

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



РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ПО ДИСЦИПЛИНЕ

Б1.0.28 Теоретическая механика

Направление подготовки 35.03.06 Агроинженерия

Направленность (профиль) «Эксплуатация, техническое обслуживание и ремонт машин и оборудования»

Квалификация выпускника – бакалавр

Факультет – Агроинженерный

Кафедра математики и физики

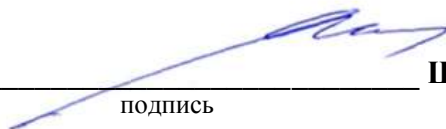
Разработчик рабочей программы:

профессор, доктор технических наук, доцент Гулевский Вячеслав Анатольевич

Рабочая программа разработана в соответствии с Федеральным государственным образовательным стандартом высшего образования по направлению подготовки 35.03.06 Агроинженерия, утвержденным приказом Министра образования и науки Российской Федерации от 23 августа 2017 года № 813.

Рабочая программа утверждена на заседании кафедры математики и физики (протокол № 8 от 25.04.2019)

Заведующий кафедрой _____



Шацкий В.П.

подпись

Рабочая программа рекомендована к использованию в учебном процессе методической комиссией агроинженерного факультета (протокол №9 от 23 мая 2019 г.).

Председатель методической комиссии _____



Костиков О.М.

подпись

Рецензент рабочей программы:

Директор отдела послепродажного обслуживания ООО «КУН ВОСТОК»
Соловьев Ю.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	324	Основные законы взаимодействия, движения и равновесия твердых тел
		У18	Приводить систему сил к простейшему виду
		У19	Составлять уравнения равновесия и движения точек, твердых тел и механических систем
		Н16	Решения инженерных задач с использованием основных законов теоретической механики

3. Объём дисциплины и виды работ

3.1. Очная форма обучения

Показатели	Семестры			Всего
	1	2	3	
Общая трудоёмкость дисциплины, з.е./ч		144		144
Общая контактная работа*, ч		72,75		72,75
Общая самостоятельная работа (по учебному плану), ч		71,25		71,25
Контактная работа** при проведении учебных занятий, в т.ч. (часы)		72,5		72,5
лекции		18		18
практические занятия		18		18
лабораторные работы		36		36
групповые консультации		0,5		0,5
Самостоятельная работа при проведении учебных занятий ***, ч		53,5		53,5
Контактная работа промежуточной аттестации обучающихся, в т.ч. (часы)		0,25		0,25
курсовая работа				
курсовой проект				
зачет				
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 экзамену		17,75		17,75
Форма промежуточной аттестации (зачёт (зачет с оценкой), экзамен, защита кур-		экзамен		экзамен

сового проекта (работы))				
3.2. Заочная форма обучения				
Показатели	Курс			Всего
	1	2	3	
Общая трудоёмкость дисциплины, з.е./ч		144		144
Общая контактная работа*, ч		14,75		14,75
Общая самостоятельная работа (по учебному плану), ч		129,25		129,25
Контактная работа** при проведении учебных занятий, в т.ч. (часы)		14,5		14,5
лекции		6		6
практические занятия				
лабораторные работы		8		8
групповые консультации		0,5		0,5
Самостоятельная работа при проведении учебных занятий***, ч		111,5		111,5
Контактная работа промежуточной аттестации обучающихся, в т.ч. (часы)		0,25		0,25
курсовая работа				
курсовой проект				
зачет				
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 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 радиуса-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. Аперiodическое 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	2
Подраздел 1.2. Приведение произвольной системы сил к данному центру.	2	4	2	2
Подраздел 1.3. Система сил, произвольно расположенных на плоскости (плоская система сил).	1	2	1	4
Подраздел 1.4. Система сил, произвольно расположенных в пространстве (пространственная система сил).	1	2	1	2
Раздел 2. Кинематика.				
Подраздел 2.1. Введение в кинематику. Кинематика точки.	2	4	2	3,5
Подраздел 2.2. Кинематика твердого тела.	1	2	1	4
Подраздел 2.3. Плоскопараллельное (или плоское) движение твердого тела. Движение твердого тела вокруг неподвижной точки (или сферическое движение).	1	2	1	4
Подраздел 2.4. Сложное движение точки и твердого тела (составное движение).	1	2	1	4
Раздел 3. Динамика.				
Подраздел 3.1. Введение в динамику. Решение первой и второй задач динамики точки.	2	4	2	4
Подраздел 3.2. Прямолинейные колебания точки.	1	2	1	4
Подраздел 3.3. Введение в динамику механической си-	1	2	1	4

стемы. Моменты инерции.				
Подраздел 3.4. Общие теоремы динамики системы.	1	2	1	4
Подраздел 3.5. Динамика твердого тела.	1	2	1	4
Подраздел 3.6. Уравнения движения системы в обобщенных координатах.	1	2	1	4
Подраздел 3.7. Элементы теории удара.	1	2	1	4
Всего	18	36	18	53,5

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			7,5
Подраздел 1.2. Приведение произвольной системы сил к данному центру.	1	1		8
Подраздел 1.3. Система сил, произвольно расположенных на плоскости (плоская система сил).		1		8
Подраздел 1.4. Система сил, произвольно расположенных в пространстве (пространственная система сил).				8
Раздел 2. Кинематика.				
Подраздел 2.1. Введение в кинематику. Кинематика точки.	1	1		6
Подраздел 2.2. Кинематика твердого тела.	1	1		6
Подраздел 2.3. Плоскопараллельное (или плоское) движение твердого тела. Движение твердого тела вокруг неподвижной точки (или сферическое движение).		1		8
Подраздел 2.4. Сложное движение точки и твердого тела (составное движение).		1		8
Раздел 3. Динамика.				
Подраздел 3.1. Введение в динамику. Решение первой и второй задач динамики точки.	1	1		6
Подраздел 3.2. Прямолинейные колебания точки.				6
Подраздел 3.3. Введение в динамику механической системы. Моменты инерции.	1	1		8
Подраздел 3.4. Общие теоремы динамики системы.				8
Подраздел 3.5. Динамика твердого тела.				8
Подраздел 3.6. Уравнения движения системы в обобщенных координатах.				8

