

Министерство сельского хозяйства Российской Федерации
Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
«ВОРОНЕЖСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ АГРАРНЫЙ УНИВЕРСИТЕТ
ИМЕНИ ИМПЕРАТОРА ПЕТРА I»

УТВЕРЖДАЮ
Декан агроинженерного факультета
Оробинский В.И.
«24» июня 2021 г.



РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ПО ДИСЦИПЛИНЕ

Б1.0.19 Теоретическая механика

Направление подготовки 23.03.03 Эксплуатация транспортно-технологических машин и комплексов

Направленность (профиль) «Автомобили и автомобильное хозяйство»
Квалификация выпускника – бакалавр

Факультет – Агроинженерный

Кафедра математики и физики

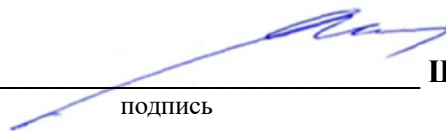
Разработчик рабочей программы:

профессор, доктор технических наук, доцент Гулевский Вячеслав Анатольевич

Рабочая программа разработана в соответствии с Федеральным государственным образовательным стандартом высшего образования по направлению подготовки 23.03.03 Эксплуатация транспортно-технологических машин и комплексов, утвержденным приказом Министра науки и высшего образования Российской Федерации от 07 августа 2020 года № 916.

Рабочая программа утверждена на заседании кафедры математики и физики (протокол №11 от 08 июня 2021)

Заведующий кафедрой _____



Шацкий В.П.

подпись

Рабочая программа рекомендована к использованию в учебном процессе методической комиссией агроинженерного факультета (протокол №10 от 24 июня 2021 г.).

Председатель методической комиссии _____



Костиков О.М.

подпись

Рецензент рабочей программы д.т.н., профессор кафедры электротехники, теплотехники и гидравлики ФГБОУ ВО Воронежский государственный лесотехнический университет имени Г.Ф. Морозова Попов В.М.

1. Общая характеристика дисциплины

1.1. Цель дисциплины

- познание общих законов механического движения, равновесия и взаимодействия материальных тел;
- повышение образовательного уровня обучающегося, состоящее в развитии его знаний о причинах различных физических явлений, формировании диалектико-материалистических представлений, относящихся к простейшей форме движения - механической.
- формирование необходимой теоретической базы для изучения общеинженерных и специальных дисциплин;
- обучение навыкам постановки и решения инженерных задач, связанных с расчетом простейших конструкций и механизмов.
- закрепление знаний, полученных при изучении курсов физики и математики, а также подготовка базы для изучения прикладных специальных дисциплин

1.2. Задачи дисциплины

- формирование системы знаний основных законов взаимодействия, движения и равновесия твердых тел;
- формирование умения анализировать и объяснять механические явления с позиции законов механики;
- формирование навыков постановки и решения задач методами теоретической механики;

1.3. Предмет дисциплины

Законы равновесия, движения и взаимодействия материальных точек и твердых тел. Основы теории и расчета задач статики, кинематики и динамики материальной точки, твердого тела и системы твердых тел.

1.4. Место дисциплины в образовательной программе

Дисциплина «Теоретическая механика» относится к циклу обязательных дисциплин Блока 1 в соответствии с Федеральным государственным образовательным стандартом высшего образования по направлению подготовки 35.03.06 Агроинженерия.

1.5. Взаимосвязь с другими дисциплинами

Дисциплина «Теоретическая механика» базируется на таких дисциплинах, как «Математика», «Физика» и является предшествующей для следующих дисциплин: «Сопротивление материалов», «Теория механизмов и машин», «Детали машин».

2. Планируемые результаты обучения по дисциплине

| Компетенция | | Индикатор достижения компетенции | |
|-------------|--|----------------------------------|--|
| Код | Содержание | Код | Содержание |
| ОПК-1 | Способен решать типовые задачи профессиональной деятельности на основе знаний основных законов математических и естественных наук с применением информационно-коммуникационных технологий. | 315 | Основные законы взаимодействия, движения и равновесия твердых тел. |
| | | У11 | Составлять уравнения равновесия и движения точек, твердых тел и механических систем. |
| | | Н11 | Решения инженерных задач с использованием основных законов теоретической механики. |

3. Объём дисциплины и виды работ

3.1. Очная форма обучения

| Показатели | Семестр | Всего |
|---|---------|---------|
| | 2 | |
| Общая трудоёмкость, з.е./ч | 5 / 180 | 5 / 180 |
| Общая контактная работа, ч | 68,75 | 68,75 |
| Общая самостоятельная работа, ч | 111,25 | 111,25 |
| Контактная работа при проведении учебных занятий, в т.ч. (ч) | 68,00 | 68,00 |
| лекции | 18 | 18,00 |
| лабораторные-всего | 32 | 32,00 |
| в т.ч. практическая подготовка | - | - |
| практические-всего | 18 | 18,00 |
| в т.ч. практическая подготовка | - | - |
| индивидуальные консультации при выполнении курсового проекта | - | - |
| индивидуальные консультации при выполнении курсовой работы | - | - |
| Самостоятельная работа при проведении учебных занятий, ч | 93,50 | 93,50 |
| Контактная работа при проведении промежуточной аттестации обучающихся, в т.ч. (ч) | 0,75 | 0,75 |
| групповые консультации | 0,50 | 0,50 |
| курсовой проект | - | - |
| курсовая работа | - | - |
| зачет | - | - |
| зачет с оценкой | - | - |
| экзамен | 0,25 | 0,25 |
| Самостоятельная работа при промежуточной аттестации, в т.ч. (ч) | 17,75 | 17,75 |
| выполнение курсового проекта | - | - |
| выполнение курсовой работы | - | - |
| подготовка к зачету | - | - |
| подготовка к зачету с оценкой | - | - |
| подготовка к экзамену | 17,75 | 17,75 |
| Форма промежуточной аттестации | экзамен | экзамен |

3.2. Заочная форма обучения

| Показатели | Курс | | | Всего |
|--|------|---------|---|---------|
| | 1 | 2 | 3 | |
| Общая трудоёмкость дисциплины, з.е./ч | | 180 | | 180 |
| Общая контактная работа*, ч | | 18,75 | | 18,75 |
| Общая самостоятельная работа (по учебному плану), ч | | 161,25 | | 161,25 |
| Контактная работа при проведении учебных занятий, в т.ч. (часы) | | 18,5 | | 18,5 |
| лекции | | 6 | | 6 |
| лабораторные всего | | 8 | | 8 |
| в т.ч. практическая подготовка | | - | | - |
| практические - всего | | 4 | | 4 |
| в т.ч. практическая подготовка | | - | | - |
| индивидуальные консультации при выполнении курсового проекта | | - | | - |
| индивидуальные консультации при выполнении курсовой работы | | - | | - |
| Самостоятельная работа при проведении учебных занятий, ч | | 143,5 | | 143,5 |
| Контактная работа промежуточной аттестации обучающихся, в т.ч. (часы) | | 0,25 | | 0,25 |
| групповые консультации | | 0,5 | | 0,5 |
| курсовой проект | | - | | - |
| курсовая работа | | - | | - |
| зачет | | - | | - |
| зачет с оценкой | | - | | - |
| экзамен | | 0,25 | | 0,25 |
| Самостоятельная работа при промежуточной аттестации, в т.ч. (часы) | | 17,75 | | 17,75 |
| выполнение курсового проекта | | - | | - |
| выполнение курсовой работы | | - | | - |
| подготовка к зачету | | - | | - |
| подготовка к зачету с оценкой | | - | | - |
| подготовка к экзамену | | 17,75 | | 17,75 |
| Форма промежуточной аттестации (зачёт (зачет с оценкой), экзамен, защита курсового проекта (работы)) | | экзамен | | экзамен |

4. Содержание дисциплины

4.1. Содержание дисциплины в разрезе разделов и подразделов

Раздел 1. Статика твердого тела

Подраздел 1.1. Основные понятия и аксиомы статики. Система сходящихся сил.

Основные понятия статики: абсолютно твердое тело, сила, эквивалентные системы сил, равнодействующая, уравновешенная система сил, силы внешние и внутренние. Аксиомы статики. Связи и реакции связей. Основные виды связей. Геометрический и аналитический способы сложения сил. Сходящиеся силы. Равнодействующая сходящихся сил. Геометрическое условие равновесия системы сходящихся сил.

Подраздел 1.2. Приведение произвольной системы сил к данному центру.

Теорема о параллельном переносе силы. Основная теорема статики о приведении системы сил к данному центру. Главный вектор и главный момент системы сил. Момент силы относительно точки (центра) как вектор. Пара сил. Момент пары сил как вектор Силы, равномерно распределенные по отрезку прямой, и их равнодействующая. Реакция жесткой заделки. Равновесие системы тел. Статически определимые и статически неопределимые системы. Равновесие при наличии сил трения. Коэффициент трения. Предельная сила трения. Угол и конус трения.

Подраздел 1.3. Система сил, произвольно расположенных на плоскости (плоская система сил).

Алгебраическая величина момента силы. Вычисление главного вектора и главного момента плоской системы сил. Частные случаи приведения плоской системы сил: приведение к паре сил, к равнодействующей и случай равновесия. Аналитические условия равновесия плоской системы сил. Условия равновесия плоской системы параллельных сил. Теорема Вариньона о моменте равнодействующей. Сосредоточенные и распределенные силы.

Подраздел 1.4. Система сил, произвольно расположенных в пространстве (пространственная система сил).

Центр параллельных сил и центр тяжести. Момент силы относительно оси и его вычисление. Аналитические условия равновесия произвольной пространственной системы сил. Центр тяжести твердого тела; формулы для определения его координат.

Раздел 2. Кинематика

Подраздел 2.1. Введение в кинематику. Кинематика точки.

Предмет кинематики. Траектория точки. Скорость точки как производная ее радиус-вектора по времени. Ускорение точки как производная ее вектора скорости по времени. Координатный способ задания движения точки (в прямоугольных декартовых координатах). Определение траектории точки. Определение скорости и ускорения точки по их проекциям на координатные оси. Равномерное и равнопеременное криволинейное движения точки; законы этих движений.

Подраздел 2.2. Кинематика твердого тела.

Поступательное движение. Вращение твердого тела вокруг неподвижной оси (вращательное движение).

Поступательное движение твердого тела. Теорема о траекториях, скоростях и ускорениях точек твердого тела при поступательном движении.

Уравнение (или закон) вращательного движения твердого тела. Угловая скорость и угловое ускорение твердого тела. Законы равномерного и равнопеременного вращения. Скорость и ускорение точки твердого тела, вращающегося вокруг неподвижной оси.

Подраздел 2.3. Плоскопараллельное (или плоское) движение твердого тела. Движение твердого тела вокруг неподвижной точки (или сферическое движение).

Плоское движение твердого тела и движение плоской фигуры в ее плоскости. Уравнения движения плоской фигуры. Мгновенный центр скоростей. Определение скоростей точек плоской фигуры с помощью мгновенного центра скоростей. Определение ускорения любой точки плоской фигуры как геометрической суммы ускорения полюса и ускорения этой точки при вращении фигуры вокруг полюса. Понятие о мгновенном центре ускорений.

Подраздел 2.4. Сложное движение точки и твердого тела (составное движение).

Абсолютное и относительное движения точки; переносное движение. Относительная, переносная и абсолютная скорость и относительное, переносное и абсолютное ускорение точки. Теорема о сложении скоростей. Теорема Кориолиса о сложении ускорений. Модуль и направление кориолисова ускорения. Случай поступательного переносного движения. Сложное движение твердого тела

Раздел 3. Динамика

Подраздел 3.1. Введение в динамику. Решение первой и второй задач динамики точки.

Предмет динамики. Основные понятия и определения: масса, материальная точка, сила. Законы механики Галилея—Ньютона. Задачи динамики. Дифференциальные уравнения движения свободной материальной точки в декартовых координатах. Две основные задачи динамики для материальной точки. Решение первой задачи динамики. Решение второй задачи динамики. Начальные условия. Постоянные интегрирования и их определение по начальным условиям. Принцип Даламбера.

Подраздел 3.2. Прямолинейные колебания точки.

Свободные колебания материальной точки под действием восстанавливающей силы, пропорциональной расстоянию от центра колебаний. Амплитуда, начальная фаза, частота и период колебаний. Затухающие колебания. Аперриодическое движение. Вынужденные колебания. Явление резонанса.

Подраздел 3.3. Введение в динамику механической системы. Моменты инерции.

Механическая система. Классификация сил, действующих на механическую систему: силы активные (задаваемые) и реакции связей; силы внешние и внутренние. Свойства внутренних сил. Масса системы. Центр масс; радиус-вектор и координаты центра масс. Момент инерции твердого тела относительно оси; радиус инерции. Моменты инерции тела относительно плоскости и полюса.

Подраздел 3.4. Общие теоремы динамики системы.

Дифференциальные уравнения движения механической системы. Теорема о движении центра масс механической системы. Закон сохранения движения центра масс. Теорема об изменении количества движения механической системы. Момент количества движения материальной точки относительно центра и относительно оси. Теорема об изменении момента количества движения механической системы. Теорема об изменении кинетической энергии механической системы.

Подраздел 3.5. Динамика твердого тела.

Дифференциальные уравнения поступательного движения твердого тела. Дифференциальное уравнение вращения твердого тела вокруг неподвижной оси. Физический маятник. Дифференциальные уравнения плоского движения твердого тела.

Подраздел 3.6. Уравнения движения системы в обобщенных координатах.

Обобщенные координаты системы; обобщенные скорости. Выражение элементарной работы в обобщенных координатах. Обобщенные силы и их вычисление. Дифференциальные уравнения движения системы в обобщенных координатах или уравнения Лагранжа 2-го рода.

Подраздел 3.7. Элементы теории удара.

Явление удара. Ударная сила и ударный импульс. Действие ударной силы на материальную точку. Теорема об изменении количества движения механической системы при ударе. Прямой центральный удар тела о неподвижную поверхность; упругий и неупругий удары.

