	2,0/0,5
12	7	Теорема об изменении кинетической энергии точки.	2,0/0,5
13	8	Теорема о движении центра масс. Теорема об изменении количества движения механической системы.	2,0/1,0
14	8	Теорема об изменении кинетической энергии твердого тела и механической системы.	2,0/1,0
15	8	Теорема об изменении кинетического момента механической системы.	1,0/ -

		Дифференциальное уравнение вращения твердого тела вокруг неподвижной оси.	1,0/1,0
16	9	Принцип Даламбера для точки и механической системы.	2,0/1,0
17	9	Принцип возможных перемещений.	2,0/ -
18	9	Общее уравнение динамики.	2,0/ -

6. ТЕМАТИКА РАСЧЕТНО-ГРАФИЧЕСКИХ И КОНТРОЛЬНЫХ РАБОТ

6.1. Тематика расчетно-графических работ (РГР) для студентов дневной формы обучения

№ п.п.	Наименование	Объём, с.
1	Расчёт плоских ферм: определение опорных реакций, усилий в стержнях фермы методом вырезания узлов и методом сквозных сечений (Риттера) с проверкой полученных результатов на ЭВМ (2 семестр).	3
2	Применение теоремы об изменении кинетической энергии к исследованию движения механической системы (3 семестр).	3

6.2. Тематика контрольных работ (КР) для студентов заочной формы обучения

№ п.п.	Наименование	Объём, с.
1	Равновесие произвольной плоской системы сил: определение опорных реакций плоской рамы.	2
	Расчёт плоских ферм: определение опорных реакций, усилий в стержнях фермы методом вырезания узлов и методом сквозных сечений (Риттера).	4
	Центр тяжести тел: определение положения центра тяжести плоских фигур (1 семестр).	1
2	Кинематика точки: определение траектории движения, скорости, ускорения и радиуса кривизны траектории в данный момент времени.	2
	Вращательное движение тел, передача вращательного движения: определение скорости и ускорения точки, угловой скорости и углового ускорения в плоских передаточных механизмах (2 семестр).	2
3	Динамика точки: дифференциальные уравнения движения точки, теорема об изменении количества движения точки, теорема об изменении кинетической энергии точки, принцип Даламбера для точки.	3
	Колебания точки: уравнения свободных и затухающих колебаний точки, частота и период колебаний (2 семестр).	3

7. ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ ДЛЯ ПРОВЕДЕНИЯ ТЕКУЩЕГО И ПРОМЕЖУТОЧНОГО КОНТРОЛЯ ЗНАНИЙ ОБУЧАЮЩИХСЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ

7.1. Перечень компетенций с указанием этапов их формирования в процессе освоения образовательной программы.

№ п.п.	Компетенция (общепрофессиональная - ОПК)	Форма контроля	Се- местр
1	Способность использовать основные законы естественнонаучных дисциплин в профессиональной деятельности, применять методы математического анализа и математического (компьютерного) моделирования, теоретического и экспериментального исследования (ОПК-1).	РГР/КР Сам. работа (СР) Тестирование (Т) Зачет Экзамен	2/1 3/2
2	Способность выявить естественнонаучную сущность проблем, возникающих в ходе профессиональной деятельности, привлечь их для решения соответствующий физико-математический аппарат (ОПК-2).	РГР/КР Сам. работа (СР) Тестирование (Т) Зачет Экзамен	2/1 3/2

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

Дескриптор компетенции	Показатель оценивания	Форма контроля				
		РГР/ КР	СР	Т	Зач.	Экз.
Знает	фундаментальные основы теоретической механики, включая статику, кинематику и динамику (ОПК-1, ОПК-2)			+	+	+
Умеет	решать соответствующие конкретные задачи теоретической механики при равновесии и движении твердых тел и механических систем (ОПК-1, ОПК-2)	+	+	+		
Владеет	навыками составления и решения уравнений равновесия и движения твердых тел и механических систем (ОПК-1, ОПК-2)			+	+	+

7.2.1. Этап текущего контроля знаний

Результаты текущего контроля знаний и межсессионной аттестации оцениваются по пятибальной шкале с оценками:

- «отлично»;
- «хорошо»;
- «удовлетворительно»;
- «неудовлетворительно»;
- «не аттестован».

Дескриптор компетенции	Показатель оценивания	Оценка	Критерий оценивания
Знает	фундаментальные основы теоретической механики, включая статику, кинематику и динамику	отлично	Практически полное посещение лекционных и практических занятий; выполнение самостоятельных работ и РГР на «отл.».
Умеет	решать соответствующие конкретные задачи теоретической механики при равновесии и движении твердых тел и механических систем		
Владеет	навыками составления и решения уравнений равновесия и движения твердых тел и механических систем		
Знает	фундаментальные основы теоретической механики, включая статику, кинематику и динамику	хорошо	Посещено более 75% лекционных и практических занятий; выполнение самостоятельных работ и РГР на «хор.».
Умеет	решать соответствующие конкретные задачи теоретической механики при равновесии и движении твердых тел и механических систем		
Владеет	навыками составления и решения уравнений равновесия и движения твердых тел и механических систем		
Знает	фундаментальные основы теоретической механики, включая статику, кинематику и динамику	удовл.	Посещено не менее половины лекционных и практических занятий; выполнение самостоятельных работ и РГР на «удовл.».
Умеет	решать соответствующие конкретные задачи теоретической механики при равновесии и движении твердых тел и механических систем		
Владеет	навыками составления и решения уравнений равновесия и движения твердых тел и механических систем		
Знает	фундаментальные основы теоретической механики, включая статику, кинематику и динамику	неуд.	Частичное посещение лекционных и практических занятий; неудовлетворительное выполнение самостоятельных работ и РГР.
Умеет	решать соответствующие конкретные задачи теоретической механики при равновесии и движении твердых тел и механических систем		
Владеет	навыками составления и решения уравнений равновесия и движения твердых тел и механических систем		
Знает	фундаментальные основы теоретической механики, включая статику, кинематику и динамику	не аттест.	Непосещение лекционных и практических занятий; не выполненные самостоятельные работы и РГР.
Умеет	решать соответствующие конкретные задачи теоретической механики при равновесии и движении твердых тел и механических систем		
Владеет	навыками составления и решения уравнений равновесия и движения твердых тел и механических систем		