Подраздел 3.7. Элементы теории удара.				8
Всего	6	8	0	111,5

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	5,5	8
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	6	8
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	6	12
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	4	10
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	4	12
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.	8	16
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.	6	14
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	8	16

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	6	15,5
Всего			53,5	111,5

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	324
Подраздел 1.2. Приведение произвольной системы сил к данному центру.	ОПК-1	У18
		Н16
Подраздел 1.3. Система сил, произвольно расположенных на плоскости (плоская система сил).	ОПК-1	У19
		Н16
Подраздел 1.4. Система сил, произвольно расположенных в пространстве (пространственная система сил).	ОПК-1	У19
		Н16
Подраздел 2.1. Введение в кинематику. Кинематика точки.	ОПК-1	324
Подраздел 2.2. Кинематика твердого тела.	ОПК-1	324
Подраздел 2.3. Плоскопараллельное (или плоское) движение твердого тела. Движение твердого тела вокруг неподвижной точки (или сферическое движение).	ОПК-1	У19
		Н16
Подраздел 2.4. Сложное движение точки и твердого тела (составное движение).	ОПК-1	У19
		Н16
Подраздел 3.1. Введение в динамику. Решение первой и второй задач динамики точки.	ОПК-1	324
Подраздел 3.2. Прямолинейные колебания точки.	ОПК-1	У19
		Н16
Подраздел 3.3. Введение в динамику механической системы. Моменты инерции.	ОПК-1	324
Подраздел 3.4. Общие теоремы динамики системы.	ОПК-1	324
Подраздел 3.5. Динамика твердого	ОПК-1	У19

тела.		H16
Подраздел 3.6. Уравнения движения системы в обобщенных координатах.	ОПК-1	У19
Подраздел 3.7. Элементы теории удара.	ОПК-1	H16

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

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

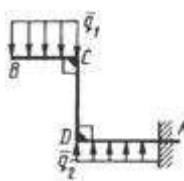
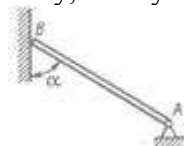
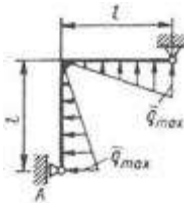
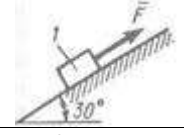
5.3.1. Оценочные материалы промежуточной аттестации

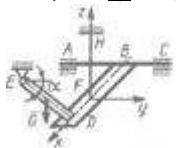

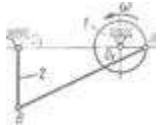

5.3.1.1. Вопросы к экзамену


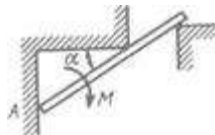

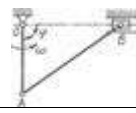
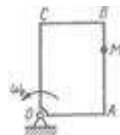
№	Содержание	Компетенция	ИДК
1	Основные понятия и определения статики	ОПК-1	324
2	Аксиомы статики свободного абсолютно твердого тела	ОПК-1	324
3	Вычисление главного вектора произвольной системы сил	ОПК-1	324
4	Момент силы относительно точки	ОПК-1	324
5	Пара сил. Момент пары. Эквивалентность пар	ОПК-1	324
6	Условия равновесия плоской системы сил	ОПК-1	324
7	Теорема Вариньона о равнодействующей системы сил	ОПК-1	324
8	Центр тяжести тела	ОПК-1	324
9	Определение скорости и ускорения точки при задании ее движения векторным способом	ОПК-1	324
10	Определение скорости и ускорения точки при задании ее движения координатным способом	ОПК-1	324
11	Определение скорости и ускорения точки при задании ее движения естественным способом	ОПК-1	324
12	Проекция ускорения точки на неподвижные оси декартовых координат	ОПК-1	324
13	Классификация движения точки по ее ускорениям	ОПК-1	324
14	Поступательное движение твердого тела	ОПК-1	324
15	Вращательное движение твердого тела. Угловая скорость. Угловое ускорение. Скорости и ускорения вращающегося тела	ОПК-1	324
16	Плоское движение твердого тела	ОПК-1	324
17	Определение скоростей точек плоской фигуры	ОПК-1	324
18	Теорема о проекциях скоростей двух точек тела	ОПК-1	324
19	Мгновенный центр скоростей	ОПК-1	324
20	Определение ускорений точек плоской фигуры	ОПК-1	324
21	Скорости и ускорения точки в сложном движении	ОПК-1	324
22	Кинетическая энергия материальной точки. Теорема об изменении кинетической энергии материальной точки.	ОПК-1	324
23	Момент количества движения материальной точки относительно неподвижного центра. Теорема об изменении количества движения материальной точки относительно неподвижного центра.	ОПК-1	324
24	Теорема об изменении количества движения системы. Внешние и внутренние силы системы.	ОПК-1	324
25	Закон сохранения движения центра масс системы.	ОПК-1	324
26	Теорема импульсов для системы.	ОПК-1	324
27	Момент количества движения системы относительно неподвижного центра. Теорема о моменте количества движения системы.	ОПК-1	324
28	Законы сохранения момента количества движения системы	ОПК-1	324
29	Кинетическая энергия системы. Теорема об изменении кинетической энергии системы.	ОПК-1	324
30	Момент инерции тела относительно оси. Радиус инерции тела.	ОПК-1	324
31	Момент количества движения твердого тела относительно оси вращения.	ОПК-1	324
32	Свободные колебания материальной точки	ОПК-1	324
34	Вынужденные колебания материальной точки. Явление резонанса	ОПК-1	324

35	Обобщенные координаты системы; обобщенные скорости. Выражение элементарной работы в обобщенных координатах.	ОПК-1	324
36	Явление удара. Ударная сила и ударный импульс. Действие ударной силы на материальную точку.	ОПК-1	324
37	Теорема об изменении количества движения механической системы при ударе.	ОПК-1	324
38	Прямой центральный удар тела о неподвижную поверхность; упругий и неупругий удары.	ОПК-1	324