4.2. Распределение контактной и самостоятельной работы при подготовке к занятиям по подразделам

4.2.1. Очная форма обучения

| Разделы, подразделы дисциплины | Контактная работа | | | СР |
|---|-------------------|----|----|----|
| | лекции | ЛЗ | ПЗ | |
| Раздел 1. Статика твердого тела | | | | |
| Подраздел 1.1. Основные понятия и аксиомы статики. Система сходящихся сил. | 1 | 2 | 1 | 6 |
| Подраздел 1.2. Приведение произвольной системы сил к данному центру. | 2 | 4 | 2 | 6 |
| Подраздел 1.3. Система сил, произвольно расположенных на плоскости (плоская система сил). | 1 | 2 | 1 | 6 |
| Подраздел 1.4. Система сил, произвольно расположенных в пространстве (пространственная система сил). | 1 | 2 | 1 | 6 |
| Раздел 2. Кинематика. | | | | |
| Подраздел 2.1. Введение в кинематику. Кинематика точки. | 2 | 2 | 2 | 7 |
| Подраздел 2.2. Кинематика твердого тела. | 1 | 2 | 1 | 6 |
| Подраздел 2.3. Плоскопараллельное (или плоское) движение твердого тела. Движение твердого тела вокруг не- | 1 | 2 | 1 | 7 |

| | | | | |
|---|-----------|-----------|-----------|-------------|
| подвижной точки (или сферическое движение). | | | | |
| Подраздел 2.4. Сложное движение точки и твердого тела (составное движение). | 1 | 2 | 1 | 6 |
| Раздел 3. Динамика. | | | | |
| Подраздел 3.1. Введение в динамику. Решение первой и второй задач динамики точки. | 2 | 2 | 2 | 6 |
| Подраздел 3.2. Прямолинейные колебания точки. | 1 | 2 | 1 | 7,5 |
| Подраздел 3.3. Введение в динамику механической системы. Моменты инерции. | 1 | 2 | 1 | 6 |
| Подраздел 3.4. Общие теоремы динамики системы. | 1 | 2 | 1 | 6 |
| Подраздел 3.5. Динамика твердого тела. | 1 | 2 | 1 | 6 |
| Подраздел 3.6. Уравнения движения системы в обобщенных координатах. | 1 | 2 | 1 | 6 |
| Подраздел 3.7. Элементы теории удара. | 1 | 2 | 1 | 6 |
| Всего | 18 | 32 | 18 | 93,5 |

4.2.2. Заочная форма обучения

| Разделы, подразделы дисциплины | Контактная работа | | | СР |
|---|-------------------|----|----|------|
| | лекции | ЛЗ | ПЗ | |
| Раздел 1. Статика твердого тела | | | | |
| Подраздел 1.1. Основные понятия и аксиомы статики. Система сходящихся сил. | 1 | | | 10 |
| Подраздел 1.2. Приведение произвольной системы сил к данному центру. | 1 | 1 | 1 | 10 |
| Подраздел 1.3. Система сил, произвольно расположенных на плоскости (плоская система сил). | | 1 | 1 | 11,5 |
| Подраздел 1.4. Система сил, произвольно расположенных в пространстве (пространственная система сил). | | | | 10 |
| Раздел 2. Кинематика. | | | | |
| Подраздел 2.1. Введение в кинематику. Кинематика точки. | 1 | 1 | | 12 |
| Подраздел 2.2. Кинематика твердого тела. | 1 | 1 | | 10 |
| Подраздел 2.3. Плоскопараллельное (или плоское) движение твердого тела. Движение твердого тела вокруг неподвижной точки (или сферическое движение). | | 1 | 1 | 10 |
| Подраздел 2.4. Сложное движение точки и твердого тела (составное движение). | | 1 | | 10 |
| Раздел 3. Динамика. | | | | |
| Подраздел 3.1. Введение в динамику. Решение первой и второй задач динамики точки. | 1 | 1 | | 10 |

| | | | | |
|---|----------|----------|----------|--------------|
| Подраздел 3.2. Прямолинейные колебания точки. | | | | |
| Подраздел 3.3. Введение в динамику механической системы. Моменты инерции. | 1 | 1 | 1 | 10 |
| Подраздел 3.4. Общие теоремы динамики системы. | | | | 10 |
| Подраздел 3.5. Динамика твердого тела. | | | | 10 |
| Подраздел 3.6. Уравнения движения системы в обобщенных координатах. | | | | 10 |
| Подраздел 3.7. Элементы теории удара. | | | | 10 |
| Всего | 6 | 8 | 4 | 143,5 |

4.3. Перечень тем и учебно-методического обеспечения для самостоятельной работы обучающихся

| № п/п | Тема самостоятельной работы | Учебно-методическое обеспечение | Объём, ч | |
|-------|---|--|----------------|---------|
| | | | форма обучения | |
| | | | очная | заочная |
| 1 | Система сил, произвольно расположенных на плоскости (плоская система сил). | Шацкий В.П., Гулевский В.А. Краткий курс теоретической механики. Учебное пособие. Воронеж: Воронеж. гос. аграр. ун-т, 2009. - 178 с., стр. 26-38 | 10 | 12 |
| 2 | Система сил, произвольно расположенных в пространстве (пространственная система сил). | Шацкий В.П., Гулевский В.А. Краткий курс теоретической механики. Учебное пособие. Воронеж: Воронеж. гос. аграр. ун-т, 2009. - 178 с., стр. 45-53 | 12 | 12 |
| 3 | Движение твердого тела вокруг неподвижной точки (или сферическое движение) | Шацкий В.П., Гулевский В.А. Краткий курс теоретической механики. Учебное пособие. Воронеж: Воронеж. гос. аграр. ун-т, 2009. - 178 с., стр. 79-94 | 9,5 | 15 |
| 4 | Сложное движение точки и твердого тела (составное движение) | Шацкий В.П., Гулевский В.А. Краткий курс теоретической механики. Учебное пособие. Воронеж: Воронеж. гос. аграр. ун-т, 2009. - 178 с., стр. 97-99 | 10 | 16 |
| 5 | Прямолинейные колебания точки | Шацкий В.П., Гулевский В.А. Краткий курс теоретической механики. Учебное пособие. Воронеж: Воронеж. гос. аграр. ун-т, 2009. - 178 с., стр. 117-121 | 12 | 16,5 |
| 6 | Общие теоремы динамики системы | Шацкий В.П., Гулевский В.А. Краткий курс теоретической механики. Учебное пособие. Воронеж: Воронеж. гос. аграр. ун-т, 2009. - 178 с., стр. 151- 160. | 10 | 18 |

| | | | | |
|-------|--|---|-------------|--------------|
| 7 | Принцип возможных перемещений и общее уравнение динамики | Шацкий В.П., Гулевский В.А. Краткий курс теоретической механики. Учебное пособие. Воронеж: Воронеж. гос. аграр. ун-т, 2009. - 178 с., стр. 160 – 164. | 10 | 18 |
| 8 | Уравнения движения системы в обобщенных координатах (уравнения Лагранжа) | Шацкий В.П., Гулевский В.А. Краткий курс теоретической механики. Учебное пособие. Воронеж: Воронеж. гос. аграр. ун-т, 2009. - 178 с., стр. 154 - 158 | 10 | 18 |
| 9 | Элементы теории удара | Шацкий В.П., Гулевский В.А. Краткий курс теоретической механики. Учебное пособие. Воронеж: Воронеж. гос. аграр. ун-т, 2009. - 178 с., стр. 164 - 174 | 10 | 18 |
| Всего | | | 93,5 | 143,5 |

5. Фонд оценочных средств для проведения промежуточной аттестации и текущего контроля

5.1. Этапы формирования компетенций

| Подраздел дисциплины | Компетенция | Индикатор достижения компетенции |
|---|-------------|----------------------------------|
| Подраздел 1.1. Основные понятия и аксиомы статики. Система сходящихся сил. | ОПК-1 | 315 |
| Подраздел 1.2. Приведение произвольной системы сил к данному центру. | ОПК-1 | У11 |
| | | Н11 |
| Подраздел 1.3. Система сил, произвольно расположенных на плоскости (плоская система сил). | ОПК-1 | У11 |
| | | Н11 |
| Подраздел 1.4. Система сил, произвольно расположенных в пространстве (пространственная система сил). | ОПК-1 | У11 |
| | | Н11 |
| Подраздел 2.1. Введение в кинематику. Кинематика точки. | ОПК-1 | 315 |
| Подраздел 2.2. Кинематика твердого тела. | ОПК-1 | 315 |
| Подраздел 2.3. Плоскопараллельное (или плоское) движение твердого тела. Движение твердого тела вокруг неподвижной точки (или сферическое движение). | ОПК-1 | У11 |
| | | Н11 |
| Подраздел 2.4. Сложное движение точки и твердого тела (составное движение). | ОПК-1 | У11 |
| | | Н11 |
| Подраздел 3.1. Введение в динамику. Решение первой и второй задач | ОПК-1 | 315 |

| | | |
|---|-------|-----|
| динамики точки. | | |
| Подраздел 3.2. Прямолинейные колебания точки. | ОПК-1 | У11 |
| | | Н11 |
| Подраздел 3.3. Введение в динамику механической системы. Моменты инерции. | ОПК-1 | 315 |
| | | Н11 |
| Подраздел 3.4. Общие теоремы динамики системы. | ОПК-1 | 315 |
| Подраздел 3.5. Динамика твердого тела. | ОПК-1 | У11 |
| | | Н11 |
| Подраздел 3.6. Уравнения движения системы в обобщенных координатах. | ОПК-1 | У11 |
| Подраздел 3.7. Элементы теории удара. | ОПК-1 | Н11 |

5.2. Шкалы и критерии оценивания достижения компетенций

5.2.1. Шкалы оценивания достижения компетенций

| Вид оценки | Оценки | | | |
|--|---------------------|-------------------|--------|---------|
| Академическая оценка по 4-х балльной шкале | неудовлетворительно | удовлетворительно | хорошо | отлично |

5.2.2. Критерии оценивания достижения компетенций

Критерии оценки на экзамене, зачете с оценкой

| Оценка, уровень достижения компетенций | Описание критериев |
|--|---|
| Отлично, высокий | Студент показал полные и глубокие знания программного материала, логично и аргументировано ответил на все вопросы экзаменационного билета, а также на дополнительные вопросы, способен самостоятельно решать сложные задачи дисциплины |
| Хорошо, продвинутый | Студент твердо знает программный материал, грамотно его излагает, не допускает существенных неточностей в ответе, достаточно полно ответил на вопросы экзаменационного билета и дополнительные вопросы, способен самостоятельно решать стандартные задачи дисциплины |
| Удовлетворительно, пороговый | Студент показал знание только основ программного материала, усвоил его поверхностно, но не допускал грубых ошибок или неточностей, требует наводящих вопросов для правильного ответа, не ответил на дополнительные вопросы, способен решать стандартные задачи дисциплины с помощью преподавателя |

| | |
|---|--|
| Неудовлетворительно, компетенция не освоена | Студент не знает основ программного материала, допускает грубые ошибки в ответе, не способен решать стандартные задачи дисциплины даже с помощью преподавателя |
|---|--|

Критерии оценки тестов

| Оценка, уровень достижения компетенций | Описание критериев |
|---|--|
| Отлично, высокий | Содержание правильных ответов в тесте не менее 90% |
| Хорошо, продвинутый | Содержание правильных ответов в тесте не менее 75% |
| Удовлетворительно, пороговый | Содержание правильных ответов в тесте не менее 50% |
| Неудовлетворительно, компетенция не освоена | Содержание правильных ответов в тесте менее 50% |

Критерии оценки устного опроса

| Оценка, уровень достижения компетенций | Описание критериев |
|--|---|
| Зачтено, высокий | Студент демонстрирует уверенное знание материала, четко выражает свою точку зрения по рассматриваемому вопросу, приводя соответствующие примеры |
| Зачтено, продвинутый | Студент демонстрирует уверенное знание материала, но допускает отдельные погрешности в ответе |
| Зачтено, пороговый | Студент демонстрирует существенные пробелы в знаниях материала, допускает ошибки в ответах |
| Не зачтено, компетенция не освоена | Студент демонстрирует незнание материала, допускает грубые ошибки в ответах |

Критерии оценки решения задач

| Оценка, уровень достижения компетенций | Описание критериев |
|--|---|
| Зачтено, высокий | Студент уверенно знает методику и алгоритм решения задачи, не допускает ошибок при ее выполнении. |
| Зачтено, продвинутый | Студент в целом знает методику и алгоритм решения задачи, не допускает грубых ошибок при ее выполнении. |

| | |
|------------------------------------|--|
| Зачтено, пороговый | Студент в целом знает методику и алгоритм решения задачи, допускает ошибок при ее выполнении, но способен исправить их при помощи преподавателя. |
| Не зачтено, компетенция не освоена | Студент не знает методику и алгоритм решения задачи, допускает грубые ошибки при ее выполнении, не способен исправить их при помощи преподавателя. |

5.3. Материалы для оценки достижения компетенций

5.3.1. Оценочные материалы промежуточной аттестации

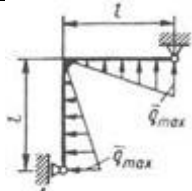
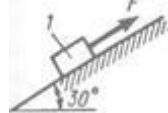

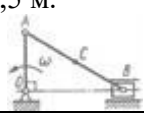
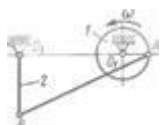
5.3.1.1. Вопросы к экзамену



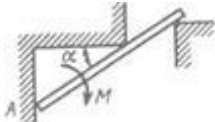

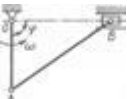
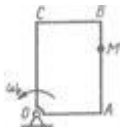
| № | Содержание | Компетенция | ИДК |
|----|---|-------------|-----|
| 1 | Основные понятия и определения статики | ОПК-1 | 315 |
| 2 | Аксиомы статики свободного абсолютно твердого тела | ОПК-1 | 315 |
| 3 | Вычисление главного вектора произвольной системы сил | ОПК-1 | 315 |
| 4 | Момент силы относительно точки | ОПК-1 | 315 |
| 5 | Пара сил. Момент пары. Эквивалентность пар | ОПК-1 | 315 |
| 6 | Условия равновесия плоской системы сил | ОПК-1 | 315 |
| 7 | Теорема Вариньона о равнодействующей системы сил | ОПК-1 | 315 |
| 8 | Центр тяжести тела | ОПК-1 | 315 |
| 9 | Определение скорости и ускорения точки при задании ее движения векторным способом | ОПК-1 | 315 |
| 10 | Определение скорости и ускорения точки при задании ее движения координатным способом | ОПК-1 | 315 |
| 11 | Определение скорости и ускорения точки при задании ее движения естественным способом | ОПК-1 | 315 |
| 12 | Проекция ускорения точки на неподвижные оси декартовых координат | ОПК-1 | 315 |
| 13 | Классификация движения точки по ее ускорениям | ОПК-1 | 315 |
| 14 | Поступательное движение твердого тела | ОПК-1 | 315 |
| 15 | Вращательное движение твердого тела. Угловая скорость. Угловое ускорение. Скорости и ускорения вращающегося тела | ОПК-1 | 315 |
| 16 | Плоское движение твердого тела | ОПК-1 | 315 |
| 17 | Определение скоростей точек плоской фигуры | ОПК-1 | 315 |
| 18 | Теорема о проекциях скоростей двух точек тела | ОПК-1 | 315 |
| 19 | Мгновенный центр скоростей | ОПК-1 | 315 |
| 20 | Определение ускорений точек плоской фигуры | ОПК-1 | 315 |
| 21 | Скорости и ускорения точки в сложном движении | ОПК-1 | 315 |
| 22 | Кинетическая энергия материальной точки. Теорема об изменении кинетической энергии материальной точки. | ОПК-1 | 315 |
| 23 | Момент количества движения материальной точки относительно неподвижного центра. Теорема об изменении количества движения материальной точки относительно неподвижного центра. | ОПК-1 | 315 |
| 24 | Теорема об изменении количества движения системы. Внешние и внутренние силы системы. | ОПК-1 | 315 |
| 25 | Закон сохранения движения центра масс системы. | ОПК-1 | 315 |
| 26 | Теорема импульсов для системы. | ОПК-1 | 315 |
| 27 | Момент количества движения системы относительно непо- | ОПК-1 | 315 |

| | | | |
|----|---|-------|-----|
| | движного центра. Теорема о моменте количества движения системы. | | |
| 28 | Законы сохранения момента количества движения системы | ОПК-1 | 315 |
| 29 | Кинетическая энергия системы. Теорема об изменении кинетической энергии системы. | ОПК-1 | 315 |
| 30 | Момент инерции тела относительно оси. Радиус инерции тела. | ОПК-1 | 315 |
| 31 | Момент количества движения твердого тела относительно оси вращения. | ОПК-1 | 315 |
| 32 | Свободные колебания материальной точки | ОПК-1 | 315 |
| 34 | Вынужденные колебания материальной точки. Явление резонанса | ОПК-1 | 315 |
| 35 | Обобщенные координаты системы; обобщенные скорости. Выражение элементарной работы в обобщенных координатах. | ОПК-1 | 315 |
| 36 | Явление удара. Ударная сила и ударный импульс. Действие ударной силы на материальную точку. | ОПК-1 | 315 |
| 37 | Теорема об изменении количества движения механической системы при ударе. | ОПК-1 | 315 |
| 38 | Прямой центральный удар тела о неподвижную поверхность; упругий и неупругий удары. | ОПК-1 | 315 |