7.2.2. Этап промежуточного контроля знаний

Во втором семестре результаты промежуточного контроля знаний (зачет) оцениваются по двухбалльной шкале с оценками:

- «зачтено»;
- «не зачтено».

Дескриптор компетенции	Показатель оценивания	Оценка	Критерий оценивания
Знает	фундаментальные основы теоретической механики, включая статику и кинематику	зачтено	Выполнены все текущие тестовые задания и РГР/КР.
Умеет	решать соответствующие конкретные задачи теоретической механики при равновесии и движении твердых тел		
Владеет	навыками составления и решения уравнений равновесия и движения твердых тел		
Знает	фундаментальные основы теоретической механики, включая статику и кинематику	не зачтено	Не выполнены или выполнены частично текущие тестовые задания и РГР/КР.
Умеет	решать соответствующие конкретные задачи теоретической механики при равновесии и движении твердых тел		
Владеет	навыками составления и решения уравнений равновесия и движения твердых тел		

7.2.3. Этап итогового контроля знаний

В третьем семестре результаты итогового контроля знаний (экзамен) оцениваются по четырехбалльной шкале с оценками:

- «отлично»;
- «хорошо»;
- «удовлетворительно»;
- «не удовлетворительно».

Дескриптор компетенции	Показатель оценивания	Оценка	Критерий оценивания
Знает	фундаментальные основы теоретической механики, включая статику, кинематику и динамику	отлично	Более 90% верно решенных тестовых заданий (18-20 из 20) в экзаменационных билетах.
Умеет	решать соответствующие конкретные задачи теоретической механики при равновесии и движении твердых тел и механических систем		
Владеет	навыками составления и решения уравнений равновесия и движения твердых тел и механических систем		
Знает	фундаментальные основы теоретической механики, включая статику, кинематику и динамику	хорошо	От 75% до 90% верно решенных тестовых заданий (15-17 из 20) в экзаменационных билетах.
Умеет	решать соответствующие конкретные задачи теоретической механики при равновесии и движении твердых тел и механических систем		
Владеет	навыками составления и решения уравнений равновесия и движения твердых тел и механических систем		

Знает	фундаментальные основы теоретической механики, включая статику, кинематику и динамику	удовл.	От 50% до 70% верно решенных тестовых заданий (10-14 из 20) в экзаменационных билетах.
Умеет	решать соответствующие конкретные задачи теоретической механики при равновесии и движении твердых тел и механических систем		
Владеет	навыками составления и решения уравнений равновесия и движения твердых тел и механических систем		
Знает	фундаментальные основы теоретической механики, включая статику, кинематику и динамику	неуд.	Менее 50% верно решенных тестовых заданий (менее 10 из 20) в экзаменационных билетах.
Умеет	решать соответствующие конкретные задачи теоретической механики при равновесии и движении твердых тел и механических систем		
Владеет	навыками составления и решения уравнений равновесия и движения твердых тел и механических систем		

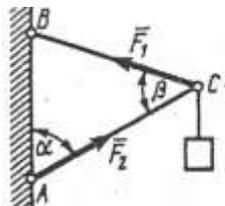
7.3. Примерный перечень оценочных средств (типовые тестовые задания, необходимые для оценки знаний обучаемого)

Текущий контроль успеваемости осуществляется на практических занятиях: в виде опроса теоретического материала и умения применять его к решению задач, в виде проверки домашних заданий, в виде тестирования по отдельным темам.

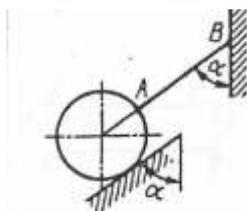
Промежуточный контроль осуществляется проведением тестирования по разделам (статика, кинематика, динамика) дисциплины, изученным студентом в период между аттестациями, выполнением расчетно-графических работ. Тестирование проводится на практических занятиях в рамках самостоятельной работы под контролем преподавателя. Варианты расчетно-графических работ выдаются каждому студенту индивидуально.

7.3.1. Примерная тематика и содержание тестовых заданий 2-ой семестр

1. Равновесие системы сходящихся сил

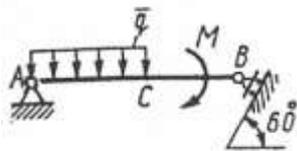


Шарнирный трехзвенник ABC удерживает в равновесии груз, подвешенный к шарнирному болту C . Под действием груза стержень AC сжат силой $F_2 = 25$ Н. Заданы углы $\alpha = 60^\circ$ и $\beta = 45^\circ$. Считая стержни AC и BC невесомыми, определить усилие в стержне BC .

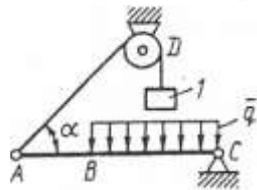


Однородный шар весом 12 Н удерживается в равновесии на гладкой наклонной плоскости с помощью веревки AB . Определить давление шара на плоскость, если угол $\alpha = 60^\circ$.