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	У18
2	Для плоской системы сходящихся сил (Н) : $F_1 = 3i + 4j$, $F_2 = 5j$, $F_3 = 2i$, определить модуль равнодействующей силы.	ОПК-1	У18
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	У18
			
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	У18
			
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	У18
			
6	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 $f = 0,3$?	ОПК-1	У19
			
7	Однородная балка DE весом 4кН, расположенная в вертикальной плоскости, в точке D опирается на горизонтальную гладкую пла-	ОПК-1	У19

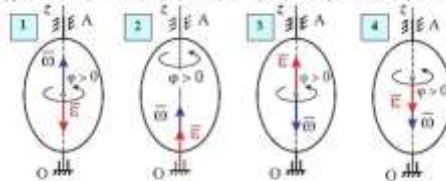
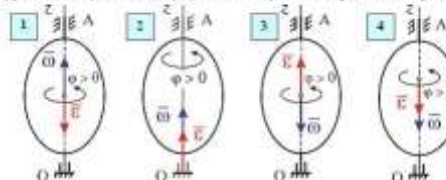
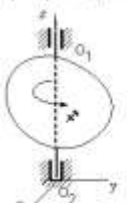
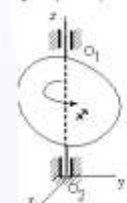
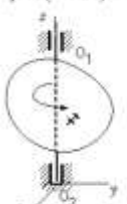
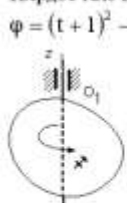
	<p>стину, которая прикреплена к оси AC. Определить натяжение троса FH в кН, если $FB = 2DF$, $AC \perp BD$, $ED \perp DB$.</p> 		
8	<p>Для данного положения механизма определить скорость точки C - середины шатуна AB, если угловая скорость $\omega = 1$ рад/с; длины звеньев $OA = 0,3$ м; $AB = 0,5$ м.</p> 	ОПК-1	У19
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	У19
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	У19
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	У19
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	У19
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	У19
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 момент внешних сил, действующих на пластинку.</p>	ОПК-1	У19
15	<p>По заданному уравнению вращения $\varphi = 2\sin(\pi t/2)$ однородной прямоугольной плиты с моментом инерции относительно оси вращения $I_z = 10$ кг \cdot м² определить главный момент внешних сил, действующих на тело, в момент времени $t = 1$ с.</p> 	ОПК-1	У19
16	<p>Система трех стержней, связанных шарнирами, может двигаться в одной вертикальной плоскости. Определить число обобщенных координат системы.</p>	ОПК-1	У19

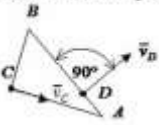
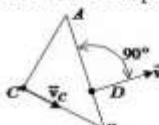
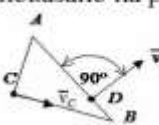
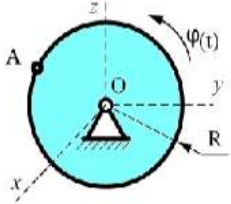
			
17	<p>Определить горизонтальную составляющую реакции опоры С горизонтальной балки АВ, если к ней подвешен груз 1 весом 18 кН.</p> 	ОПК-1	Н16
18	<p>Колесо радиуса $r = 0,1$ м катится без скольжения. Определить ускорение точки В, если центр колеса А перемещается с постоянной скоростью $v_A = 2$ м/с.</p> 	ОПК-1	Н16
19	<p>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.</p> 	ОПК-1	Н16
20	<p>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_e в момент времени $t = 2$ с, если ускорение Кориолиса в точке М в этот момент равно 4π м/с².</p> 	ОПК-1	Н16
21	<p>Шарик массой $m_1 = 0,01$ кг падает вертикально и ударяет со скоростью $v = 6$ м/с по неподвижной горизонтальной плите массой $m_2 = 10$ кг. Определить модуль ударного импульса во второй фазе удара, если коэффициент восстановления $k = 0,6$.</p>	ОПК-1	Н16
22	<p>Два тела одинаковой массы $m_1 = m_2 = 1000$ кг сталкиваются с противоположно направленными одинаковыми по модулю скоростями $v_1 = v_2 = 0,5$ м/с. Определить модуль ударного импульса, если коэффициент восстановления $k = 0$</p>	ОПК-1	Н16

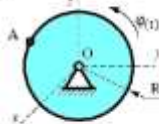
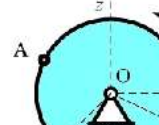
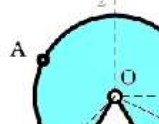
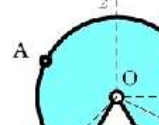
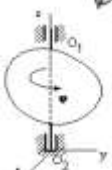
5.3.2. Оценочные материалы текущего контроля

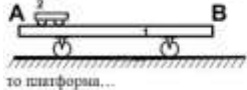
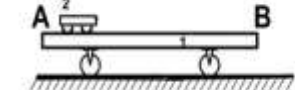
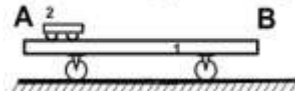
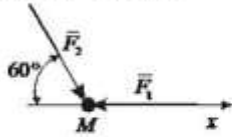
5.3.2.1. Вопросы тестов

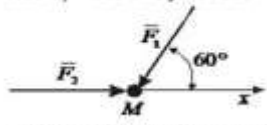
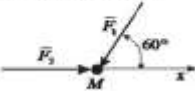
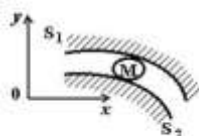
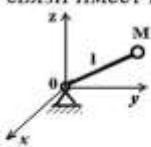
№	Содержание	Компетенция	ИДК
---	------------	-------------	-----