5.3.1.2. Задачи к экзамену

| № | Содержание | Компетенция | ИДК |
|---|---|-------------|-----|
| 1 | Определить модуль равнодействующей двух равных по модулю сходящихся сил $F_1=F_2=5\text{Н}$, образующих между собой угол $\alpha = 45^\circ$. | ОПК-1 | У11 |
| 2 | Для плоской системы сходящихся сил (Н) : $F_1 = 3i + 4j$, $F_2 = 5j$, $F_3 = 2i$, определить модуль равнодействующей силы. | ОПК-1 | У11 |
| 3 | На изогнутую балку АВ, заделанную в стену, действуют распределенные нагрузки интенсивностью $q_1 = 5 \text{ Н/м}$ и $q_2 = 3 \text{ Н/м}$. Определить момент заделки, если длины $BC = 3 \text{ м}$, $AD = 5 \text{ м}$. | ОПК-1 | У11 |
| 4 | Конец В однородного бруса весом 100 кН , закрепленного в шарнире А, опирается на гладкую стену. Определить в кН давление бруса на стену, если угол $\alpha = 60^\circ$. | ОПК-1 | У11 |
| 5 | На раму действует распределенная нагрузка интенсивностью $q_{\max} = 20 \text{ Н/м}$. Определить реакцию опоры А, если размер $l = 0,3 \text{ м}$. | ОПК-1 | У11 |

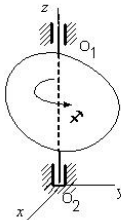
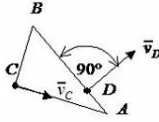
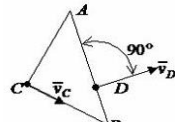
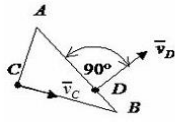
| | | | |
|----|--|-------|-----|
| |  | | |
| 6 | <p>Каким должен быть вес тела 1, для того чтобы началось скольжение вверх по наклонной плоскости, если сила $F = 90\text{Н}$, а коэффициент трения скольжения $f = 0,3$?</p>  | ОПК-1 | У11 |
| 7 | <p>Однородная балка DE весом 4кН, расположенная в вертикальной плоскости, в точке D опирается на горизонтальную гладкую пластину, которая прикреплена к оси AC. Определить натяжение троса FH в кН, если $FB = 2DF$, $AC \perp BD$, $ED \perp DB$.</p>  | ОПК-1 | У11 |
| 8 | <p>Для данного положения механизма определить скорость точки C - середины шатуна AB, если угловая скорость $\omega = 1$ рад/с; длины звеньев $OA = 0,3$ м; $AB = 0,5$ м.</p>  | ОПК-1 | У11 |
| 9 | <p>В механизме шкив 1 радиуса $r = 0,1$ м шарнирно соединен со стержнем 2 длиной 0,25 м с помощью штанги АВ. Для данного положения механизма определить угловую скорость штанги, если частота вращения шкива 1 равна 120 об/мин, а расстояние $O_1O_2 = 0,45$ м.</p>  | ОПК-1 | У11 |
| 10 | <p>Платформа движется по горизонтали равномерно со скоростью 1 м/с. Относительно платформы в том же направлении движется точка по закону $s = 0,5t$. Найти координату x точки в момент времени $t = 4$ с, если при $t = 0$ $x = 0$.</p> | ОПК-1 | У11 |
| 11 | <p>Тележка движется по горизонтальной оси. В данный момент времени ускорение тележки $a_e = 2$ м/с². По тележке движется точка М согласно уравнениям $x_1 = 0,3t^2$ и $y_1 = 0,5t^2$. Определить абсолютное ускорение точки М.</p> | ОПК-1 | У11 |
| 12 | <p>На тело, которое подвешено к пружине, действует вертикальная вынуждающая сила $F = 30 \sin 20t$. Определить коэффициент динамичности, если угловая частота собственных колебаний тела $k = 25$ рад/с.</p> | ОПК-1 | У11 |
| 13 | <p>На тело массой $m = 0,5$ кг, которое подвешено к пружине с коэффициентом жесткости $c = 600$ Н/м, действует вертикальная вынуждающая сила $F = 25 \sin pt$. Определить, при какой угловой частоте p вынуждающей силы амплитуда вынужденных колебаний тела будет равна 0,05 м.</p> | ОПК-1 | У11 |
| 14 | <p>По заданному уравнению вращения $\varphi = 5 t^2 - 2$ пластинки, осевой момент инерции которой $I_z = 0,125$ кг \cdot м², определить главный</p> | ОПК-1 | У11 |

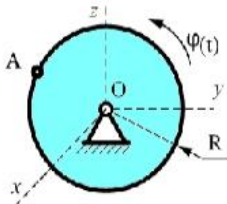
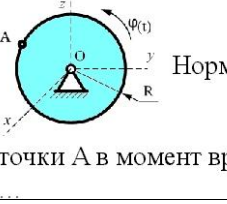
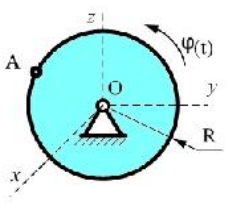
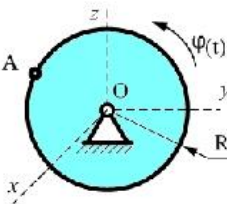
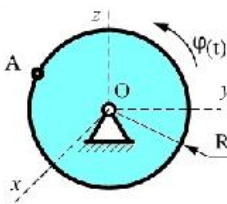
| | | | |
|----|--|-------|-----|
| | момент внешних сил, действующих на пластинку. | | |
| 15 | По заданному уравнению вращения $\varphi = 2\sin(\pi t/2)$ однородной прямоугольной плиты с моментом инерции относительно оси вращения $I_z = 10 \text{ кг} \cdot \text{м}^2$ определить главный момент внешних сил, действующих на тело, в момент времени $t = 1 \text{ с}$.  | ОПК-1 | У11 |
| 16 | Система трех стержней, связанных шарнирами, может двигаться в одной вертикальной плоскости. Определить число обобщенных координат системы.  | ОПК-1 | У11 |
| 17 | Определить горизонтальную составляющую реакции опоры С горизонтальной балки АВ, если к ней подвешен груз 1 весом 18 кН.  | ОПК-1 | Н11 |
| 18 | Колесо радиуса $r = 0,1 \text{ м}$ катится без скольжения. Определить ускорение точки В, если центр колеса А перемещается с постоянной скоростью $v_A = 2 \text{ м/с}$.  | ОПК-1 | Н11 |
| 19 | Кривошип ОА механизма, вращаясь равномерно, образует в данный момент времени с направлением ОВ угол $\varphi = 90^\circ$. Определить расстояние от мгновенного центра скоростей шатуна АВ до ползуна В.  | ОПК-1 | Н11 |
| 20 | По стороне АВ прямоугольной пластины, вращающейся в плоскости чертежа, движется точка М по закону $AM = 3 \sin(\pi/3) t$. Определить угловую скорость пластины ω_c в момент времени $t = 2 \text{ с}$, если ускорение Кориолиса в точке М в этот момент равно $4\pi \text{ м/с}^2$.  | ОПК-1 | Н11 |
| 21 | Шарик массой $m_1 = 0,01 \text{ кг}$ падает вертикально и ударяет со скоростью $v = 6 \text{ м/с}$ по неподвижной горизонтальной плите массой $m_2 = 10 \text{ кг}$. Определить модуль ударного импульса во второй фазе удара, если коэффициент восстановления $k = 0,6$. | ОПК-1 | Н11 |
| 22 | Два тела одинаковой массы $m_1 = m_2 = 1000 \text{ кг}$ сталкиваются с противоположно направленными одинаковыми по модулю скоростями $ v_1 = v_2 = 0,5 \text{ м/с}$. Определить модуль ударного импульса, если коэффициент восстановления $k = 0$ | ОПК-1 | Н11 |

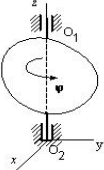
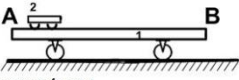
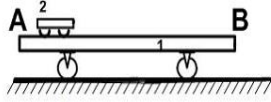
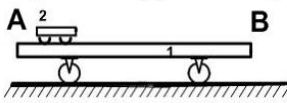
5.3.2. Оценочные материалы текущего контроля

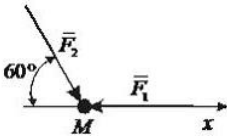
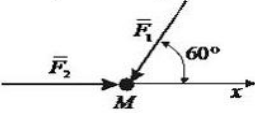
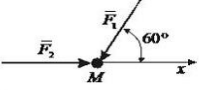
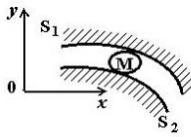
5.3.2.1. Вопросы тестов

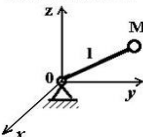
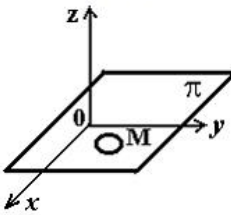
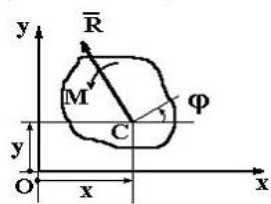
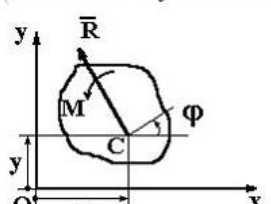
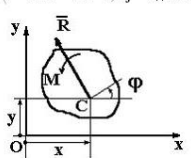
| № | Содержание | Компетенция | ИДК | |
|---|---|--|-------|-----|
| 1 | <p>Твердое тело вращается вокруг неподвижной оси Oz согласно уравнению $\varphi = \cos(\pi t/4)$, где φ – угол поворота тела в радианах.</p> <p>В момент $t = 1$ с угловая скорость и угловое ускорение тела направлены, как указано на рисунке ...</p> | ОПК-1 | У11 | |
| 2 | <p>Твердое тело вращается вокруг неподвижной оси Oz согласно уравнению $\varphi = 2 \sin(\pi t/6)$, где φ – угол поворота тела в радианах.</p> <p>В момент $t = 1$ с угловая скорость и угловое ускорение тела направлены, как указано на рисунке ...</p> | ОПК-1 | У11 | |
| 3 | <p>Твердое тело вращается вокруг неподвижной оси OO_1 по закону $\varphi = (3t - 1)^2 + 4$ (φ – в рад.; t – в сек.)</p> <p>В промежуток времени от $t=0,5$ до $t = 1$ с тело вращается (указать наиболее точный ответ)...</p> | <ul style="list-style-type: none"> 1 равномерно 2 равнозамедленно 3 равноускоренно 4 замедленно 5 ускоренно | ОПК-1 | Н11 |
| 4 | <p>Твердое тело вращается вокруг неподвижной оси OO_1 по закону $\varphi = (t - 3)^2 - 9$ (φ – в рад.; t – в сек.)</p> <p>В промежуток времени от $t=0$ до $t = 1$ с тело вращается (указать наиболее точный ответ)...</p> | <ul style="list-style-type: none"> 1 ускоренно 2 равномерно 3 равнозамедленно 4 замедленно 5 равноускоренно | ОПК-1 | Н11 |
| 5 | <p>Твердое тело вращается вокруг неподвижной оси OO_1 по закону $\varphi = (1 - 2t)^3 - 8$ (φ – в рад.; t – в сек.)</p> <p>В промежуток времени от $t=0,5$ до $t = 1$ с тело вращается (указать наиболее точный ответ)...</p> | <ul style="list-style-type: none"> 1 равноускоренно 2 ускоренно 3 равномерно 4 равнозамедленно 5 замедленно | ОПК-1 | Н11 |
| 6 | | ОПК-1 | Н11 | |

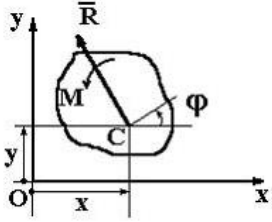
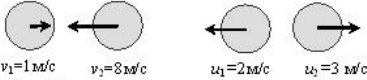
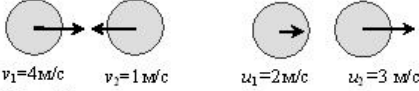
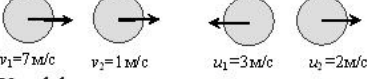
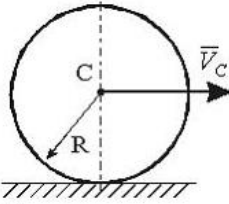
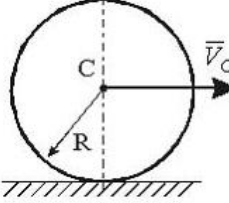
| | | | | |
|----|---|--|-------|-----|
| | <p>Твердое тело вращается вокруг неподвижной оси OO_1 по закону $\varphi = (t + 1)^2 - 7$ (φ - в рад.; t - в сек.)</p>  <p>В промежуток времени от $t=0$ до $t=1$ с тело вращается (указать наиболее точный ответ)...</p> | <ol style="list-style-type: none"> 1 равнозамедленно 2 равномерно 3 равноускоренно 4 ускоренно 5 замедленно | | |
| 7 | <p>Скорости точек C и D прямоугольного треугольника ($AB = 8$ м, $\angle ABC = 30^\circ$), движущегося плоско параллельно, направлены так, как показано на рисунке.</p>  <p>Если в положении, показанном на рисунке, скорость точки C равна 20 м/с, то мгновенная угловая скорость треугольника ω равна _____ с⁻¹.</p> | | ОПК-1 | У11 |
| 8 | <p>Скорости точек C и D прямоугольного треугольника ($AB = 6\sqrt{2}$ м, $\angle ABC = 45^\circ$), движущегося плоско параллельно, направлены так, как показано на рисунке.</p>  <p>Если в положении, показанном на рисунке, скорость точки C равна 36 м/с, то мгновенная угловая скорость треугольника ω равна _____ с⁻¹.</p> | | ОПК-1 | У11 |
| 9 | <p>Скорости точек C и D прямоугольного треугольника ($AB = 4$ м, $\angle ABC = 30^\circ$), движущегося плоско параллельно, направлены так, как показано на рисунке.</p>  <p>Если в положении, показанном на рисунке, скорость точки C равна 6 м/с, то мгновенная угловая скорость треугольника ω равна _____ с⁻¹.</p> | | ОПК-1 | У11 |
| 10 | | | ОПК-1 | Н11 |