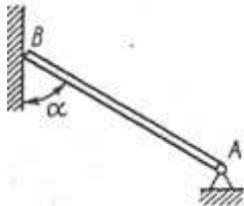
2. Равновесие произвольной плоской системы сил



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.

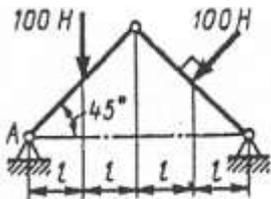


Балка AC закреплена в шарнире C и поддерживается в горизонтальном положении веревкой AD , перекинутой через блок. Определить интенсивность распределенной нагрузки q , если длины $BC = 5$ м, $AC = 8$ м, угол $\alpha = 45^\circ$, а вес груза l равен 20 Н.

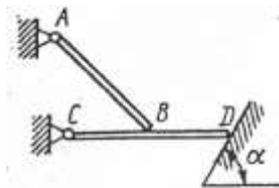


Конец B однородного бруса весом 100 кН, закрепленного в шарнире A , опирается на гладкую стену. Определить в кН давление бруса на стену, если угол $\alpha = 60^\circ$.

3. Равновесие составных конструкций

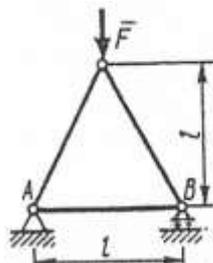


Определить вертикальную составляющую реакции в шарнире A .



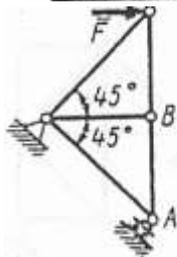
Однородная балка AB , вес которой 200 Н, свободно опирается в точке B на горизонтальную балку CD . Определить, с какой силой балка CD действует на опорную плоскость в точке D , если расстояние $CB = BD$, угол $\alpha = 60^\circ$. Весом балки CD пренебречь.

4. Расчет плоских ферм (метод вырезания узлов)



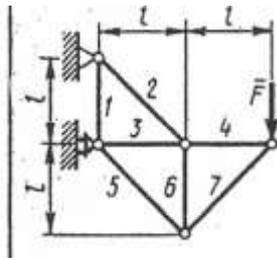
4.2.10

Определить усилие в стержне AB . Сила $F = 400$ Н.

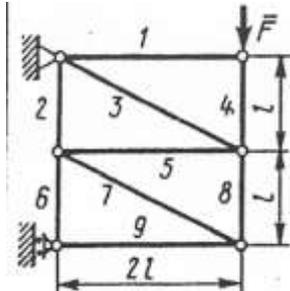


Определить усилие в стержне AB . Сила $F = 400$ Н.

5. Расчет плоских ферм (метод сквозных сечений)



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

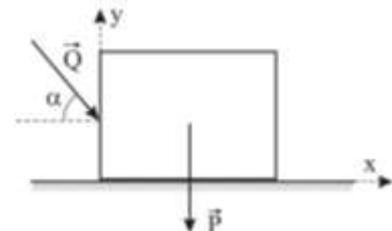


4.3.10

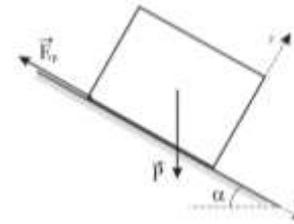
Определить усилие в стержне 8. Сила $F = 260 \text{ Н}$.

6. Трение скольжения

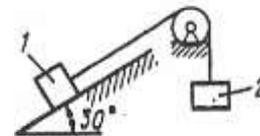
Дано: $P = 10 \text{ кН}$; $Q = 2 \text{ кН}$; $\alpha = 30^\circ$;
коэффициент трения $f = 0.2$.
Будет ли тело находиться в равновесии?
Сила трения равна...



Дано: $P = 10 \text{ кН}$; $\alpha = 30^\circ$; коэффициент трения
 $f = 0.4$.
Будет ли тело находиться в равновесии?
Сила трения равна...

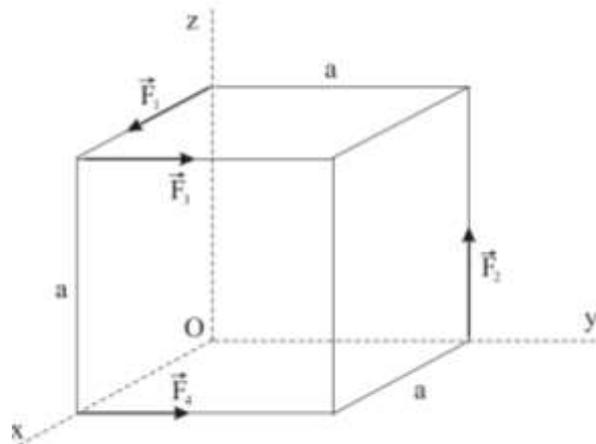


Каким должен быть наибольший вес груза 2, для
того, чтобы груз 1 весом 100 Н оставался в покое
на наклонной плоскости, если коэффициент
трения скольжения $f = 0.3$.



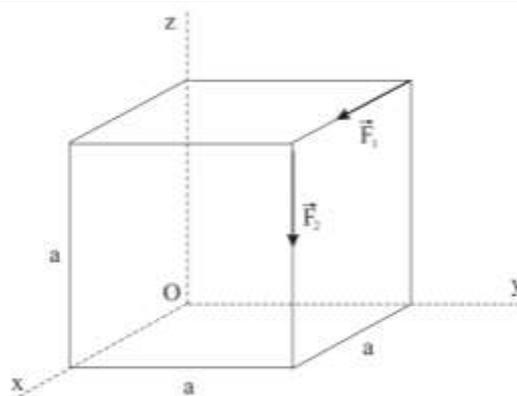
7. Приведение системы сил к центру

К кубу с ребром a
приложена система четырёх
одинаковых по модулю сил
 $|\vec{F}_1| = |\vec{F}_2| = |\vec{F}_3| = |\vec{F}_4| = P$.
Определить проекции на оси
главного вектора и его
модуль.