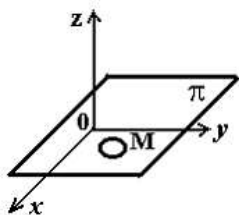
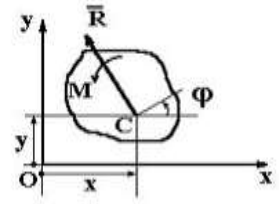
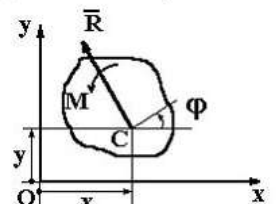
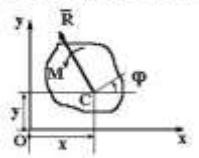
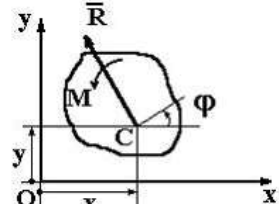
<p>1</p>	<p>Твердое тело вращается вокруг неподвижной оси Oz согласно уравнению $\varphi = \cos(\pi t/4)$, где φ – угол поворота тела в радианах.</p>  <p>В момент $t = 1$ с угловая скорость и угловое ускорение тела направлены, как указано на рисунке ...</p>	<p>ОПК-1</p>	<p>У19</p>
<p>2</p>	<p>Твердое 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>	<p>ОПК-1</p>	<p>У19</p>
<p>3</p>	<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>	<p>ОПК-1</p>	<p>Н16</p>
<p>4</p>	<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>	<p>ОПК-1</p>	<p>Н16</p>
<p>5</p>	<p>Твердое тело вращается вокруг неподвижной оси OO_1 по закону $\varphi = (1 - 2t)^2 - 8$ (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>	<p>ОПК-1</p>	<p>Н16</p>
<p>6</p>	<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>	<p>ОПК-1</p>	<p>Н16</p>

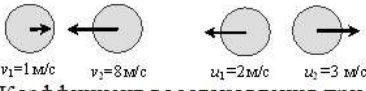

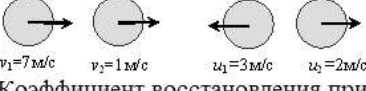
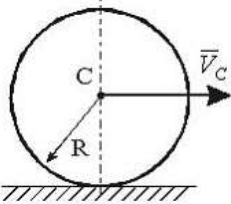
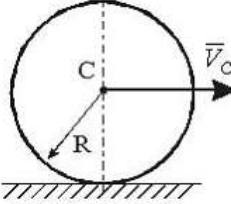
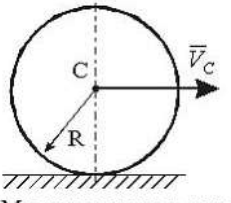
7	<p>Скорости точек C и D прямоугольного треугольника ($AB = 8\text{ м}$, $\angle ABC = 30^\circ$), движущегося плоско параллельно, направлены так, как показано на рисунке.</p>  <p>Если в положении, показанном на рисунке, скорость точки C равна 20 м/с, то мгновенная угловая скорость треугольника ω равна _____ с^{-1}.</p>	ОПК-1	У19
8	<p>Скорости точек C и D прямоугольного треугольника ($AB = 6\sqrt{3}\text{ м}$, $\angle ABC = 45^\circ$), 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	У19
9	<p>Скорости точек C и D прямоугольного треугольника ($AB = 4\text{ м}$, $\angle ABC = 30^\circ$), 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	У19
10	<p>Диск радиуса $R=10\text{ см}$ вращается вокруг оси Ox по закону $\varphi = 4t + t^3$ рад.</p>  <p>Нормальное ускорение точки A в момент времени $t=1\text{ с}$ равно _____</p>	ОПК-1	Н16
11		ОПК-1	Н16

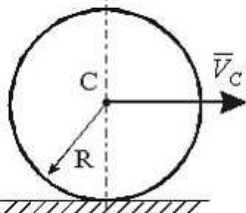
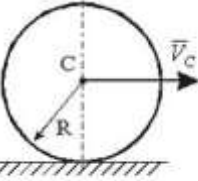
	<p>Диск радиуса $R=10$ см вращается вокруг оси Ox по закону $\varphi = 4t+3t^2$ рад.</p>  <p>Нормальное ускорение точки A в момент времени $t=2$с равно</p>		
12	<p>Диск радиуса $R=10$ см вращается вокруг оси Ox по закону $\varphi = 5t+t^2$ рад.</p>  <p>Нормальное ускорение точки A в момент времени $t=2$с равно...</p>	ОПК-1	Н16
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	Н16
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	Н16
15	<p>Твердое тело вращается вокруг неподвижной оси OO_1 по закону $\varphi = (3-t)^2 + 11$.</p>  <p>В момент времени $t = 1$ с тело будет вращаться ...</p>	ОПК-1	Н16

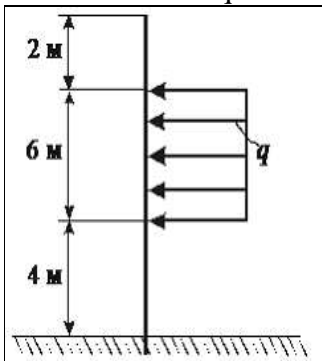
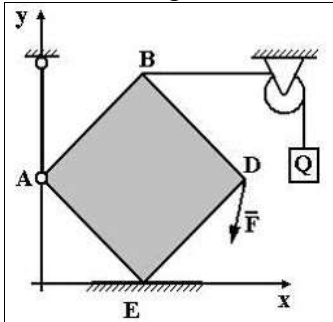
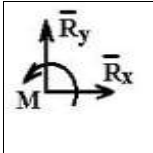
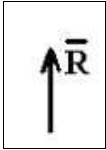
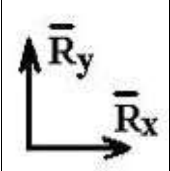
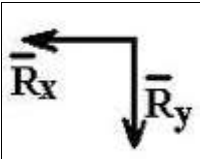
16	<p>Однородная круглая пластина радиусом $r=1,5$ (м) и массой $m=4$ (кг) вращается вокруг оси, проходящей через ее диаметр, с угловой скоростью $\omega=2$ (c^{-1}). Кинетическая энергия этой механической системы равна ___ Дж.</p>	<p>1 4,5 2 0 3 0,5 4 1</p>	ОПК-1	У19
17	<p>Платформа массой $m_1 = 130$ кг и длиной $AB=4=3\frac{1}{3}$ 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	У19
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	У19
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	У19
20	<p>Материальная точка массой $m = 5$ кг движется под действием сил $F_1 = 3$ Н и $F_2 = 10$ 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>	ОПК-1	У18