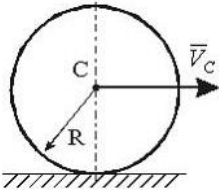
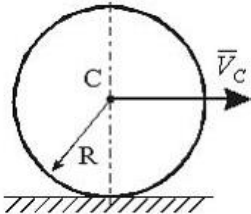
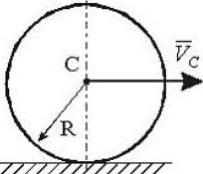
| | | | |
|----|---|-------|-----|
| | <p>Диск радиуса $R=10$ см вращается вокруг оси Ox по закону $\varphi = 4t+t^3$ рад.</p>  <p>Нормальное ускорение точки A в момент времени $t=1$с равно</p> | | |
| 11 | <p>Диск радиуса $R=10$ см вращается вокруг оси Ox по закону $\varphi = 4t+3t^2$ рад.</p>  <p>Нормальное ускорение точки A в момент времени $t=2$с равно</p> | ОПК-1 | Н11 |
| 12 | <p>Диск радиуса $R=10$ см вращается вокруг оси Ox по закону $\varphi = 5t+t^2$ рад.</p>  <p>Нормальное ускорение точки A в момент времени $t=2$с равно...</p> | ОПК-1 | Н11 |
| 13 | <p>Диск радиуса $R=10$ см вращается вокруг оси Ox по закону $\varphi = 3+t^2$ рад.</p>  <p>Нормальное ускорение точки A в момент времени $t=2$с равно ...</p> | ОПК-1 | Н11 |
| 14 | <p>Диск радиуса $R=10$ см вращается вокруг оси Ox по закону $\varphi = t+t^2$ рад.</p>  <p>Нормальное ускорение точки A в момент времени $t=1$с равно</p> | ОПК-1 | Н11 |
| 15 | | ОПК-1 | Н11 |

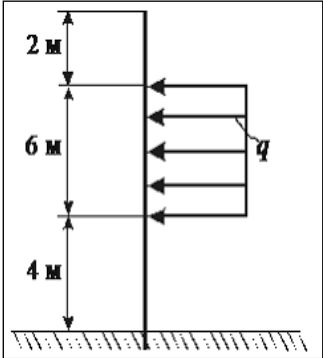
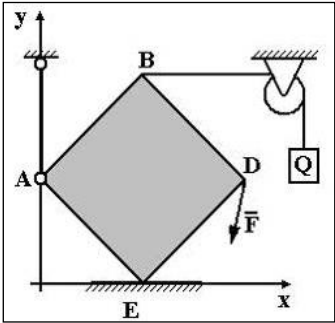
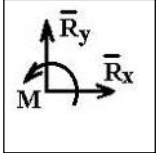
| | | | | |
|----|---|---|-------|-----|
| | <p>Твердое тело вращается вокруг неподвижной оси OO_1 по закону</p> $\varphi = (3 - t)^2 + 11.$  <p>В момент времени $t = 1$ с тело будет вращаться ...</p> | | | |
| 16 | <p>Однородная круглая пластина радиусом $r = 1,5$ (м) и массой $m = 4$ (кг) вращается вокруг оси, проходящей через ее диаметр, с угловой скоростью $\omega = 2$ (c^{-1}). Кинетическая энергия этой механической системы равна ___ Дж.</p> | <p>1 4,5 2 0 3 0,5 4 1</p> | ОПК-1 | У11 |
| 17 | <p>Платформа массой $m_1 = 130$ кг и длиной $AB = l = 3\frac{1}{3}$ м стоит на гладкой горизонтальной плоскости. На платформе в положении А находится тележка массой $m_2 = 30$ кг. Если тележка под воздействием внутренних сил переместится в положение В,</p>  <p>то платформа...</p> | <p>1 переместится влево на $3\frac{1}{3}$ м 2 останется на месте 3 переместится влево на 0,625 м 4 переместится вправо на 0,625 м 5 переместится вправо на $3\frac{1}{3}$ м</p> | ОПК-1 | У11 |
| 18 | <p>Платформа массой $m_1 = 80$ кг и длиной $AB = l = 6$ м стоит на гладкой горизонтальной плоскости. На платформе в положении А находится тележка массой $m_2 = 40$ кг. Если тележка под воздействием внутренних сил переместится в положение В,</p>  <p>то платформа...</p> | <p>1 переместится вправо на 2 м 2 переместится вправо на 6 м 3 переместится влево на 2 м 4 переместится влево на 6 м 5 останется на месте</p> | ОПК-1 | У11 |
| 19 | <p>Платформа массой $m_1 = 100$ кг и длиной $AB = l = 7$ м стоит на гладкой горизонтальной плоскости. На платформе в положении А находится тележка массой $m_2 = 40$ кг. Если тележка под воздействием внутренних сил переместится в положение В,</p>  <p>то платформа...</p> | <p>1 останется на месте 2 переместится вправо на 2 м 3 переместится вправо на 7 м 4 переместится влево на 7 м 5 переместится влево на 2 м</p> | ОПК-1 | У11 |
| 20 | | | ОПК-1 | У11 |

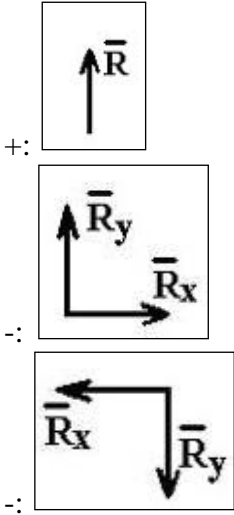

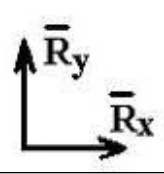
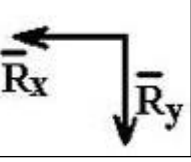

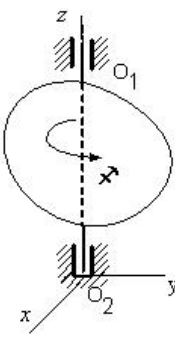
| | | | |
|----|---|--|--------------|
| | <p>Материальная точка массой $m = 5 \text{ кг}$ движется под действием сил $F_1 = 3 \text{ Н}$ и $F_2 = 10 \text{ Н}$.</p>  <p>Проекция ускорения точки на ось Ox равна ...</p> | <p>1 $\frac{4}{5}$ 2 $\frac{3}{5}$ 3 $\frac{1}{5}$ 4 0 5 $\frac{2}{5}$</p> | |
| 21 | <p>Материальная точка массой $m = 5 \text{ кг}$ движется под действием сил $F_1 = 6 \text{ Н}$ и $F_2 = 10 \text{ Н}$.</p>  <p>Проекция ускорения точки на ось Ox равна ...</p> | <p>1 $\frac{6}{5}$ 2 1 3 $\frac{7}{5}$ 4 $\frac{3}{5}$ 5 $\frac{4}{5}$</p> | ОПК-1 У11 |
| 22 | <p>Материальная точка массой $m = 5 \text{ кг}$ движется под действием сил $F_1 = 20 \text{ Н}$ и $F_2 = 10 \text{ Н}$.</p>  <p>Проекция ускорения точки на ось Ox равна ...</p> | <p>1 $\frac{4}{5}$ 2 1 3 $\frac{7}{5}$ 4 0 5 $\frac{3}{5}$</p> | ОПК-1 У11 |
| 23 | <p>Тело M движется между двух поверхностей S_1 и S_2, уравнения которых имеют вид $f_1(x, y, z) = 0, f_2(x, y, z) = 0$</p>  <p>Укажите характеристики связей данного тела.</p> | | ОПК-1 Н11 |
| 24 | | ОПК-1 | Н11 |

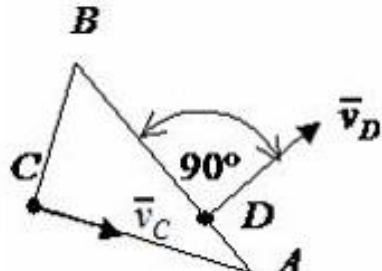
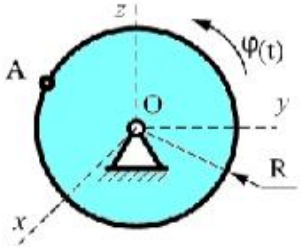
| | | | |
|----|--|-------|-----|
| | <p>Тело M прикреплено к нерастяжимой нити, длина которой меняется по закону $l = a - ut$. Другой конец нити проходит через точку O. Уравнение связи имеет вид $x^2 + y^2 + z^2 - l^2 \leq 0$.</p>  <p>Укажите характеристики связей данного тела.</p> | | |
| 25 | <p>Тело M движется по плоскости π, уравнение которой имеет вид $z = a + ut$, где $a = const$ и $u = const$.</p>  <p>Укажите характеристики связей данного тела.</p> | ОПК-1 | Н11 |
| 26 | <p>Плоская система сил, действующая на тело, приведена к главному вектору $\vec{R} = 6\vec{i} + 7\vec{j}$ и главному моменту $M=8$ Нм ($\vec{r} = \vec{OC} = 3\vec{i} - 2\vec{j}$ - в данный момент).</p>  <p>Тогда обобщенная сила, соответствующая обобщенной координате φ, равна...</p> | ОПК-1 | Н11 |
| 27 | <p>Плоская система сил, действующая на тело, приведена к главному вектору $\vec{R} = 3\vec{i} - 6\vec{j}$ и главному моменту $M=10$ Нм ($\vec{r} = \vec{OC} = 4\vec{i} - 3\vec{j}$ - в данный момент).</p>  <p>Тогда обобщенная сила, соответствующая обобщенной координате φ, равна...</p> | ОПК-1 | Н11 |
| 28 | <p>Плоская система сил, действующая на тело, приведена к главному вектору $\vec{R} = 4\vec{i} - 5\vec{j}$ и главному моменту $M=7$ Нм ($\vec{r} = \vec{OC} = 2\vec{i} + 0,2\vec{j}$ - в данный момент).</p>  <p>Тогда обобщенная сила, соответствующая обобщенной координате Y, равна...</p> | ОПК-1 | Н11 |

| | | | |
|-----------|--|--------------|------------|
| <p>29</p> | <p>Плоская система сил, действующая на тело, приведена к главному вектору $\vec{R} = 2\vec{i} + 3\vec{j}$ и главному моменту $M=12$ Нм ($\vec{r} = \vec{OC} = 7\vec{i} - 4\vec{j}$ - в данный момент).</p>  <p>Тогда обобщенная сила, соответствующая обобщенной координате Y, равна...</p> | <p>ОПК-1</p> | <p>Н11</p> |
| <p>30</p> | <p>На рисунке показаны скорости тел до (v_1, v_2) и после (u_1, u_2) упругого соударения.</p>  <p>Коэффициент восстановления при ударе этих тел . . .</p> | <p>ОПК-1</p> | <p>Н11</p> |
| <p>31</p> | <p>На рисунке показаны скорости тел до (v_1, v_2) и после (u_1, u_2) упругого соударения.</p>  <p>Коэффициент восстановления при ударе этих тел . . .</p> | <p>ОПК-1</p> | <p>Н11</p> |
| <p>32</p> | <p>На рисунке показаны скорости тел до (v_1, v_2) и после (u_1, u_2) упругого соударения.</p>  <p>Коэффициент восстановления при ударе этих тел . . .</p> | <p>ОПК-1</p> | <p>Н11</p> |
| <p>33</p> | <p>Сплошной однородный диск массы $m = 5$ кг и радиуса $R = 2$ м катится без скольжения по горизонтальной поверхности. Скорость центра масс диска изменяется по закону $V_C = 7 + 3t$ [м/с], где t – время в секундах.</p>  <p>Модуль главного вектора сил инерции равен ... Н.</p> | <p>ОПК-1</p> | <p>У11</p> |
| <p>34</p> | <p>Сплошной однородный диск массы $m = 3$ кг и радиуса $R = 2$ м катится без скольжения по горизонтальной поверхности. Скорость центра масс диска изменяется по закону $V_C = 8t + 7$ [м/с], где t – время в секундах.</p>  <p>Модуль главного вектора сил инерции равен ... Н.</p> | <p>ОПК-1</p> | <p>У11</p> |

| | | | |
|----|---|-------|-----|
| 35 | <p>Сплошной однородный диск массы $m = 3 \text{ кг}$ и радиуса $R = 2 \text{ м}$ катится без скольжения по горизонтальной поверхности. Скорость центра масс диска изменяется по закону $V_C = 3 + 5t \text{ [м/с]}$, где t – время в секундах.</p>  <p>Модуль главного вектора сил инерции равен ... Н.</p> | ОПК-1 | У11 |
| 36 | <p>Сплошной однородный диск массы $m = 1,5 \text{ кг}$ и радиуса $R = 2 \text{ м}$ катится без скольжения по горизонтальной поверхности. Скорость центра масс диска изменяется по закону $V_C = 5 + 10t \text{ [м/с]}$, где t – время в секундах.</p>  <p>Модуль главного вектора сил инерции равен ... Н.</p> | ОПК-1 | У11 |
| 37 | <p>Сплошной однородный диск массы $m = 4 \text{ кг}$ и радиуса $R = 2 \text{ м}$ катится без скольжения по горизонтальной поверхности. Скорость центра масс диска изменяется по закону $V_C = 4t + 3 \text{ [м/с]}$, где t – время в секундах.</p>  <p>Модуль главного вектора сил инерции равен ... Н.</p> | ОПК-1 | У11 |
| 38 | <p>Механическая система состоит из двух материальных точек массами с одинаковыми массами $m_1 = m_2 = 2 \text{ кг}$, движущимися с взаимно перпендикулярными скоростями $v_1 = 2 \text{ м/с}$ и $v_2 = 1,5 \text{ м/с}$. Количество движения этой механической системы равно ____ кг м/с.</p> | ОПК-1 | Н11 |
| 39 | <p>Механическая система состоит из двух материальных точек массами $m_1 = 2 \text{ кг}$ и $m_2 = 3 \text{ кг}$, движущимися в одном направлении по одной прямой со скоростями $v_1 = 4 \text{ м/с}$ и $v_2 = 2 \text{ м/с}$. Количество движения этой механической системы равно ____ кг м/с.</p> | ОПК-1 | Н11 |

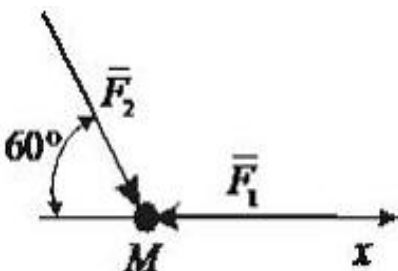
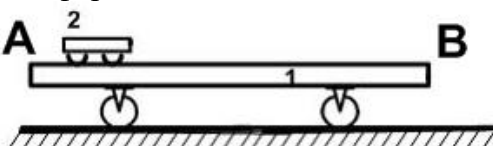
| | | | |
|----|--|-------|-----|
| 40 | <p>Механическая система состоит из двух материальных точек массами $m_1 = 1$ кг и $m_2 = 6$ кг, движущимися в одном направлении по одной прямой со скоростями $v_1 = 4$ м/с и $v_2 = 2$ м/с. Количество движения этой механической системы равно ___ кг м/с.</p> | ОПК-1 | Н11 |
| 41 | <p>Если линии действия сил данной системы пересекаются в одной точке, то ее называют -: плоской +: сходящейся -: пространственной -: произвольной</p> | ОПК-1 | 315 |
| 42 | <p>На вертикальную невесомую балку, жестко заделанную одним концом, действует равномерно распределенная нагрузка интенсивности $q=20$ Н/м. Момент заделки равен</p>  <p> -: 620 Н +: -840 Н -: 730 Н -: 230 Н </p> | ОПК-1 | 315 |
| 43 | <p>Реакция опоры в точке Е правильно направлена на рисунке...</p>   <p> -: </p> | ОПК-1 | 315 |