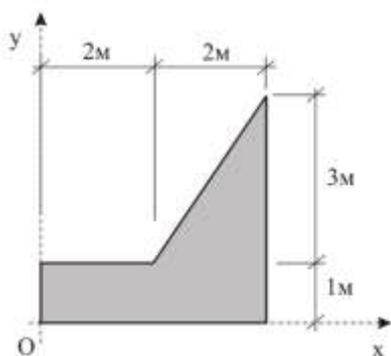


К кубу с ребром a приложена система двух одинаковых по модулю сил $|\vec{F}_1| = |\vec{F}_2| = P$.

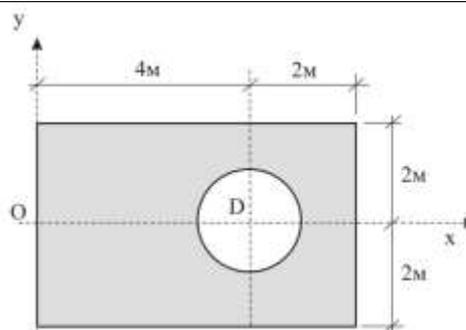
Определить проекции на оси координат главного момента относительно начала координат O и его модуль.



8. Центр тяжести плоских фигур



Координата y_c центра тяжести однородной пластины равна...



Радиус круглого выреза равен $r = 1$ м.
Координата x_c центра тяжести однородной пластины равна...

9. Координатный способ задания движения точки

Задан закон движения точки в координатной форме: $x = 2\sqrt{3} \sin \frac{\pi t}{6}$ (м); $y = \frac{2\pi}{3} t$ (м).

Определить модуль скорости точки в момент времени $t_1 = 1$ с.

10. Естественный способ задания движения точки

Точка движется по окружности радиуса R м, дуговая координата изменяется по закону $s(t)$ м. Определить касательное ускорение точки в момент времени $t_1 = 1$ с. $R = 6$ м; $s = 4t^3$ (м).

11. Вращательное движение твердого тела



Дано: $OA = 1$ м. Угловая скорость кривошипа изменяется по закону $\omega = 2 \sin \frac{\pi t}{3}$ (рад/с). Определить касательное ускорение точки A в момент времени $t_1 = 1$ с.

Твердое тело вращается вокруг неподвижной оси по закону $\varphi = 5t^2 - 3t$.
Определить угловую скорость тела в момент времени $t_1 = 1$ с.

12. Плоское движение твердого тела

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

3-й семестр

1. Первая задача динамики (криволинейное движение)

Материальная точка массой $m = 14$ кг движется по окружности радиуса $r = 7$ м с постоянным касательным ускорением $a_t = 0,5$ 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.

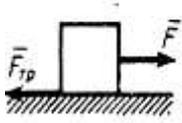
Материальная точка массой $m = 900$ кг движется по горизонтальной прямой под действием силы $F = 270t$ Н, которая направлена по той же прямой. Определить скорость точки в момент времени $t = 10$ с, если при $t_0 = 0$ скорость $v_0 = 10$ м/с.

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.

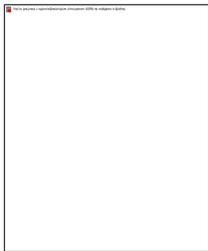
4. Теорема об изменении кинетической энергии точки



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.

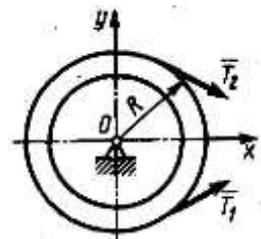
5. Дифференциальное уравнение вращения твердого тела



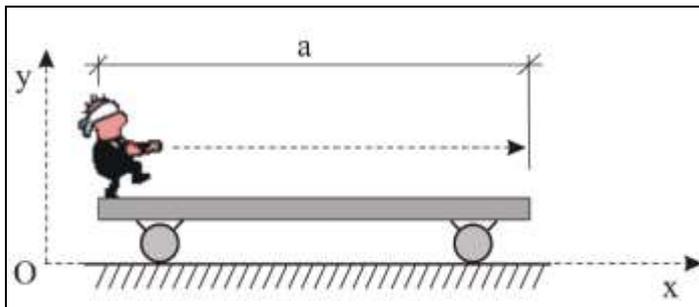
Однородный стержень, масса которого $m = 8$ кг и длина $l = 1,5$ м, вращается вокруг оси Oz под действием пары сил с моментом $M_z = 12 \cdot \sin(3\pi t/4)$ Н·м. Определить угловое ускорение стержня в момент времени $t = 2/3$ с.

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 $I_z = 35$ кг·м². Определить время до остановки маховика.

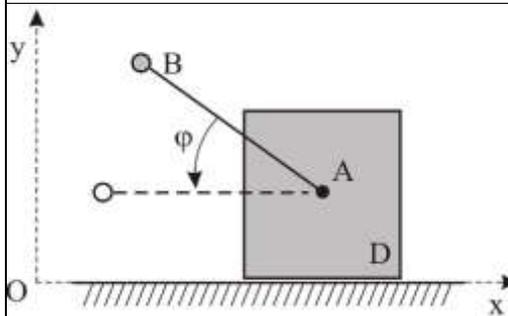
Определить радиус инерции шкива массой $m = 5$ кг и радиуса $r = 0,4$ м, если под действием сил натяжения ремня $T_1 = 2T_2 = 10$ Н он вращается с угловой скоростью $\omega = 10t$.