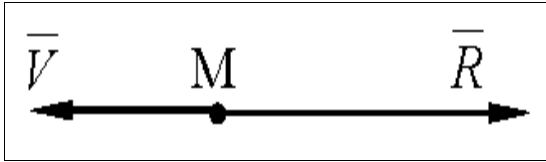
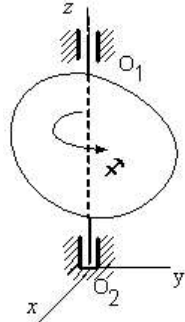
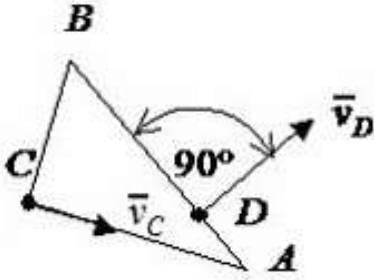
<p>21</p>	<p>Материальная точка массой $m = 5 \text{ кг}$ движется под действием сил $F_1 = 6 \text{ Н}$ и $F_2 = 10 \text{ Н}$.</p>  <p>Проекция ускорения точки на ось Ox равна ...</p> <ul style="list-style-type: none"> 1 $\frac{6}{5}$ 2 1 3 $\frac{7}{5}$ 4 $\frac{3}{5}$ 5 $\frac{4}{5}$ 	<p>ОПК-1</p>	<p>У18</p>
<p>22</p>	<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> <ul style="list-style-type: none"> 1 $\frac{4}{5}$ 2 1 3 $\frac{7}{5}$ 4 0 5 $\frac{3}{5}$ 	<p>ОПК-1</p>	<p>У18</p>
<p>23</p>	<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>	<p>ОПК-1</p>	<p>Н16</p>
<p>24</p>	<p>Тело M прикреплено к нерастяжимой нити, длина которой меняется по закону $l = a - at$. 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>	<p>ОПК-1</p>	<p>Н16</p>

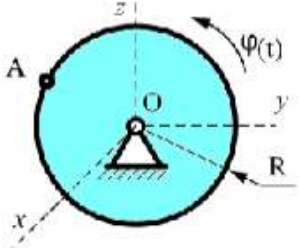
<p>25</p>	<p>Тело M движется по плоскости π, уравнение которой имеет вид $z = a + ut$, где $a = const$ и $u = const$.</p>  <p>Укажите характеристики связей данного тела.</p>	<p>ОПК-1</p>	<p>Н16</p>
<p>26</p>	<p>Плоская система сил, действующая на тело, приведена к главному вектору $\vec{R} = 6\vec{i} + 7\vec{j}$ 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>	<p>ОПК-1</p>	<p>Н16</p>
<p>27</p>	<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>	<p>ОПК-1</p>	<p>Н16</p>
<p>28</p>	<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 φ, равна...</p>	<p>ОПК-1</p>	<p>Н16</p>
<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 φ, равна...</p>	<p>ОПК-1</p>	<p>Н16</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>$v_1=1\text{ м/с}$ $v_2=8\text{ м/с}$ $u_1=2\text{ м/с}$ $u_2=3\text{ м/с}$</p> <p>Коэффициент восстановления при ударе этих тел . . .</p>	<p>ОПК-1</p>	<p>Н16</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>$v_1=4\text{ м/с}$ $v_2=1\text{ м/с}$ $u_1=2\text{ м/с}$ $u_2=3\text{ м/с}$</p> <p>Коэффициент восстановления при ударе этих тел . . .</p>	<p>ОПК-1</p>	<p>Н16</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>$v_1=7\text{ м/с}$ $v_2=1\text{ м/с}$ $u_1=3\text{ м/с}$ $u_2=2\text{ м/с}$</p> <p>Коэффициент восстановления при ударе этих тел . . .</p>	<p>ОПК-1</p>	<p>Н16</p>
<p>33</p>	<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], где t – время в секундах.</p>  <p>Модуль главного вектора сил инерции равен ... Н.</p>	<p>ОПК-1</p>	<p>У19</p>
<p>34</p>	<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 $V_C = 8t + 7$ [м/с], где t – время в секундах.</p>  <p>Модуль главного вектора сил инерции равен ... Н.</p>	<p>ОПК-1</p>	<p>У19</p>
<p>35</p>	<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 $V_C = 3 + 5t$ [м/с], где t – время в секундах.</p>  <p>Модуль главного вектора сил инерции равен ... Н.</p>	<p>ОПК-1</p>	<p>У19</p>

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	У19
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	У19
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	Н16
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	Н16
40	<p>Механическая система состоит из двух материальных точек массами $m_1 = 1 \text{ кг}$ и $m_2 = 6 \text{ кг}$, 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	Н16
41	<p>Если линии действия сил данной системы пересекаются в одной точке, то ее называют</p> <ul style="list-style-type: none"> -: плоской +: сходящейся -: пространственной 	ОПК-1	324

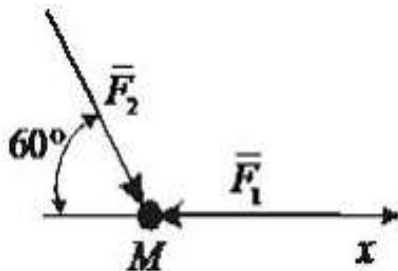
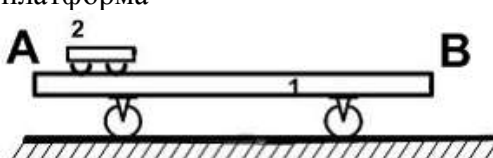
	-: произвольной		
42	<p>На вертикальную невесомую балку, жестко заделанную одним концом, действует равномерно распределенная нагрузка интенсивности $q=20 \text{ Н/м}$. Момент заделки равен</p>  <p>-: 620 Н +: -840 Н -: 730 Н -: 230 Н</p>	ОПК-1	324
43	<p>Реакция опоры в точке Е правильно направлена на рисунке...</p>  <p>-: </p> <p>+: </p> <p>-: </p> <p>-: </p>	ОПК-1	324
44	<p>Вектор скорости движущейся точки М и равнодействующая всех сил, приложенных к точке, направлены по одной прямой</p>	ОПК-1	324