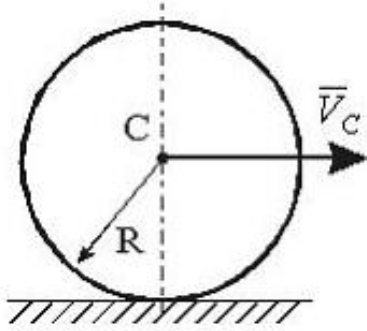
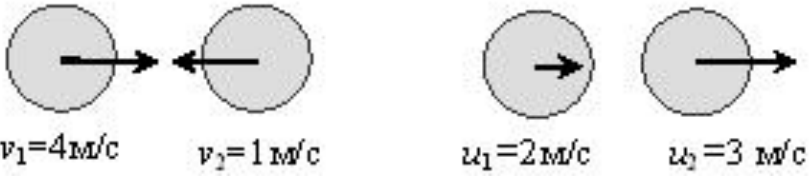
| | | | |
|----|--|-------|-----|
| |  <p>+: </p> <p>+: </p> <p>-.: </p> | | |
| 44 | <p>Вектор скорости движущейся точки М и равнодействующая всех сил, приложенных к точке, направлены по одной прямой в противоположные стороны</p>  <p>Определить характер движения точки</p> <p>-.: криволинейное и замедленное</p> <p>+: прямолинейное и замедленное</p> <p>-.: криволинейное</p> <p>-.: прямолинейное</p> | ОПК-1 | 315 |
| 45 | <p>Твердое тело вращается вокруг неподвижной оси OO_1 по закону. В промежуток времени от $t=0$ до $t=1$с тело вращается...</p>  <p>-.: равномерно</p> <p>+: равноускоренно</p> <p>-.: равнозамедленно</p> <p>-.: замедленно</p> | ОПК-1 | 315 |
| 46 | <p>Скорость точек С и D прямоугольного треугольника ($AB=8$м, $\angle ABC = 30^\circ$), движущегося плоско параллельно, направлены так, как показано на рисунке. Если в положении, показанном на рисунке, скорость точки С равна 20 м/с, то мгновенная угловая скорость треугольника равна</p> | ОПК-1 | 315 |

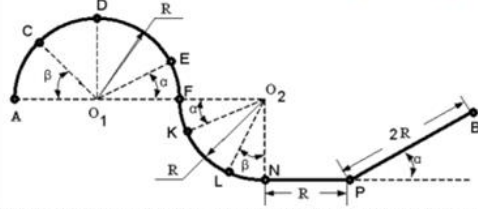
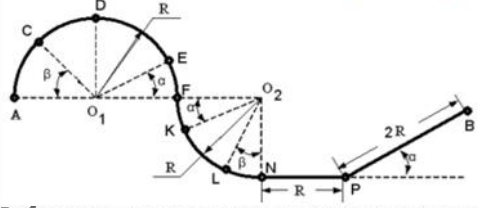
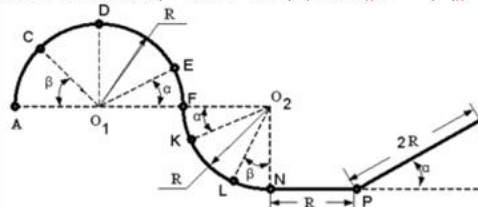
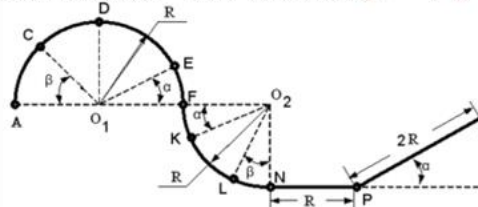
| | | | |
|----|---|-------|-----|
| |  <p> -: $3,5 \text{ c}^{-1}$ +: $2,9 \text{ c}^{-1}$ -: $4,5 \text{ c}^{-1}$ -: $5,5 \text{ c}^{-1}$ </p> | | |
| 47 | <p>Диск радиуса $R=10$ см вращается вокруг оси Ox по закону $\varphi=4t+t^3$, рад. Нормальное ускорение точки A в момент времени $t=1$с равно</p>  <p> -: $5,8 \text{ м/с}^2$ +: $4,9 \text{ м/с}^2$ -: $7,3 \text{ м/с}^2$ -: $9,4 \text{ м/с}^2$ </p> | ОПК-1 | 315 |
| 48 | <p>Для равновесия плоской системы сил необходимо и достаточно выполнения следующих условий:</p> <p> -: $\bar{R} = 0$ +: $\bar{R} = 0; \bar{M} = 0$ -: $\bar{M} = 0$ -: $\sum F_k = 0$ </p> | ОПК-1 | 315 |
| 49 | <p>Сила трения скольжения зависит ...</p> <p> -: от массы тел +: от нормальной реакции и степени обработки трущихся поверхностей -: от площади трущихся тел -: от материала, из которого изготовлены тела </p> | ОПК-1 | 315 |
| 50 | <p>Скорость точки определяется, как ...</p> <p> -: вторая производная от ее радиус-вектора +: первая производная от ее радиус-вектора -: отношение радиус-вектора ко времени движения -: произведение времени движения на ее радиус-вектор </p> | ОПК-1 | 315 |
| 51 | <p>Ускорение точки определяется, как ...</p> | ОПК-1 | 315 |

| | | | |
|----|--|-------|-----|
| | -: первая производная от ее радиус-вектора +: вторая производная от ее радиус-вектора -: отношение радиус-вектора ко времени движения -: произведение времени движения на ее радиус-вектор | | |
| 52 | Способ задания движения точки, при котором заранее известна ее траектория, называется -: векторным +: естественным -: координатным -: периодическим | ОПК-1 | 315 |
| 53 | Если касательное и нормальное ускорение точки равно нулю, то она движется -: неравномерно и прямолинейно +: равномерно и прямолинейно -: криволинейно и ускоренно -: прямолинейно и замедленно | ОПК-1 | 315 |
| 54 | Величина, характеризующая быстроту изменения угла поворота при вращательном движении называется ... -: центростремительное ускорение +: угловая скорость -: угловое ускорение -: касательное ускорение | ОПК-1 | 315 |
| 55 | Количество движения точки определяется по формуле -: $T = \frac{mV^2}{2}$ +: $q = mV$ -: $F = ma$ -: $S = \sum F_k t$ | ОПК-1 | 315 |
| 56 | Кинетическая энергия точки определяется по формуле -: $q = mV$ +: $T = \frac{mV^2}{2}$ -: $F = ma$ -: $S = \sum F_k t$ | ОПК-1 | 315 |
| 57 | Момент количества движения точки определяется по формуле -: $q = mV$ +: $\vec{m}_C(m\vec{V}) = m\vec{V} \cdot \vec{r}$ -: $F = ma$ | ОПК-1 | 315 |

| | | | |
|----|---|-------|-----|
| | $\therefore T = \frac{mV^2}{2}$ | | |
| 58 | <p>Дифференциальное уравнение вынужденных колебаний точки при отсутствии сопротивления имеет вид</p> <p>$\therefore \ddot{x} + k^2 x = 0$</p> <p>$+: \ddot{x} + k^2 x = L \sin pt$</p> <p>$\therefore \ddot{x} + 2nx + k^2 x = 0$</p> <p>$\therefore \ddot{x} + 2nx + k^2 x = L \sin pt$</p> | ОПК-1 | 315 |
| 59 | <p>Период колебаний математического маятника определяется по формуле</p> <p>$\therefore T = 2\sqrt{\frac{L}{g}}$</p> <p>$+: T = 2\pi\sqrt{\frac{L}{g}}$</p> <p>$\therefore T = \pi\sqrt{\frac{L}{g}}$</p> <p>$\therefore T = 2\pi\sqrt{\frac{g}{L}}$</p> | ОПК-1 | 315 |
| 60 | <p>Радиус инерции определяется по формуле</p> <p>$\therefore \rho_z = \sqrt{\frac{m_z}{M}}$</p> <p>$+: \rho_z = \sqrt{\frac{J_z}{M}}$</p> <p>$\therefore \rho_z = \frac{J_z}{M}$</p> <p>$\therefore \rho_z = \frac{J_z}{R}$</p> | ОПК-1 | 315 |
| 61 | <p>Нормальное ускорение точки определяется, как</p> <p>\therefore отношение угловой скорости к радиусу</p> <p>$+$: произведение квадрата угловой скорости на расстояние от точки до оси вращения</p> <p>\therefore произведение скорости точки на радиус окружности</p> <p>\therefore отношение радиуса окружности к угловой скорости</p> | ОПК-1 | 315 |
| 62 | Кинетическая энергия твердого тела при его поступательном движении определяется по формуле | ОПК-1 | 315 |

| | | | |
|----|--|-------|-----|
| | $\therefore T = \frac{J\omega^2}{2}$ $+ : T = \frac{MV_C^2}{2}$ $\therefore T = \frac{JV_C^2}{2}$ $\therefore T = \frac{MV_C^2}{4}$ | | |
| 63 | <p>Кинетическая энергия твердого тела при его вращательном движении определяется по формуле</p> $\therefore T = \frac{MV_C^2}{2}$ $+ : T = \frac{J\omega^2}{2}$ $\therefore T = \frac{JV_C^2}{2}$ $\therefore T = \frac{MV_C^2}{4}$ | ОПК-1 | 315 |
| 64 | <p>Материальная точка массой $m=5$ кг движется под действием сил $F_1=3$Н и $F_2=14$ Н. Проекция ускорения точки на ось Ox равна</p>  $\therefore 1/5$ $+ : 4/5$ $\therefore 2/5$ $\therefore 3/5$ | ОПК-1 | 315 |
| 65 | <p>Платформа массой $m_1=180$ кг и длиной $AB=L=4$м стоит на гладкой горизонтальной плоскости. На платформе в положении А находится тележка массой $m_2=60$ кг. Если тележка под воздействием внутренних сил переместится в положение В, то платформа</p>  | ОПК-1 | 315 |

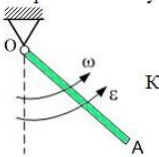
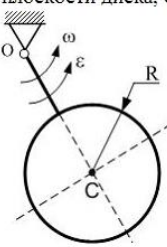
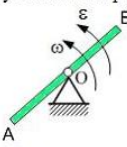
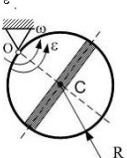
| | | | |
|----|---|-------|-----|
| | <p>-: переместится влево на 4 м +: переместится влево на 1 м -: переместится вправо на 4 м -: останется на месте</p> | | |
| 66 | <p>Сплошной однородный диск массы $m=5\text{ кг}$ и радиуса $R=2\text{ м}$ катится без скольжения по горизонтальной поверхности. Скорость центра масс диска изменяется по закону $V_C = 7 + 3t$ (м/с), Модуль главного вектора сил инерции равен</p>  <p>-: 10 Н +: 15 Н -: 20 Н -: 30 Н</p> | ОПК-1 | 315 |
| 67 | <p>Механическая система состоит из двух материальных точек с одинаковыми массами $m_1=m_2=2,5\text{ кг}$, движущимися по одной прямой навстречу друг другу со скоростями $V_1=3\text{ м/с}$ и $V_2=2\text{ м/с}$. Количество движения этой механической системы равно</p> <p>-: 3 кг·м/с +: 2 кг·м/с -: 4 кг·м/с -: 7 кг·м/с</p> | ОПК-1 | 315 |
| 68 | <p>На рисунке показаны скорости тел до (V_1, V_2) и после (u_1, u_2) упругого соударения. Коэффициент восстановления при ударе этих двух тел...</p>  <p>-: 3/7 +: 1/5 -: 4/9 -: 2/3</p> | ОПК-1 | 315 |

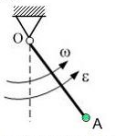
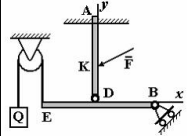




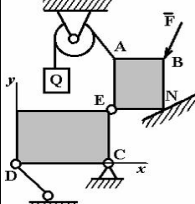




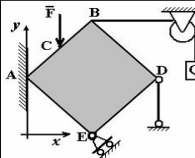




| | | | |
|----|---|-------|-----|
| 69 | <p>Материальная точка массой $m=1$ кг движется по сложной траектории АВ. Если известно, что $R=2$ м; углы $\alpha=45^\circ$; $\beta=30^\circ$, принимая $g=10$ м/с², то</p>  <p>Работа силы тяжести на перемещении из положения E в положение K равна...</p> | ОПК-1 | У11 |
| 70 | <p>Материальная точка массой $m=1$ кг движется по сложной траектории АВ. Если известно, что $R=2$ м; углы $\alpha=45^\circ$; $\beta=30^\circ$, принимая $g=10$ м/с², то</p>  <p>Работа силы тяжести на перемещении из положения E в положение K равна...</p> | ОПК-1 | У11 |
| 71 | <p>Материальная точка массой $m=1$ кг движется по сложной траектории АВ. Если известно, что $R=2$ м; углы $\alpha=45^\circ$; $\beta=30^\circ$, принимая $g=10$ м/с², то</p>  <p>Работа силы тяжести на перемещении из положения A в положение D равна...</p> | ОПК-1 | У11 |
| 72 | <p>Материальная точка массой $m=1$ кг движется по сложной траектории АВ. Если известно, что $R=2$ м; углы $\alpha=45^\circ$; $\beta=30^\circ$, принимая $g=10$ м/с², то</p>  <p>Работа силы тяжести на перемещении из положения K в положение B равна...</p> | ОПК-1 | У11 |
| 73 | <p>Однородная квадратная пластина со стороной $a=0,5$ (м) и массой $m=6$ (кг) вращается вокруг оси, проходящей через ее центр параллельно одной из ее сторон, с угловой скоростью $\omega=2$ (с⁻¹). Кинетическая энергия этой механической системы равна ___ Дж.</p> | ОПК-1 | Н11 |
| 74 | <p>Однородная квадратная пластина со стороной $a=1$ (м) и массой $m=6$ (кг) вращается вокруг оси, проходящей через ее центр параллельно одной из ее сторон, с угловой скоростью $\omega=2$ (с⁻¹). Кинетическая энергия этой механической системы равна ___ Дж.</p> | ОПК-1 | Н11 |
| 75 | <p>Однородная квадратная пластина со стороной $a=1$ (м) и массой $m=6$ (кг) вращается вокруг оси, проходящей через ее центр параллельно одной из ее сторон, с угловой скоростью $\omega=4$ (с⁻¹). Кинетическая энергия этой механической системы равна ___ Дж.</p> | ОПК-1 | Н11 |