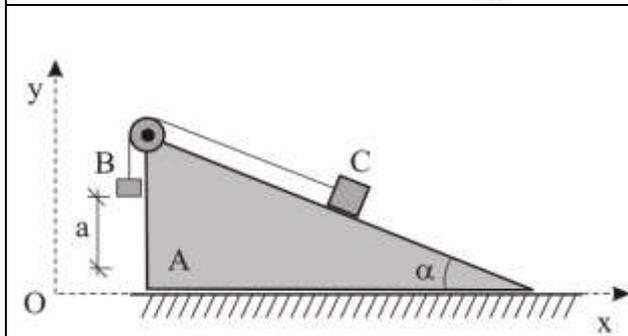
6. Теорема о движении центра масс



Человек, масса которого $m_2 = 60$ кг, переходит с одного края платформы на другой. Масса платформы $m_1 = 240$ кг; длина $a = 5$ м. В начальный момент времени система покоилась. Сопротивление движению платформы не учитывается. Чему равна проекция перемещения платформы на ось Ox .

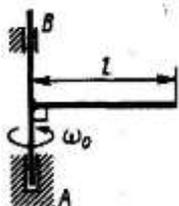


Стержень $l = 1$ м, несущий на конце шарик B массой $m_B = 10$ кг может вращаться вокруг оси A . Брус D массой $m_D = 90$ кг находится на гладкой горизонтальной плоскости. Массой стержня пренебречь. В начальный момент система покоилась. Чему равна проекция перемещения бруса на ось Ox , если стержень из начального положения $\varphi = 60^\circ$ перейдет в горизонтальное.

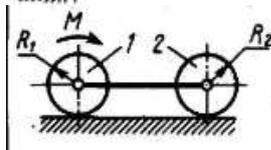


Брус C скользит по боковой поверхности призмы A , поднимая при помощи троса груз B . В начале система находилась в покое, трение не учитывается. Дано: $m_A = 170$ кг, $m_B = 10$ кг, $m_C = 20$ кг; $\alpha = 60^\circ$. Чему равна проекция перемещения призмы A на ось Ox после того, как груз B поднимется на высоту $a = 2$ м.

7. Теорема об изменении кинетической энергии системы (тела)

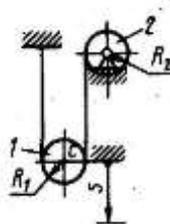


К валу AB жестко прикреплен горизонтальный однородный стержень длиной $l = 2$ м и массой $m = 12$ кг. Валу сообщена угловая скорость $\omega_0 = 2$ рад/с. Предоставленный самому себе, он остановился, сделав 20 оборотов. Определить момент трения в подшипниках, считая его постоянным.



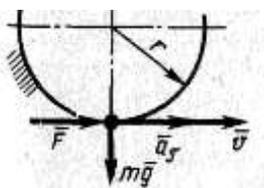
Однородные цилиндрические катки 1 и 2 массой 20 кг каждый приводятся в движение из состояния покоя постоянным вращающим моментом пары сил $M = 2$ Н·м. Определить скорость осей катков при их перемещении на расстояние 3 м, если радиусы $r_2 = r_1 = 0,2$ м.

Одинаковые блоки 1 и 2 представляющие собой состояние покоя под центра C блока 1 после

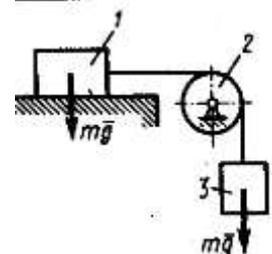


массой $m_1 = m_2$ и радиусами $r_1 = r_2$, однородные диски, начинают движение из действия силы тяжести. Определить скорость того, как он опустился вниз на расстояние $s = 3$ м.

8. 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 $a_t = 7 \text{ м/с}^2$. 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 $m = 3 \text{ кг}$ каждый. Массой блока 2 пренебречь.

Материальная точка массой $m = 10 \text{ кг}$ движется по окружности радиуса $r = 3 \text{ м}$ согласно закону движения $s = 4t^3$. Определить модуль силы инерции материальной точки в момент времени $t = 1 \text{ с}$.