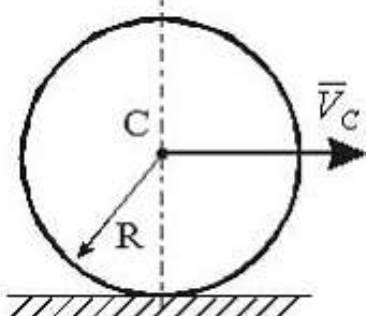
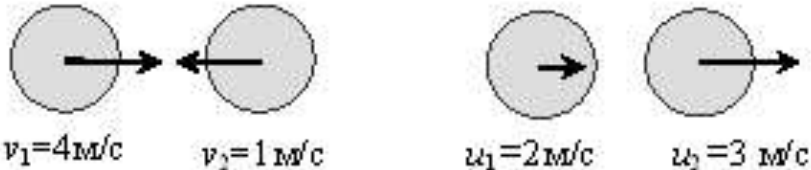
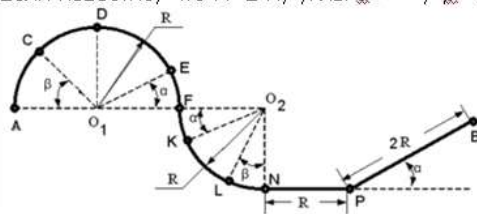
	<p>в противоположные стороны</p>  <p>Определить характер движения точки -: криволинейное и замедленное +: прямолинейное и замедленное -: криволинейное -: прямолинейное</p>		
45	<p>Твердое тело вращается вокруг неподвижной оси OO_1 по закону $\varphi = (3 - t)^2 + 11$. В промежуток времени от $t=0$ до $t=1$с тело вращается...</p>  <p>-: равномерно +: равноускоренно -: равнозамедленно -: замедленно</p>	ОПК-1	324
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>  <p>-: $3,5 \text{ с}^{-1}$ +: $2,9 \text{ с}^{-1}$ -: $4,5 \text{ с}^{-1}$ -: $5,5 \text{ с}^{-1}$</p>	ОПК-1	324
47	<p>Диск радиуса $R=10$ см вращается вокруг оси Ox по закону $\varphi=4t+t^3$, рад. Нормальное ускорение точки А в момент времени $t=1$с равно</p>	ОПК-1	324

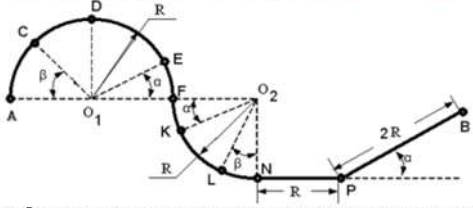
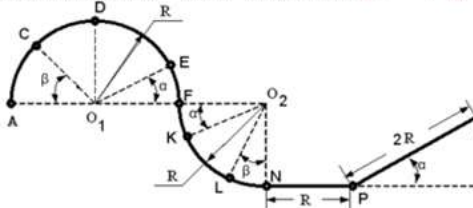
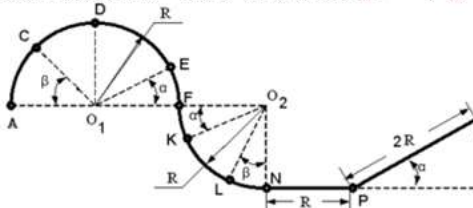
	 <p> -: 5,8 м/с² +: 4,9 м/с² -: 7,3 м/с² -: 9,4 м/с² </p>		
48	Для равновесия плоской системы сил необходимо и достаточно выполнения следующих условий: -: $\vec{R} = 0$ +: $\vec{R} = 0; \vec{M} = 0$ -: $\vec{M} = 0$ -: $\sum \vec{F}_k = 0$	ОПК-1	324
49	Сила трения скольжения зависит ... -: от массы тел +: от нормальной реакции и степени обработки трущихся поверхностей -: от площади трущихся тел -: от материала, из которого изготовлены тела	ОПК-1	324
50	Скорость точки определяется, как ... -: 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	ОПК-1	324
51	Ускорение точки определяется, как ... -: 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	ОПК-1	324
52	Способ задания движения точки, при котором заранее известна ее траектория, называется -: векторным +: естественным -: координатным -: периодическим	ОПК-1	324
53	Если касательное и нормальное ускорение точки равно нулю, то она движется -: неравномерно и прямолинейно +: равномерно и прямолинейно	ОПК-1	324

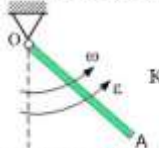
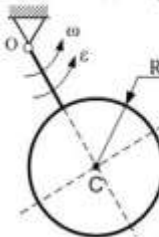
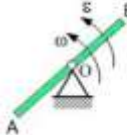
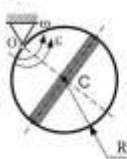
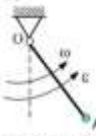
	-: криволинейно и ускоренно -: прямолинейно и замедленно		
54	Величина, характеризующая быстроту изменения угла поворота при вращательном движении называется ... -: центростремительное ускорение +: угловая скорость -: угловое ускорение -: касательное ускорение	ОПК-1	324
55	Количество движения точки определяется по формуле -: $T = \frac{mV^2}{2}$ +: $q = mV$ -: $F = ma$ -: $S = \sum F_k t$	ОПК-1	324
56	Кинетическая энергия точки определяется по формуле -: $q = mV$ +: $T = \frac{mV^2}{2}$ -: $F = ma$ -: $S = \sum F_k t$	ОПК-1	324
57	Момент количества движения точки определяется по формуле -: $q = mV$ +: $\bar{m}_C(mV) = mV \cdot r$ -: $F = ma$ -: $T = \frac{mV^2}{2}$	ОПК-1	324
58	Дифференциальное уравнение вынужденных колебаний точки при отсутствии сопротивления имеет вид -: $\ddot{x} + k^2 x = 0$ +: $\ddot{x} + k^2 x = L \sin pt$ -: $\ddot{x} + 2nx + k^2 x = 0$ -: $\ddot{x} + 2nx + k^2 x = L \sin pt$	ОПК-1	324
59	Период колебаний математического маятника определяется по формуле	ОПК-1	324