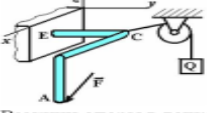
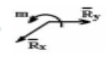
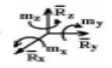
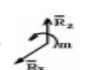
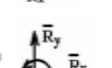
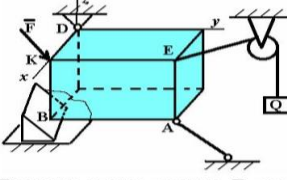




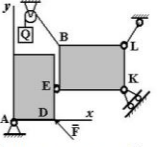




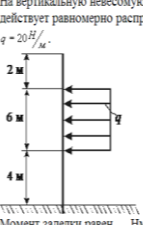


- 1 0
- 2 1
- 3 0,25
- 4 0,5

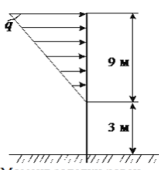
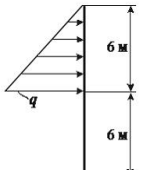
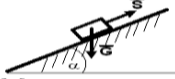

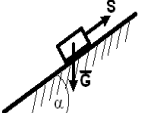
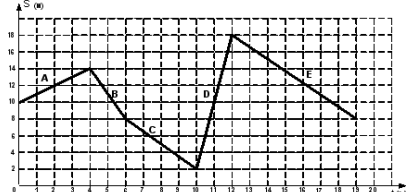
- 1 0
- 2 1
- 3 0,25
- 4 0,5

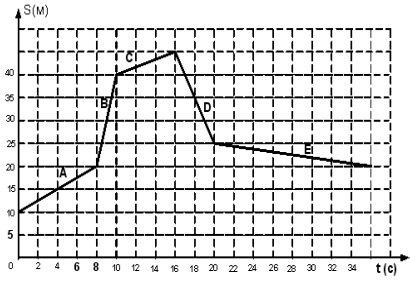
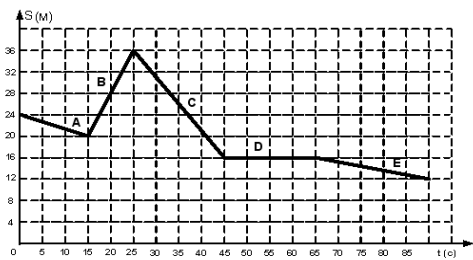
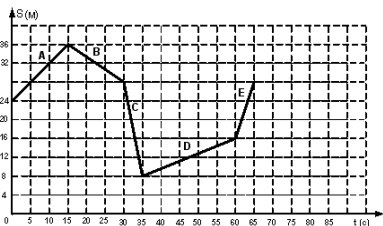
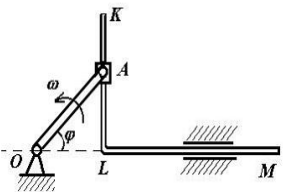
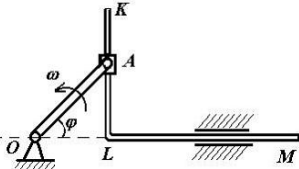
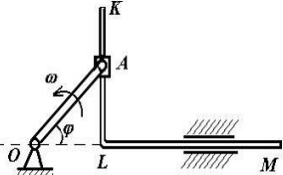
- 1 0
- 2 1
- 3 4
- 4 0,5

| | | | | |
|----|--|---|-------|-----|
| 76 | <p>Однородная круглая пластина радиусом $r=1,5$(м) и массой $m=4$ (кг) вращается вокруг оси, проходящей через ее диаметр, с угловой скоростью $\omega=2$ (c^{-1}).</p> <p>Кинетическая энергия этой механической системы равна ___ Дж.</p> | <p>1 4,5</p> <p>2 0</p> <p>3 0,5</p> <p>4 1</p> | ОПК-1 | Н11 |
| | <p>Однородный стержень длиной l и массой m вращается относительно оси, проходящей через его конец O перпендикулярно ему, с угловой скоростью ω и угловым ускорением ε.</p>  <p>Кинетический момент стержня относительно оси вращения равен ...</p> | <p>1 $\frac{m\omega l^2}{6}$</p> <p>2 $\frac{m\omega l^2}{3}$</p> <p>3 $m\omega l^2$</p> <p>4 $\frac{m\omega l^2}{2}$</p> | ОПК-1 | Н11 |
| 77 | <p>Диск радиуса R и массой m, которая равномерно распределена по его ободу, жестко соединен со стержнем длиной $l = R$, который вращается относительно оси, проходящей через точку O перпендикулярно плоскости диска, с угловой скоростью ω и угловым ускорением ε.</p>  <p>Кинетический момент диска относительно оси вращения равен ...</p> | <p>1 $\frac{3m\omega R^2}{2}$</p> <p>2 $\frac{5m\omega R^2}{2}$</p> <p>3 $3m\omega R^2$</p> <p>4 $5m\omega R^2$</p> | ОПК-1 | Н11 |
| 78 | <p>Однородный стержень длиной l и массой m вращается относительно оси, проходящей через его середину O перпендикулярно ему, с угловой скоростью ω и угловым ускорением ε.</p>  <p>Кинетический момент стержня относительно оси вращения равен ...</p> | <p>1 $\frac{ml^2\omega}{6}$</p> <p>2 $\frac{ml^2\omega}{12}$</p> <p>3 $ml^2\omega$</p> <p>4 $\frac{ml^2\omega}{3}$</p> | ОПК-1 | Н11 |
| 79 | <p>Диск радиуса R и массой m, которая равномерно распределена по тонкому стержню, проходящему через центр диска, вращается относительно оси, проходящей через точку O перпендикулярно плоскости диска, с угловой скоростью ω и угловым ускорением ε.</p>  <p>Кинетический момент стержня относительно оси вращения равен _____</p> | <p>1 $\frac{3m\omega R^2}{4}$</p> <p>2 $\frac{2m\omega R^2}{3}$</p> <p>3 $\frac{4m\omega R^2}{3}$</p> <p>4 $\frac{3m\omega R^2}{2}$</p> | ОПК-1 | Н11 |

| | | | | |
|-----------|--|--|--------------|------------|
| <p>80</p> | <p>Груз А массой m прикреплен к невесомому стержню OA длиной l и вращается относительно оси, проходящей через конец O стержня перпендикулярно ему, с угловой скоростью ω и угловым ускорением ε.</p>  <p>Кинетический момент груза относительно оси вращения равен ...</p> | <p>1 $\frac{m\omega l^2}{3}$</p> <p>2 $m\omega l^2$</p> <p>3 $\frac{m\omega l^2}{2}$</p> <p>4 $\frac{m\omega l^2}{6}$</p> | <p>ОПК-1</p> | <p>Н11</p> |
| <p>81</p> | <p>Механическая система состоит из двух материальных точек с одинаковыми массами $m_1 = m_2 = 2,5$ кг, движущимися по одной прямой навстречу друг другу со скоростями $v_1 = 3$ м/с и $v_2 = 2$ м/с. Количество движения этой механической системы равно ____ кг м/с.</p> | | <p>ОПК-1</p> | <p>Н11</p> |
| <p>82</p> |  <p>Реакция опоры в точке А правильно направлена на рисунке</p> | <ul style="list-style-type: none"> <input type="radio"/>  <input type="radio"/>  <input type="radio"/>  <input type="radio"/>  | <p>ОПК-1</p> | <p>Н11</p> |
| <p>83</p> |  <p>Силы взаимодействия в точке Е правильно направлены на рисунке</p> | <ul style="list-style-type: none"> <input type="radio"/>  <input type="radio"/>  <input type="radio"/>  <input type="radio"/>  | <p>ОПК-1</p> | <p>У11</p> |
| <p>84</p> |  <p>Реакция опоры в точке А правильно направлена на рисунке</p> | <ul style="list-style-type: none"> <input type="radio"/>  <input type="radio"/>  <input type="radio"/>  <input type="radio"/>  | <p>ОПК-1</p> | <p>У11</p> |

| | | | |
|-----------|--|--------------|------------|
| <p>85</p> |  <p>Реакции опоры в точке Е правильно направлена на рисунке</p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="radio"/>  <input type="radio"/>  <input type="radio"/>  <input type="radio"/>  | <p>ОПК-1</p> | <p>У11</p> |
| <p>86</p> |  <p>Реакция опоры в точке В правильно направлена на рисунке</p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="radio"/>  <input type="radio"/>  <input type="radio"/>  <input type="radio"/>  | <p>ОПК-1</p> | <p>У11</p> |
| <p>87</p> |  <p>Реакция опоры в точке К правильно направлена на рисунке</p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="radio"/>  <input type="radio"/>  <input type="radio"/>  <input type="radio"/>  | <p>ОПК-1</p> | <p>У11</p> |
| <p>88</p> |  <p>На вертикальную невесомую балку, жестко заделанную одним концом, действует равномерно распределенная нагрузка интенсивности $q = 20 \text{ Н/м}$.</p> <p>Момент заделки равен ... Нм</p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="radio"/> -480 <input type="radio"/> 360 <input type="radio"/> -270 <input type="radio"/> 540 <input type="radio"/> -840 | <p>ОПК-1</p> | <p>У11</p> |
| <p>89</p> |  <p>На вертикальную невесомую балку, жестко заделанную одним концом, действует линейно распределенная нагрузка максимальной интенсивности $q = 20 \text{ Н/м}$.</p> <p>Момент заделки равен ... Нм</p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="radio"/> -840 <input type="radio"/> -270 <input type="radio"/> 480 <input type="radio"/> 360 <input type="radio"/> 540 | <p>ОПК-1</p> | <p>У11</p> |
| <p>90</p> |  <p>На вертикальную невесомую балку, жестко заделанную одним концом, действует линейно распределенная нагрузка максимальной интенсивности $q = 20 \text{ Н/м}$.</p> <p>Момент заделки равен ... Нм</p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="radio"/> 840 <input type="radio"/> 360 <input type="radio"/> -480 <input type="radio"/> -270 <input type="radio"/> -540 | <p>ОПК-1</p> | <p>У11</p> |

| | | | | |
|-----------|---|--|--------------|------------|
| <p>91</p> | <p>На вертикальную невесомую балку, жестко заделанную одним концом, действует линейно распределенная нагрузка максимальной интенсивности $q = 20 \text{ Н/м}$.</p>  <p>Момент заделки равен ... Нм</p> | <p> <input type="radio"/> 810 <input type="radio"/> 360 <input type="radio"/> -270 <input type="radio"/> 840 <input type="radio"/> -540 </p> | <p>ОПК-1</p> | <p>Н11</p> |
| <p>92</p> | <p>На вертикальную невесомую балку, жестко заделанную одним концом, действует линейно распределенная нагрузка максимальной интенсивности $q = 20 \text{ Н/м}$.</p>  <p>Момент заделки равен ... Нм</p> | <p> <input type="radio"/> -840 <input type="radio"/> -270 <input type="radio"/> 540 <input type="radio"/> 360 <input type="radio"/> 480 </p> | <p>ОПК-1</p> | <p>Н11</p> |
| <p>93</p> | <p>Тело весом $G=20 \text{ (Н)}$ удерживается в равновесии на шероховатой наклонной плоскости с углом наклона $\alpha = 15^\circ$ (коэффициент трения скольжения $f=0,2$) силой $S \text{ (Н)}$. (Для справки: $\sin 15^\circ = \cos 75^\circ = 0,26$; $\sin 75^\circ = \cos 15^\circ = 0,96$)</p>  <p>Минимальное значение силы S удерживающее тело от перемещения вниз по наклонной плоскости равно</p> | <p> <input type="radio"/> 9,0 <input type="radio"/> 18,2 <input type="radio"/> 1,4 <input type="radio"/> 20,2 </p> | <p>ОПК-1</p> | <p>Н11</p> |
| <p>94</p> | <p>Тело весом $G=30 \text{ (Н)}$ удерживается в равновесии на шероховатой наклонной плоскости с углом наклона $\alpha = 60^\circ$ (коэффициент трения скольжения $f=0,4$) силой $S \text{ (Н)}$.</p>  <p>Минимальное значение силы S удерживающее тело от перемещения вниз по наклонной плоскости равно</p> | <p> <input type="radio"/> 4,8 <input type="radio"/> 25,2 <input type="radio"/> 19,8 <input type="radio"/> 31,8 </p> | <p>ОПК-1</p> | <p>Н11</p> |
| <p>95</p> | <p>Тело весом $G=10 \text{ (Н)}$ удерживается в равновесии на шероховатой наклонной плоскости с углом наклона $\alpha = 30^\circ$ (коэффициент трения скольжения $f=0,2$) силой $S \text{ (Н)}$.</p>  <p>Минимальное значение силы S удерживающее тело от перемещения вниз по наклонной плоскости равно ...</p> | <p> <input type="radio"/> 3,3 <input type="radio"/> 9,6 <input type="radio"/> 7,6 <input type="radio"/> 6,7 </p> | <p>ОПК-1</p> | <p>Н11</p> |
| <p>96</p> | <p>На рисунке представлен график движения точки, имеющей разные скорости на отдельных участках движения.</p>  <p>Запишите значение скорости на участке А....</p> | | <p>ОПК-1</p> | <p>Н11</p> |

| | | | |
|------------|--|--------------|------------|
| <p>97</p> | <p>На рисунке представлен график движения точки, имеющей разные скорости на отдельных участках движения.</p>  <p>Запишите значение скорости на участке D</p> | <p>ОПК-1</p> | <p>Н11</p> |
| <p>98</p> | <p>На рисунке представлен график движения точки, имеющей разные скорости на отдельных участках движения.</p>  <p>Запишите значение скорости на участке C....</p> | <p>ОПК-1</p> | <p>Н11</p> |
| <p>99</p> | <p>На рисунке представлен график движения точки, имеющей разные скорости на отдельных участках движения.</p>  <p>Запишите значение скорости на участке C....</p> | <p>ОПК-1</p> | <p>Н11</p> |
| <p>100</p> | <p>В кривошипно-кулисном механизме кривошип $OA=10$ см вращается с угловой скоростью $\omega = 6 \text{ c}^{-1}$.</p>  <p>В тот момент, когда</p> <p>угол $\varphi = 45^\circ$, относительная скорость v_r (см/с) ползуна A равна ...</p> | <p>ОПК-1</p> | <p>Н11</p> |
| <p>101</p> | <p>В кривошипно-кулисном механизме кривошип $OA=10$ см вращается с угловой скоростью $\omega = 6 \text{ c}^{-1}$.</p>  <p>В тот момент, когда</p> <p>угол $\varphi = 60^\circ$, скорость кулисы KLM V_{KLM} (см/с) равна ...</p> | <p>ОПК-1</p> | <p>Н11</p> |
| <p>102</p> | <p>В кривошипно-кулисном механизме кривошип $OA=10$ см вращается с угловой скоростью $\omega = 6 \text{ c}^{-1}$.</p>  <p>В тот момент, когда угол $\varphi = 30^\circ$, скорость кулисы KLM V_{KLM} (см/с) равна ...</p> | <p>ОПК-1</p> | <p>Н11</p> |