7.3.2. Вопросы для подготовки к зачету во 2-м семестре

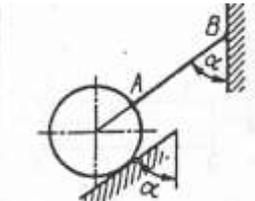
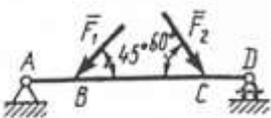
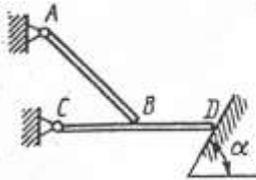
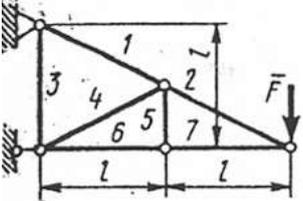
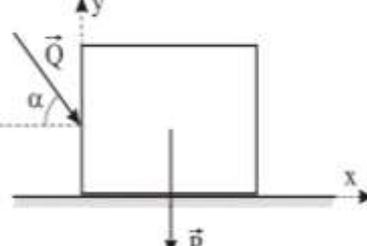
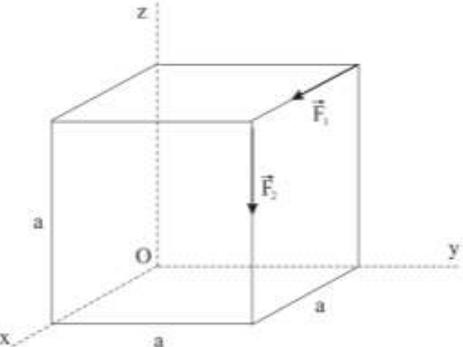
1. Аксиомы статики.
2. Связи и их реакции. Принцип освобожденности от связей.
3. Проекция силы на ось. Сложение сил.
4. Равновесие системы сходящихся сил. Теорема о трёх силах.
5. Плоская система сил. Алгебраические моменты силы и пары. Распределённая нагрузка.
6. Уравнения равновесия плоской системы сил (3 формы).
7. Трение скольжения, трение качения.
8. Равновесие составных конструкций.
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. Аналитические формулы для момента силы относительно осей.
15. Вычисление главного вектора и главного момента пространственной системы сил.
16. Уравнения равновесия пространственной системы сил. Случай параллельных сил.
17. Приведение пространственной системы сил к простейшему виду.
18. Центр тяжести твёрдого тела. Координаты центра тяжести для объёмных тел.
19. Координаты центра тяжести линии. Центр тяжести дуги окружности.
20. Координаты центра тяжести плоской фигуры. Центр тяжести треугольника, сектора круга.
21. Методы нахождения центра тяжести твёрдых тел. Статический момент площади плоской фигуры.
22. Способы задания движения точки.
23. Скорость и ускорение точки при векторном и координатном способах задания её движения.
24. Скорость и ускорение точки при естественном способе задания её движения.
25. Частные случаи движения точки.
26. Поступательное движение твёрдого тела, его свойства.
27. Вращательное движение твёрдого тела вокруг неподвижной оси. Частные случаи вращения твёрдого тела.
28. Скорости и ускорения точек вращающегося твёрдого тела.
29. Передаточные механизмы.
30. Плоскопараллельное движение твёрдого тела.

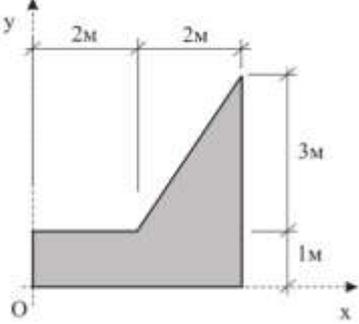
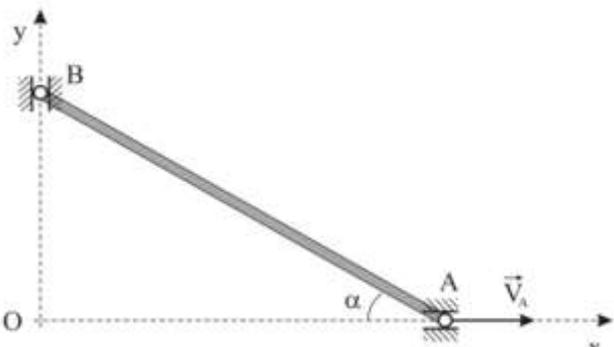
31. Теорема о сложении скоростей при плоском движении твёрдого тела. Следствие (теорема о проекции скоростей двух точек твёрдого тела).
32. Мгновенный центр скоростей, его существование и единственность. Частные случаи определения мцс.
33. Теорема о сложении ускорений при плоском движении твёрдого тела.
34. Сложное движение точки. Правило Жуковского определения направления ускорения Кориолиса.
35. Теорема о сложении скоростей при сложном движении точки.
36. Теорема о сложении ускорений при сложном движении точки (теорема Кориолиса).

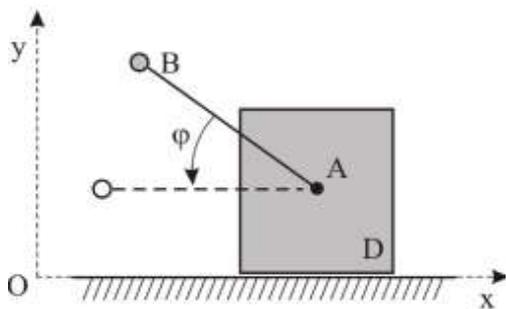
7.3.3. Вопросы для подготовки к экзамену в 3-м семестре

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. Мощность.
8. Работа силы тяжести, трения, упругости.
9. Кинетическая энергия точки. Теорема об изменении кинетической энергии точки.
10. Система материальных точек (определение, классификация сил, масса, центр масс).
11. Дифференциальные уравнения движения механической системы.
12. Теорема о движении центра масс. Следствия.
13. Количество движения механической системы. Теорема об изменении количества движения механической системы. Следствия.
14. Моменты инерции твёрдого тела. Примеры.
15. Теорема о моменте инерции твёрдого тела относительно параллельных осей.
16. Кинетический момент системы. Теорема об изменении кинетического момента. Следствия.
17. Дифференциальное уравнение вращения твёрдого тела вокруг неподвижной оси.
18. Дифференциальные уравнения плоскопараллельного движения твёрдого тела.
19. Работа вращающего момента. Соппротивление при вращении.
20. Кинетическая энергия механической системы. Кинетическая энергия тела при поступательном, вращательном и плоскопараллельном движениях тела. Теорема об изменении кинетической энергии системы.
21. Потенциальная энергия. Закон сохранения механической энергии.
22. Принцип Даламбера для точки.
23. Принцип Даламбера для механической системы.
24. Главный вектор и главный момент сил инерции.
25. Принцип возможных перемещений.
26. Общее уравнение динамики.