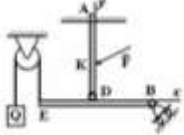
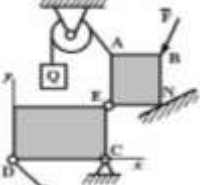
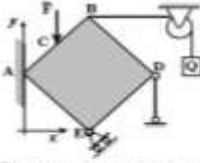
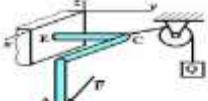
	$\therefore T = 2\sqrt{\frac{L}{g}}$ $+ : T = 2\pi\sqrt{\frac{L}{g}}$ $\therefore T = \pi\sqrt{\frac{L}{g}}$ $\therefore T = 2\pi\sqrt{\frac{g}{L}}$		
60	<p>Радиус инерции определяется по формуле</p> $\therefore \rho_z = \sqrt{\frac{m_z}{M}}$ $+ : \rho_z = \sqrt{\frac{J_z}{M}}$ $\therefore \rho_z = \frac{J_z}{M}$ $\therefore \rho_z = \frac{J_z}{R}$	ОПК-1	324
61	<p>Нормальное ускорение точки определяется, как</p> <ul style="list-style-type: none"> -: отношение угловой скорости к радиусу + : произведение квадрата угловой скорости на расстояние от точки до оси вращения -: произведение скорости точки на радиус окружности -: отношение радиуса окружности к угловой скорости 	ОПК-1	324
62	<p>Кинетическая энергия твердого тела при его поступательном движении определяется по формуле</p> $\therefore T = \frac{J\omega^2}{2}$ $+ : T = \frac{MV_C^2}{2}$ $\therefore T = \frac{JV_C^2}{2}$ $\therefore T = \frac{MV_C^2}{4}$	ОПК-1	324
63	<p>Кинетическая энергия твердого тела при его вращательном движении определяется по формуле</p> $\therefore T = \frac{MV_C^2}{2}$	ОПК-1	324

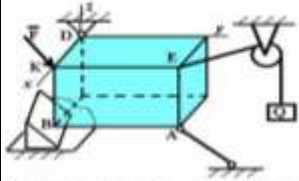




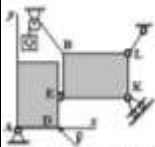






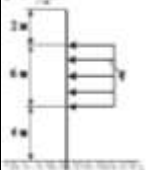
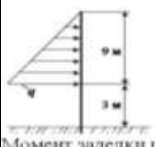
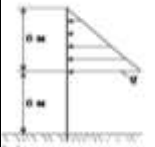
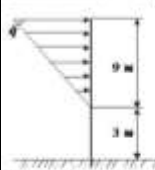
	$+: T = \frac{J\omega^2}{2}$ $-: T = \frac{JV_C^2}{2}$ $-: T = \frac{MV_C^2}{4}$		
64	<p>Материальная точка массой $m=5$ кг движется под действием сил $F_1=3$Н и $F_2=14$ Н. Проекция ускорения точки на ось Ox равна</p>  <p> $-: 1/5$ $+: 4/5$ $-: 2/5$ $-: 3/5$ </p>	ОПК-1	324
65	<p>Платформа массой $m_1=180$ 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>  <p> $-:$ переместится влево на 4 м $+:$ переместится влево на 1 м $-:$ переместится вправо на 4 м $-:$ останется на месте </p>	ОПК-1	324
66	<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), Модуль главного вектора сил инерции равен</p>	ОПК-1	324

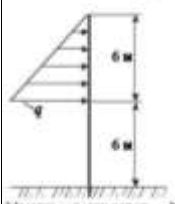
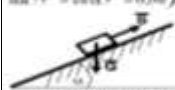


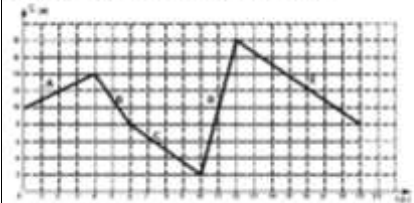
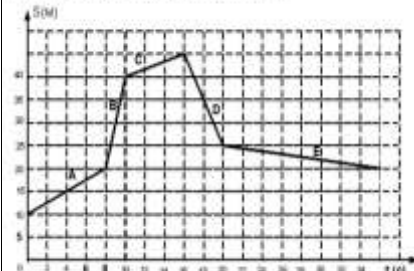
	 <p> -: 10 Н +: 15 Н -: 20 Н -: 30 Н </p>		
<p>67</p>	<p>Механическая система состоит из двух материальных точек с одинаковыми массами $m_1=m_2=2,5$ кг, движущимися по одной прямой навстречу друг другу со скоростями $V_1=3$ м/с и $V_2=2$ м/с. Количество движения этой механической системы равно</p> <p> -: 3 кг·м/с +: 2 кг·м/с -: 4 кг·м/с -: 7 кг·м/с </p>	<p>ОПК-1</p>	<p>324</p>
<p>68</p>	<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>	<p>ОПК-1</p>	<p>324</p>
<p>69</p>	<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>	<p>ОПК-1</p>	<p>У19</p>