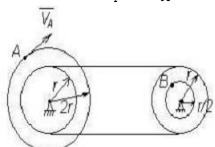
5.3.2.2. Вопросы для устного опроса

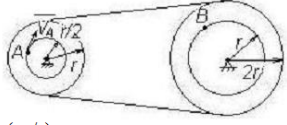
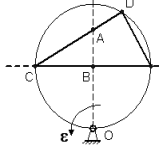
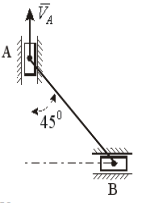
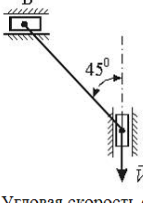
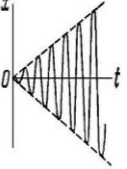
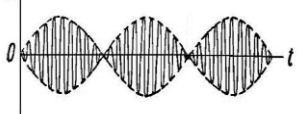
| № | Содержание | Компетенция | ИДК |
|----|---|-------------|-----|
| 1 | Сформулируйте определения абсолютно твердого и свободного тела. Сформулируйте аксиомы статики свободного абсолютно твёрдого тела. Докажите следствие из аксиом о переносе силы по линии её действия. | ОПК-1 | 317 |
| 2 | Сформулируйте определения связи и реакции связи. Перечислите основные виды связей. Какие реакции в них возникают? Как проявляется третий закон Ньютона в принципе освобожденности от связей. | ОПК-1 | 317 |
| 3 | Сформулируйте определение главного вектора произвольной системы сил. Выведите формулы для вычисления главного вектора системы. | ОПК-1 | 317 |
| 4 | Сформулируйте определение системы сходящихся сил. Докажите теорему о сходящихся силах. | ОПК-1 | 317 |
| 5 | Каково условие равновесия системы сходящихся сил? Выведите уравнения равновесия системы сходящихся сил. | ОПК-1 | 317 |
| 6 | Сформулируйте определение момента силы относительно центра и главного момента системы сил относительно центра. Какая система называется парой сил? Чему равен момент пары? Докажите теорему о главном моменте сил пары относительно центра. | ОПК-1 | 317 |
| 7 | Какие системы сил называются эквивалентными? Докажите теорему об эквивалентных парах. Сформулируйте следствия. | ОПК-1 | 317 |
| 8 | Дайте определение момента силы относительно центра как вектора. Какому векторному произведению он равен? Докажите это равенство. Каким вектором определяется момент пары? | ОПК-1 | 317 |
| 9 | Сформулируйте теорему Пуансо для произвольной системы сил. Каковы векторные условия равновесия произвольной системы сил в пространстве? Дайте вывод уравнений равновесия произвольной системы сил. | ОПК-1 | 317 |
| 10 | Какие формы уравнений равновесия плоской системы сил Вы знаете? Какие задачи статики называют статически определенными и какие статически неопределенными? | ОПК-1 | 317 |
| 11 | Докажите теорему о зависимости между моментами силы относительно оси и центра. | ОПК-1 | 317 |
| 12 | Где находятся центры тяжести треугольника, дуги окружности кругового сектора? Дайте вывод соответствующих формул. | ОПК-1 | 317 |
| 13 | Что такое сухое трение? Сформулируйте законы Амонтона – Кулона о силе трения при покое. Какова реакция негладкой связи? Что такое угол трения и конус трения. | ОПК-1 | 317 |
| 14 | Сформулируйте и докажите теорему Вариньона о равнодействующей. | ОПК-1 | 317 |
| 15 | В чём заключается векторный способ задания движения? Как вводится понятие скорости точки? Чему равен вектор скорости точки? | ОПК-1 | 317 |
| 16 | В чём заключается координатный способ задания движения | ОПК-1 | 317 |

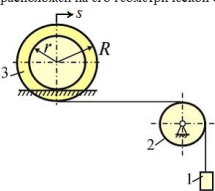
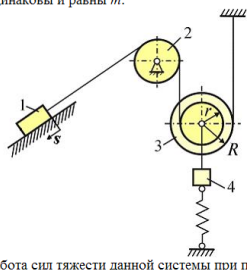
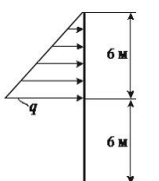
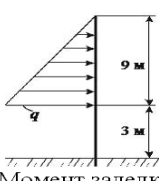
| | | | |
|----|--|-------|-----|
| | точки? Дайте вывод формул для вычисления скорости точки при координатном способе задания движения. | | |
| 17 | Как определяются естественные координатные оси в каждой точке кривой? Сформулируйте определение кривизны и радиуса кривизны в данной точке кривой. Вычислите радиусы кривизны прямой и окружности. | ОПК-1 | 317 |
| 18 | Сформулируйте определение поступательного движения твёрдого тела. Докажите теорему о скоростях, ускорениях и траекториях точек поступательно движущегося тела. | ОПК-1 | 317 |
| 19 | Какое движение тела называется плоским? Разложите движение плоской фигуры на поступательное и вращательное. Покажите, что вращательная составляющая движения не зависит от выбора полюса. Запишите уравнения движения плоской фигуры. | ОПК-1 | 317 |
| 20 | Сформулируйте определение мгновенного центра скоростей (МЦС) плоской фигуры. Как находятся скорости точек плоской фигуры, если известно положение МЦС? Каковы скорости точек плоской фигуры в момент, когда угловая скорость равна нулю? | ОПК-1 | 317 |
| 21 | Каковы основные случаи нахождения МЦС плоской фигуры? | ОПК-1 | 317 |
| 22 | Сформулируйте определение мгновенного центра ускорений (МЦУ) плоской фигуры. Как находятся ускорения точек плоской фигуры, если известно положение МЦУ? Каковы основные способы нахождения МЦУ? | ОПК-1 | 317 |
| 23 | Сформулируйте определение относительного, абсолютного и переносного движения точки, а также скоростей и ускорений в этих движениях. Сформулируйте и докажите теорему о сложении скоростей в сложном движении точки. | ОПК-1 | 317 |
| 24 | Сформулируйте и докажите теорему Кориолиса. Каковы причины появления Кориолисова ускорения? | ОПК-1 | 317 |
| 25 | Как определяется абсолютное ускорение точки при переносном поступательном движении? Каковы модуль и направление ускорения Кориолиса в остальных случаях переносного движения? | ОПК-1 | 317 |
| 26 | Дайте вывод дифференциальных уравнений движения точки при различных способах задания движения. Сформулируйте 2 основных задачи динамики точки. Как определяются постоянные интегрирования при решении дифференциальных уравнений движения точки? | ОПК-1 | 317 |
| 27 | Дайте вывод дифференциального уравнения относительного движения материальной точки. В чём состоит сущность принципа относительности классической механики? Каково уравнение относительного покоя точки? | ОПК-1 | 317 |
| 28 | Сформулируйте определение центра масс механической системы. Каковы его координаты, скорость и ускорение? Сформулируйте и докажите теорему о движении центра масс. Сформулируйте следствия из этой теоремы. | ОПК-1 | 317 |
| 29 | Дайте определение момента инерции тела относительно оси. Сформулируйте и докажите теорему о моментах инерции относительно параллельных осей. Сформулируйте опреде- | ОПК-1 | 317 |

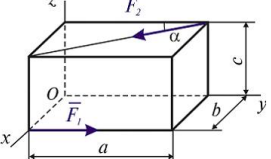
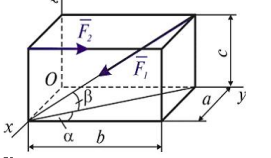
| | | | |
|----|--|-------|-----|
| | ление радиуса инерции тела относительно оси. | | |
| 30 | Сформулируйте определение кинетических моментов системы относительно центра и оси. Какова зависимость между ними? Сформулируйте и докажите теорему о кинетических моментах и следствия из неё. | ОПК-1 | 317 |
| 31 | Как определяется работа постоянной силы, точка приложения которой движется по прямой? Как вычисляется работа силы трения скольжения, если эта сила постоянна? Чему равна работа нормальной реакции? | ОПК-1 | 317 |
| 32 | Сформулируйте определения момента количества движения точки относительно оси и центра. Какова зависимость между ними? Сформулируйте и докажите теорему о моментах количества движения и следствие из неё. | ОПК-1 | 317 |
| 33 | Сформулируйте определение элементарной работы силы и дайте различные формулы элементарной работы. | ОПК-1 | 317 |
| 34 | Выведите формулы работы силы тяжести и силы упругости. Дайте вывод формул работы и мощности силы, приложенной к вращающемуся телу. | ОПК-1 | 317 |
| 35 | Сформулируйте определение возможных перемещений механической системы. Чему равно число степеней свободы механической системы? Что такое идеальные связи? Сформулируйте и докажите принцип возможных перемещений. | ОПК-1 | 317 |
| 36 | Дайте вывод общего уравнения динамики. Сколько уравнений движения системы можно составить с помощью общего уравнения динамики? | ОПК-1 | 317 |
| 37 | Сформулируйте определение обобщённой силы. Какова размерность обобщённых сил? Чему равна обобщённая реакция идеальных связей? | ОПК-1 | 317 |
| 38 | Сформулируйте определение обобщённых координат и обобщённых скоростей. Докажите, что число степеней свободы системы равно числу обобщённых координат системы. | ОПК-1 | 317 |
| 39 | Какой вид имеют уравнения Лагранжа II рода? | ОПК-1 | 317 |
| 40 | Запишите дифференциальное уравнение поступательного движения твердого тела. Дайте вывод дифференциальных уравнений вращательного и плоского движений. | ОПК-1 | 317 |

5.3.2.3. Задачи для проверки умений и навыков

| № | Содержание | Компетенция | ИДК |
|---|---|---|--------------|
| 1 | <p>Два шкива соединены ременной передачей. Точка А одного из шкивов имеет скорость $V_A=20$ см/с.</p>  <p>Скорость точки В V_B (см/с)</p> <p>другого шкива в этом случае равна ...</p> | <input type="radio"/> 5 <input type="radio"/> 20 <input type="radio"/> 10 <input type="radio"/> 40 | ОПК-1 У11 |

| | | | | |
|----------|--|--|--------------|------------|
| <p>2</p> | <p>Два шкива соединены ременной передачей. Точка А одного из шкивов имеет скорость $V_A=8$ см/с.</p>  <p>Скорость точки В V_B (см/с) другого шкива в этом случае равна ...</p> | <p><input type="radio"/> 16 <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> 8 <input type="radio"/> 4</p> | <p>ОПК-1</p> | <p>У11</p> |
| <p>3</p> | <p>Круглая пластинка вращается вокруг оси, проходящей через точку О, перпендикулярной плоскости пластины с угловым ускорением ϵ.</p>  <p>Укажите последовательность точек в порядке увеличения их касательного ускорения ...</p> | <p><input type="checkbox"/> В <input type="checkbox"/> А <input type="checkbox"/> С <input type="checkbox"/> D</p> | <p>ОПК-1</p> | <p>Н11</p> |
| <p>4</p> | <p>Муфты А и В, скользящие вдоль прямолинейных направляющих, соединены стержнем $AB = 20$ см. Скорость муфты А - $V_A = 20 \frac{см}{с}$.</p>  <p>Угловая скорость стержня АВ - ω_{AB} равна ... $с^{-1}$.</p> | <p><input type="radio"/> $\frac{3\sqrt{2}}{2}$ <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> $2\sqrt{2}$ <input type="radio"/> $\sqrt{2}$ <input type="radio"/> 2</p> | <p>ОПК-1</p> | <p>Н11</p> |
| <p>5</p> | <p>Муфты А и В, скользящие вдоль прямолинейных направляющих, соединены стержнем $AB = 10$ см. Скорость муфты А - $V_A = 20 \frac{см}{с}$.</p>  <p>Угловая скорость стержня АВ - ω_{AB} равна ... $с^{-1}$.</p> | <p><input type="radio"/> $\sqrt{2}$ <input type="radio"/> 4 <input type="radio"/> $2\sqrt{2}$ <input type="radio"/> 2 <input type="radio"/> $\frac{3\sqrt{2}}{2}$</p> | <p>ОПК-1</p> | <p>Н11</p> |
| <p>6</p> | <p>На рисунке представлен график колебаний ...</p>  <p>(для справки: k – циклическая частота собственных колебаний; b – коэффициент вязкого сопротивления; p – частота вынуждающей силы)</p> | <p><input type="radio"/> вынужденных затухающих при $b > k$, $p \neq 0$ <input type="radio"/> вынужденных при $b=0$, $p=k$ <input type="radio"/> вынужденных при $b=0$, $p < k$ <input type="radio"/> вынужденных затухающих при $b < k$, $p=0$</p> | <p>ОПК-1</p> | <p>У11</p> |
| <p>7</p> | <p>На рисунке представлен график колебаний ...</p>  <p>(для справки: k – циклическая частота собственных колебаний; b – коэффициент вязкого сопротивления; p – частота вынуждающей силы)</p> | <p><input type="radio"/> вынужденных затухающих при $b > k$, $p \neq k$ <input type="radio"/> вынужденных при $b=0$, $p \neq k$ <input type="radio"/> вынужденных при $b=0$, $p=k$ <input type="radio"/> свободных при $b=0$, $p=0$</p> | <p>ОПК-1</p> | <p>У11</p> |

| | | | | |
|----|--|--|-------|-----|
| 8 | <p>Пружину с жесткостью 140Н/м сжали до длины 0,1 м и отпустили. Работа силы упругости при восстановлении пружины равна _____ Дж, если длина недеформированной пружины равна 0,2 м.</p> | <input type="radio"/> 0,9 <input type="radio"/> 0,6 <input type="radio"/> 0,3 <input type="radio"/> 0,7 | ОПК-1 | У11 |
| 9 | <p>Система состоит из тел 1, 2 и 3. Каток 3 состоит из двух ступеней. Проскальзывание нерастяжимой нити отсутствует, каток катится без скольжения. Массы всех тел одинаковы и равны m. Центр масс катка расположен на его геометрической оси.</p>  <p>Работа сил тяжести данной системы при перемещении центра катка 3 на величину s равна ...</p> | <input type="radio"/> $mg \frac{r}{R-r}$ <input type="radio"/> $mg \frac{R-r}{r}$ <input type="radio"/> $mg \frac{2r}{R-r}$ <input type="radio"/> $mg \frac{R-r}{2r}$ | ОПК-1 | Н11 |
| 10 | <p>Система состоит из тел 1, 2, 3, 4 и пружины. Блок 3 состоит из двух ступеней. Проскальзывание нерастяжимых нитей отсутствуют. Наклонная плоскость составляет с горизонтальной плоскостью угол 30°. Массы всех тел одинаковы и равны m.</p>  <p>Работа сил тяжести данной системы при перемещении груза 1 по наклонной плоскости на величину s равна ...</p> | <input type="radio"/> $mg \left(\frac{1}{2} - \frac{R+r}{2r} \right)$ <input type="radio"/> $mg \left(\frac{1}{2} - \frac{2R}{R+r} \right)$ <input type="radio"/> $mg \left(1 - \frac{R+r}{r} \right)$ <input type="radio"/> $mg \left(1 - \frac{R}{R+r} \right)$ | ОПК-1 | Н11 |
| 11 | <p>На вертикальную невесомую балку, жестко заделанную одним концом, действует линейно распределенная нагрузка максимальной интенсивности $q = 20 \text{ Н/м}$.</p>  <p>Момент заделки равен ... Нм</p> | <input type="radio"/> -840 <input type="radio"/> -270 <input type="radio"/> 540 <input type="radio"/> 360 <input type="radio"/> 480 | ОПК-1 | У11 |
| 12 | <p>На вертикальную невесомую балку, жестко заделанную одним концом, действует линейно распределенная нагрузка максимальной интенсивности $q = 20 \text{ Н/м}$.</p>  <p>Момент заделки равен ... Нм</p> | <input type="radio"/> -840 <input type="radio"/> -270 <input type="radio"/> 480 <input type="radio"/> 360 <input type="radio"/> 540 | ОПК-1 | У11 |

| | | | | |
|----|---|--|-------|-----|
| 13 | <p>В вершинах прямоугольного параллелепипеда приложены силы \vec{F}_1 и \vec{F}_2, как указано на рисунке.</p>  <p>Установите соответствие между проекциями на координатные оси главного момента \vec{M}_O относительно центра O системы сил (\vec{F}_1, \vec{F}_2) и выражениями в списке ответов.</p> <ol style="list-style-type: none"> M_{Ox} M_{Oy} M_{Oz} | <input type="checkbox"/> $F_2 c \cos \alpha$ <input type="checkbox"/> $F_2 c \sin \alpha$ <input type="checkbox"/> $F_1 b - F_2 a \sin \alpha$ | ОПК-1 | У11 |
| 14 | <p>В вершинах прямоугольного параллелепипеда приложены силы \vec{F}_1 и \vec{F}_2, как указано на рисунке.</p>  <p>Установите соответствие между проекциями на координатные оси главного момента \vec{M}_O относительно центра O системы сил (\vec{F}_1, \vec{F}_2) и выражениями в списке ответов.</p> <ol style="list-style-type: none"> M_{Ox} M_{Oy} M_{Oz} | <input type="checkbox"/> $-F_1 b \sin \alpha \sin \beta + F_2 a$ <input type="checkbox"/> $-F_2 c$ <input type="checkbox"/> $F_1 c \cos \beta \sin \alpha$ | ОПК-1 | У11 |