7.3.4. Примерный вариант экзаменационного тестового билета

	<p>№1</p> <p>Однородный шар весом 12 Н удерживается в равновесии на гладкой наклонной плоскости с помощью веревки AB. Определить давление шара на плоскость, если угол $\alpha = 60^\circ$.</p>
	<p>№2</p> <p>Определить реакцию опоры D, если силы $F_1 = 84,6$ Н, $F_2 = 208$ Н, размеры $AB = 1$ м, $BC = 3$ м, $CD = 2$ м.</p>
	<p>№3</p> <p>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.</p>
<p>№4</p> <div style="border: 1px solid black; height: 100px; width: 100%;"></div>	
	<p>№5</p> <p>Определить усилие в стержне 6. Сила $F = 360$ Н.</p>
	<p>№6</p> <p>Дано: $P = 10$ кН; $Q = 2$ кН; $\alpha = 30^\circ$; коэффициент трения $f = 0.2$. Будет ли тело находиться в равновесии? Сила трения равна...</p>
	<p>№7</p> <p>К кубу с ребром a приложена система двух одинаковых по модулю сил $\vec{F}_1 = \vec{F}_2 = P$. Определить проекции на оси координат главного момента относительно начала координат O и его модуль.</p>

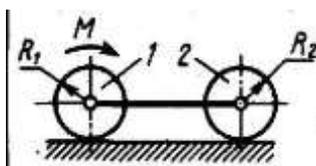
	<p>№8</p> <p>Координата y_c центра тяжести однородной пластины равна...</p>
<p>№9</p> <p>$x = 2\sqrt{3} \sin \frac{\pi t}{6}$ (м); $y = \frac{2\pi}{3} t$ (м). Определить модуль скорости точки в момент времени $t_1 = 1$ с.</p>	
<p>№10</p> <p>Точка движется по окружности радиуса R м, дуговая координата изменяется по закону $s(t)$ м. Определить касательное ускорение точки в момент времени $t_1 = 1$ с. $R = 6$ м; $s = 4t^3$ (м).</p>	
<p>№11</p> <p>Твердое тело вращается вокруг неподвижной оси по закону $\varphi(t)$. Определить угловую скорость тела в момент времени $t_1 = 1$ с. $\varphi = 2 \sin \frac{\pi t}{6}$.</p>	
	<p>№12</p> <p>Ползун A в данный момент времени имеет скорость $V_A = 4$ м/с; $\alpha = 60^\circ$. Определить скорость ползуна B.</p>
<p>№13</p> <p>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.</p>	
<p>№14</p> <p>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.</p>	
<p>№15</p> <p>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.</p>	
<p>№16</p> <p>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.</p>	
<p>№17</p> <p>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 $\omega = 10t$.</p>	



№18

Стержень $l = 1$ м, несущий на конце шарик B массой $m_B = 10$ кг может вращаться вокруг оси A . Брус D массой $m_D = 90$ кг находится на гладкой горизонтальной плоскости. Массой стержня пренебречь. В начальный момент система покоилась. Чему равна проекция перемещения бруса на ось Ox , если стержень из начального положения $\varphi = 60^\circ$ перейдет в горизонтальное.

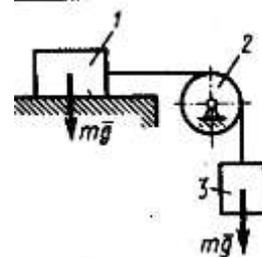
№19



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.

№20

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.



7.4. Порядок процедуры оценивания знаний на этапе промежуточного контроля

Зачет может проводиться по итогам текущей успеваемости, выполнения тестовых заданий и сдачи РГР и (или) путем организации специального опроса, проводимого в устной и (или) письменной форме.

При проведении экзамена обучающемуся предоставляется 90 минут на выполнение заданий в экзаменационном тестовом билете. Критерии оценки: менее 50% верно выполненных тестовых заданий (менее 10 из 20) – «неуд.»; от 50% до 70% верно выполненных заданий (10-14 из 20) – «удовл.»; от 75% до 85% верно выполненных заданий (15-17 из 20) – «хор.»; от 90% и более верно выполненных заданий (18-20 из 20) – «отл.». Во время проведения зачета и экзамена обучающиеся могут пользоваться вычислительной техникой.

8 УЧЕБНО МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

8.1 Перечень учебной литературы, необходимой для освоения дисциплины

1. Тарг С. М. Краткий курс теоретической механики: Учеб. для вузов / С. М. Тарг. – 20-е изд., стер. – М.: Высш. шк., 2010. – 416 с.

Режим доступа: 11klasov.ru/...kratkij...teoreticheskoy-mehaniki-targ...

2. Мещерский И.В. Задачи по теоретической механике: Учеб. пособие для вузов / И.В. Мещерский; под ред. В.В. Пальмова, Д.Д. Меркина. – 50-е изд., стер. – СПб.: издательство «Лань», 2010. – 448 с.

Режим доступа: alleng.org/d/phys/phys387.htm

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. – 106 с.

Библ. ВГТУ, 320 экз.

4. Кепе О.Э и др. Сборник коротких задач по теоретической механике: учеб. пособие для вузов / О.Э. Кепе, Я.А. Виба, О.П. Грапис, под ред. О.Э. Кепе. – 5-е изд., стер. – СПб.: издательство «Лань», 2017. – 368 с.

Режим доступа: chamo.lib.tsu.ru/lib/item?id=chamo:548268...system

5. Бать М.И. и др. Теоретическая механика в примерах и задачах. Том 1. Статика и кинематика: учеб. пособие / М.И. Бать, Г.Ю. Джанелидзе, А.С. Кельзон. – 11-е изд., стер. – СПб.: издательство «Лань», 2010. – 667 с.