5.4. Система оценивания достижения компетенций

5.4.1. Оценка достижения компетенций в ходе промежуточной аттестации

| | | | | | |
|---|---|-------------------------|-------------------|------------------|---------------------------------------|
| ОПК-1 Способен решать типовые задачи профессиональной деятельности на основе знаний основных законов математических и естественных наук с применением информационно-коммуникационных технологий | | | | | |
| Индикаторы достижения компетенции ОПК-1 | | Номера вопросов и задач | | | |
| Код | Содержание | вопросы к экзамену | задачи к экзамену | вопросы к зачету | вопросы по курсовому проекту (работе) |
| 315 | Основные законы взаимодействия, движения и равновесия твердых тел | 1-38 | - | - | - |
| У11 | Составлять уравнения равновесия и движения точек, твердых тел и механических систем | - | 1-16 | - | - |
| Н11 | Решения инженерных задач с использованием основных законов теоретической механики | - | 17-22 | - | - |

5.4.2. Оценка достижения компетенций в ходе текущего контроля

| |
|--|
| ОПК-1 Способен решать типовые задачи профессиональной деятельности на основе знаний основных законов математических и естественных наук с применением информаци- |
|--|

| онно-коммуникационных технологий | | | | |
|---|---|-------------------------------------|------------------------|--------------------------------------|
| Индикаторы достижения компетенции ОПК-1 | | Номера вопросов и задач | | |
| Код | Содержание | вопросы тестов | вопросы устного опроса | задачи для проверки умений и навыков |
| 315 | Основные законы взаимодействия, движения и равновесия твердых тел | 41-68 | 1-40 | - |
| У11 | Составлять уравнения равновесия и движения точек, твердых тел и механических систем | 1,2,7-9,16-22,33-37,69-72,83-90. | - | 1,2,6-8, 11-14 |
| Н11 | Решения инженерных задач с использованием основных законов теоретической механики | 3-6,10-15,23-32,38-40,73-82,91-102. | - | 3-5,9,10 |

6. Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины

6.1. Рекомендуемая литература

| № | Библиографическое описание | Тип издания | Вид учебной литературы |
|---|---|--------------|------------------------|
| 1 | Гулевский В. А. Краткий курс теоретической механики: учеб. пособие / В. А. Гулевский, В. П. Шацкий; Воронеж. гос. аграр. ун-т - Воронеж: ВГАУ, 2009 - 179 с. [ЦИТ 4205] [ПТ] http://catalog.vsau.ru/elib/books/b61866.pdf | Учебное | Основная |
| 2 | Бать, М. И. Теоретическая механика в примерах и задачах : учебное пособие / М. И. Бать, Г. Ю. Джанелидзе, А. С. Кельзон. — 10-е изд., стер. — Санкт-Петербург : Лань, [б. г.]. — Том 2 : Динамика — 2013. — 640 с. — ISBN 978-5-8114-1021-7. — Текст : электронный // Лань : электронно-библиотечная система. — URL: https://e.lanbook.com/book/4552 (дата обращения: 23.04.2020) | Учебное | Дополнительная |
| 3 | Теоретическая механика. Динамика [Электронный ресурс] : методические рекомендации по изучению курса и самостоятельной работы, обучающихся по направлениям : 35.03.06 "Агроинженерия", 23.03.03 "Эксплуатация транспортно-технологических машин и комплексов" и специальности 23.05.01 "Наземные транспортно-технологические средства" / Воронежский государственный аграрный университет ; [сост. : В. П. Шацкий, В. А. Гулевский, Е. А. Листров] .— Электрон. текстовые дан. (1 файл : 602 Кб) .— Воронеж : Воронежский государственный аграрный университет, 2019. — <URL: http://catalog.vsau.ru/elib/metod/m149913.pdf >. | Методическое | |
| 4 | Теоретическая механика. Кинематика [Электронный ресурс] : методические рекомендации по изучению курса и самостоятельной работы, обучающихся по направлениям : 35.03.06 "Агроинженерия", 23.03.03 "Эксплуатация транспортно-технологических машин и комплек- | Методическое | |

| | | | |
|---|--|---------------|--|
| | сов" и специальности 23.05.01 "Наземные транспортно-технологические средства" / Воронежский государственный аграрный университет ; [сост. : В. П. Шацкий, В. А. Гулевский, Листров Е. А.] .— Электрон. текстовые дан. (1 файл : 600 Кб) .— Воронеж : Воронежский государственный аграрный университет, 2019. <URL: http://catalog.vsau.ru/elib/metod/m149911.pdf >. | | |
| 5 | Теоретическая механика. Статика [Электронный ресурс] : методические рекомендации по изучению курса и самостоятельной работы, обучающихся по направлениям : 35.03.06 "Агроинженерия", 23.03.03 "Эксплуатация транспортно-технологических машин и комплексов" и специальности 23.05.01 "Наземные транспортно-технологические средства" / Воронежский государственный аграрный университет ; [сост. : В. П. Шацкий, В. А. Гулевский, Е. А. Листров] .— Электрон. текстовые дан. (1 файл : 1391 Кб) .— Воронеж : Воронежский государственный аграрный университет, 2019.— <URL: http://catalog.vsau.ru/elib/metod/m149912.pdf >. | Методическое | |
| 6 | Вестник Воронежского государственного аграрного университета: теоретический и научно-практический журнал / Воронеж. гос. аграр. ун-т - Воронеж: ВГАУ, 1998- | Периодическое | |

6.2. Ресурсы сети Интернет

6.2.1. Электронные библиотечные системы

| № | Название | Размещение |
|---|-----------------------------|---|
| 1 | Лань | https://e.lanbook.com |
| 2 | ZNANIUM.COM | http://znanium.com/ |
| 3 | E-library | https://elibrary.ru/ |
| 4 | Электронная библиотека ВГАУ | http://library.vsau.ru/ |

6.2.2. Профессиональные базы данных и информационные системы

| № | Название | Размещение |
|---|--|---|
| 1 | Профессиональные справочные системы «Кодекс» | https://техэксперт.сайт/sistema-kodeks |

6.2.3. Сайты и информационные порталы

| № | Название | Размещение |
|---|-----------|---|
| 1 | Все ГОСТы | http://vsegost.com/ |

7. Материально-техническое и программное обеспечение дисциплины

7.1. Помещения для ведения образовательного процесса и оборудование

| | |
|--|--|
| Наименование помещений для проведения всех видов учебной деятельности, предусмотренной учебным планом, в том числе помещения для самостоятельной работы, с указанием перечня основного | Адрес (местоположение) помещений для проведения всех видов учебной деятельности, предусмотренной учебным планом (в случае реализации об- |
|--|--|

| | |
|--|--|
| <p>оборудования, учебно-наглядных пособий и используемого программного обеспечения</p> | <p>разовательной программы в сетевой форме дополнительно указывается наименование организации, с которой заключен договор)</p> |
| <p>Учебная аудитория для проведения занятий лекционного типа: комплект учебной мебели, демонстрационное оборудование, учебно-наглядные пособия</p> <p>Учебная аудитория для проведения занятий лекционного типа: комплект учебной мебели, демонстрационное оборудование и учебно-наглядные пособия, презентационное оборудование, используемое программное обеспечение MS Windows, Office MS Windows, DrWeb ES, 7-Zip, MediaPlayer Classic, Google Chrome / Mozilla Firefox / Internet Explorer, ALT Linux, LibreOffice, AST Test</p> <p>Учебная аудитория для проведения занятий семинарского типа, учебная аудитория для групповых и индивидуальных консультаций, учебная аудитория для текущего контроля и промежуточной аттестации: комплект учебной мебели, демонстрационное оборудование, учебно-наглядные пособия</p> <p>Помещение для хранения и профилактического обслуживания учебного оборудования: мебель для хранения и обслуживания учебного оборудования, специализированное оборудование для ремонта компьютеров</p> <p>Помещение для хранения и профилактического обслуживания учебного оборудования: комплект мебели, компьютерная техника с возможностью подключения к сети "Интернет" и обеспечением доступа в электронную информационно-образовательную среду, используемое программное обеспечение MS Windows, Office MS Windows, DrWeb ES, 7-Zip, MediaPlayer Classic, Yandex / Mozilla Firefox / Internet Explorer, ALT Linux, LibreOffice, AST Test, мебель для хранения и обслуживания учебного оборудования, демонстрационное оборудование и учебно-наглядные пособия</p> <p>Помещение для самостоятельной работы: комплект учебной мебели, компьютерная техника с возможностью подключения к сети "Интернет" и обеспечением доступа в электронную информационно-образовательную среду, используемое программное обеспечение MS Windows, Office MS Windows, DrWeb ES, 7-Zip, MediaPlayer Classic, Yandex / Mozilla Firefox / Internet Explorer, ALT Linux, LibreOffice, AST Test</p> <p>Помещение для самостоятельной работы: комплект учебной мебели, компьютерная техника с</p> | <p>394087, Воронежская область, г. Воронеж, ул. Тимирязева, 13</p> <p>394087, Воронежская область, г. Воронеж, ул. Тимирязева, 13</p> <p>394087, Воронежская область, г. Воронеж, ул. Тимирязева, 13</p> <p>394087, Воронежская область, г. Воронеж, ул. Мичурина, 1, а.117, 118</p> <p>394087, Воронежская область, г. Воронеж, ул. Тимирязева, 13, а.317</p> <p>394087, Воронежская область, г. Воронеж, ул. Тимирязева, 13, а.219 (с 16 до 20 ч.)</p> <p>394087, Воронежская область, г. Воронеж, ул. Тимирязева, 13, а.321 (с 16 до 20 ч.)</p> <p>394087, Воронежская область, г. Воронеж, ул. Мичурина, 1, а.232а</p> |

| | |
|---|--|
| <p>возможностью подключения к сети "Интернет" и обеспечением доступа в электронную информационно-образовательную среду, используемое программное обеспечение MS Windows, Office MS Windows, DrWeb ES, 7-Zip, MediaPlayer Classic, Yandex / Mozilla Firefox / Internet Explorer, ALT Linux, LibreOffice, AST Test</p> <p>Помещение для самостоятельной работы: комплект учебной мебели, компьютерная техника с возможностью подключения к сети "Интернет" и обеспечением доступа в электронную информационно-образовательную среду, используемое программное обеспечение MS Windows, Office MS Windows, DrWeb ES, 7-Zip, MediaPlayer Classic, Yandex / Mozilla Firefox / Internet Explorer, ALT Linux, LibreOffice, AST Test</p> | |
|---|--|

7.2. Программное обеспечение

7.2.1. Программное обеспечение общего назначения

| № | Название | Размещение |
|---|--|--------------------------|
| 1 | Операционные системы MS Windows / Linux (ALT Linux) | ПК в локальной сети ВГАУ |
| 2 | Пакеты офисных приложений Office MS Windows / OpenOffice / LibreOffice | ПК в локальной сети ВГАУ |
| 3 | Программы для просмотра файлов Adobe Reader / DjVu Reader | ПК в локальной сети ВГАУ |
| 4 | Браузеры Yandex / Mozilla Firefox / Internet Explorer | ПК в локальной сети ВГАУ |
| 5 | Антивирусная программа DrWeb ES | ПК в локальной сети ВГАУ |
| 6 | Программа-архиватор 7-Zip | ПК в локальной сети ВГАУ |
| 7 | Мультимедиа проигрыватель MediaPlayer Classic | ПК в локальной сети ВГАУ |
| 8 | Платформа онлайн-обучения eLearning server | ПК в локальной сети ВГАУ |
| 9 | Система компьютерного тестирования AST Test | ПК в локальной сети ВГАУ |

7.2.2. Специализированное программное обеспечение

Не предусмотрено

8. Междисциплинарные связи

| | | |
|----------------------------------|---------------------------------|---------------------|
| Дисциплина, с которой необходимо | Кафедра, на которой преподается | ФИО заведующего ка- |
|----------------------------------|---------------------------------|---------------------|

| | | |
|--------------------------|---------------------|--------------|
| согласование | дисциплина | федрой |
| Физика | Математики и физики | Шацкий В.П. |
| Математика | Математики и физики | Шацкий. В.П. |
| Сопrotивление материалов | Прикладной механики | Беляев А.Н. |
| Детали машин | Прикладной механики | Беляев А.Н. |

Приложение 1

**Лист периодических проверок рабочей программы
и информация о внесенных изменениях**

| Должностное лицо, проводившее проверку: Ф.И.О., должность | Дата | Потребность в корректировке указанием соответствующих разделов рабочей программы | Информация о внесенных изменениях |
|---|-----------------|--|--|
| Заведующий кафедрой математики и физики Шацкий В.П. | 15 июня 2022 г. | Да Рабочая программа актуализирована на 2022-2023 учебный год | Скорректированы: п. 2; п.3, 3.1., 3.2.; п. 4, 4.2, 4.3; п. 5.1, 5.3, 5.4; п. 7.1, табл. 7.2.1; |
| Шишкина Л.А., зав. кафедрой математики и физики | 19.06.2023 г | Нет Рабочая программа актуализирована для 2023-2024 учебного года | - |
| Шишкина Л.А., зав. кафедрой математики и физики | 17.06.2024 | Нет Рабочая программа актуализирована на 2024-2025 учебный год | - |
| Шишкина Л.А., зав. кафедрой математики и физики | 17.06.2025 | Нет Рабочая программа актуализирована на 2025-2026 учебный год | - |