Режим доступа:

[egworld.ipmnet.ru/Начальная стр>Библиотека>.../theoretical.htm](http://egworld.ipmnet.ru/Начальная%20стр>Библиотека>.../theoretical.htm)

6. Бать М.И. и др. Теоретическая механика в примерах и задачах. Том 2. Динамика: учеб. пособие. / М.И. Бать, Г.Ю. Джанелидзе, А.С. Кельзон. – 9-е изд., стер. – СПб.: издательство «Лань», 2010. – 638 с.

Режим доступа:

[egworld.ipmnet.ru/Начальная стр>Библиотека>.../theoretical.htm](http://egworld.ipmnet.ru/Начальная%20стр>Библиотека>.../theoretical.htm)

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

Лицензионное ПО

LibreOffice

Ресурс информационно-телекоммуникационной сети «Интернет»

<http://www.edu.ru/>

Образовательный портал ВГТУ

Информационная справочная система

<http://window.edu.ru>

<https://wiki.cchgeu.ru/>

Современные профессиональные базы данных

Elektrik.info

Адрес ресурса: <http://elektrik.info/beginner.html>

Электротехника. Сайт об электротехнике

Адрес ресурса: <https://electrono.ru>

Журнал ЭЛЕКТРИЧЕСТВО

Адрес ресурса: <https://www.booksite.ru/elektr/index.htm>

Avtomotoklyb.ru — ремонт автотехники, советы автолюбителям, автосамodelки, мотосамodelки

Адрес ресурса: <http://avtomotoklyb.ru>

Tehnari.ru. Технический форум

Адрес ресурса: <https://www.tehnari.ru/>

RC-aviation.ru Радиоуправляемые модели

Адрес ресурса: <http://rc-aviation.ru/mchertmod>

Masteraero.ru Каталог чертежей

Адрес ресурса: <https://masteraero.ru>

Старая техническая литература

Адрес ресурса: http://retrolib.narod.ru/book_e1.html

Журнал ЗОДЧИЙ

Адрес ресурса: <http://tehne.com/node/5728>

Stroitel.club. Сообщество строителей РФ Адрес ресурса: <http://www.stroitel.club/>

Floorplanner [планировка. 3-d архитектура]

Адрес ресурса: <https://floorplanner.com/>

Стройпортал.ру Адрес ресурса: <https://www.stroyportal.ru/>

РемТраст Адрес ресурса: <https://www.remtrust.ru/>

Строительный портал — социальная сеть для строителей. «Мы Строители»

Адрес ресурса: <http://stroitelniy-portal.ru/>

Перечень лицензионного программного обеспечения, в том числе свободного распространяемого ПО, используемого при осуществлении образовательного процесса

Microsoft Office Word 2013/2007

Microsoft Office Excel 2013/2007

Microsoft Office Power Point 2013/2007

Windows Professional 8.1 (7 и 8) Single Upgrade MVL A Each Academic (многопользовательская лицензия)

9 МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКАЯ БАЗА, НЕОБХОДИМАЯ ДЛЯ ОСУЩЕСТВЛЕНИЯ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОГО ПРОЦЕССА

При проведении лекционных и практических занятий предполагается использовать мультимедийный проектор, соответствующее оборудование предусмотрено в учебных аудиториях, закрепленных за кафедрой жилищно-коммунального хозяйства, а также специализированные лекционные аудитории, оснащенные оборудованием для лекционных демонстраций и проектором, стационарным экраном; учебные аудитории, оснащенные необходимым оборудованием; компьютерный класс, с доступом в сеть «Интернет» и необходимым программным обеспечением; помещения для самостоятельной работы студентов, оснащенные компьютерной техникой с выходом в сеть "Интернет"; библиотечный электронный читальный зал с доступом к электронным ресурсам библиотеки и доступом в электронную информационно-образовательную среду.

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

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.
Практические занятия	Работа с конспектом лекций, просмотр рекомендуемой литературы. Решение задач по рассматриваемой теме из рекомендуемого задачника, решение задач из тестовых заданий. Выполнение примерного варианта расчетно-графических заданий.
Расчетно-графическая / контрольная работа	Знакомство с основной и дополнительной литературой, включая справочные издания, зарубежные источники, конспект основных положений, терминов, сведений, являющихся основополагающими в этой теме. Выполнения РГР/КР аналогично разобранным на практических занятиях примерам, решение задач из домашнего задания. Если самостоятельно не удастся разобраться в материале, необходимо сформулировать вопрос и задать преподавателю на консультации, на практическом занятии.
Подготовка к экзамену (зачету)	При подготовке к экзамену (зачету) необходимо ориентироваться на конспекты лекций, рекомендуемую литературу и решение задач на практических занятиях.

ЛИСТ РЕГИСТРАЦИИ ИЗМЕНЕНИЙ

№ п/п	Перечень вносимых изменений	Дата внесения изменений	Подпись заведующего кафедрой, ответственной за реализацию ОПОП
1.	Актуализирован раздел 8.2 в части состава используемого лицензионного программного обеспечения, современных профессиональных баз данных и справочных информационных систем	30.08.2018	С.А. Яременко 
2.	Актуализирован раздел 8.2 в части состава используемого лицензионного программного обеспечения, современных профессиональных баз данных и справочных информационных систем	31.08.2019	Н.А. Драпалюк 
3.	Актуализирован раздел 8.2 в части состава используемого лицензионного программного обеспечения, современных профессиональных баз данных и справочных информационных систем	31.08.2020	Н.А. Драпалюк 