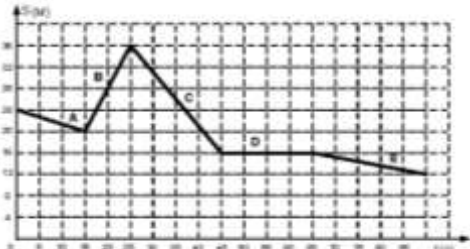
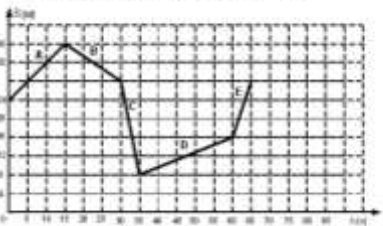
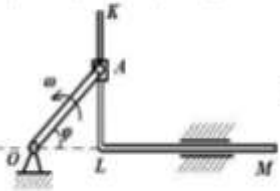
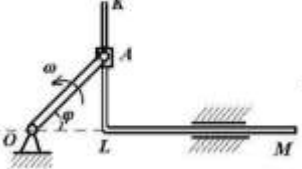
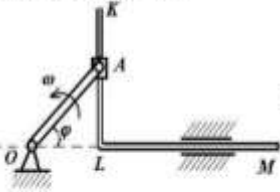
70	<p>Материальная точка массой $m=1$ кг движется по сложной траектории АВ. Если известно, что $R=2$ м; углы $\alpha=45^\circ$; $\beta=30^\circ$, принимая $g=10$ м/с², то</p>  <p>Работа силы тяжести на перемещении из положения Е в положение К равна...</p>	ОПК-1	У19
71	<p>Материальная точка массой $m=1$ 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 А в положение D равна...</p>	ОПК-1	У19
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 К в положение В равна...</p>	ОПК-1	У19
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	Н16
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	Н16
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	Н16
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 $\omega=2$ (с⁻¹). Кинетическая энергия этой механической системы равна ___ Дж.</p>	ОПК-1	Н16

	<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	Н16
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	Н16
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	Н16
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	Н16
80	<p>Груз A 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>	ОПК-1	Н16

81	<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>	ОПК-1	Н16
82	 <p>Реакция опоры в точке А правильно направлена на рисунке</p>	ОПК-1	Н16
83	 <p>Силы взаимодействия в точке Е правильно направлены на рисунке</p>	ОПК-1	У19
84	 <p>Реакция опоры в точке А правильно направлена на рисунке</p>	ОПК-1	У19
85	 <p>Реакция опоры в точке Е правильно направлена на рисунке</p>	ОПК-1	У19

<p>86</p>	 <p>Реакции 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>У19</p>
<p>87</p>	 <p>Реакции опоры в точке К правильно направлены на рисунке</p>	<ul style="list-style-type: none"> <input type="radio"/>  <input type="radio"/>  <input type="radio"/>  <input type="radio"/>  <input type="radio"/>  <input type="radio"/>  	<p>ОПК-1</p>	<p>У19</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"/> -40 <input type="radio"/> 30 <input type="radio"/> -20 <input type="radio"/> 50 <input type="radio"/> -40 	<p>ОПК-1</p>	<p>У19</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>У19</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>У19</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>	<ul style="list-style-type: none"> <input type="radio"/> 810 <input type="radio"/> 360 <input type="radio"/> -270 <input type="radio"/> 840 <input type="radio"/> -540 	<p>ОПК-1</p>	<p>Н16</p>

<p>92</p>	<p>На вертикальную невесомую балку, жестко заделанную одним концом, действует линейно распределенная нагрузка максимальной интенсивности $q = 25 \text{ Н/м}$.</p>  <p>Момент заделки равен ... Нм</p>	<ul style="list-style-type: none"> <input type="radio"/> -540 <input type="radio"/> -370 <input type="radio"/> 540 <input type="radio"/> 360 <input type="radio"/> 480 	<p>ОПК-1</p>	<p>Н16</p>
<p>93</p>	<p>Тело весом $G=20 \text{ (Н)}$ удерживается в равновесии на шероховатой наклонной плоскости с углом наклона $\alpha = 30^\circ$ (коэффициент трения скольжения $f=0,2$) силой $S \text{ (Н)}$. <i>Для справки: $\sin 30^\circ = \cos 60^\circ = 0,5$; $\cos 30^\circ = \sin 60^\circ = 0,866$</i></p>  <p>Минимальное значение силы S удерживающее тело от перемещения вниз по наклонной плоскости равно</p>	<ul style="list-style-type: none"> <input type="radio"/> 9,0 <input type="radio"/> 18,2 <input type="radio"/> 1,4 <input type="radio"/> 20,2 	<p>ОПК-1</p>	<p>Н16</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>	<ul style="list-style-type: none"> <input type="radio"/> 4,8 <input type="radio"/> 25,2 <input type="radio"/> 19,8 <input type="radio"/> 31,8 	<p>ОПК-1</p>	<p>Н16</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>	<ul style="list-style-type: none"> <input type="radio"/> 3,3 <input type="radio"/> 9,6 <input type="radio"/> 7,6 <input type="radio"/> 6,7 	<p>ОПК-1</p>	<p>Н16</p>
<p>96</p>	<p>На рисунке представлен график движения точки, выполняющей разные скорости на отдельных участках движения.</p>  <p>Запишите значение скорости на участке А....</p>		<p>ОПК-1</p>	<p>Н16</p>
<p>97</p>	<p>На рисунке представлен график движения точки, выполняющей разные скорости на отдельных участках движения.</p>  <p>Запишите значение скорости на участке D</p>		<p>ОПК-1</p>	<p>Н16</p>

98	<p>На рисунке представлен график движения точки, имеющей разные скорости на отдельных участках движения.</p>  <p>Запишите значение скорости на участке С....</p>		ОПК-1	Н16
99	<p>На рисунке представлен график движения точки, имеющей разные скорости на отдельных участках движения.</p>  <p>Запишите значение скорости на участке С....</p>		ОПК-1	Н16
100	<p>В кривошипно-кулисовом механизме кривошип $OA=10$ см вращается с угловой скоростью $\omega=6$ с⁻¹.</p>  <p>В тот момент, когда угол $\varphi=45^\circ$, относительная скорость v_r (см/с) ползуна А равна ...</p>	<input type="radio"/> 60 <input type="radio"/> $60\sqrt{2}$ <input type="radio"/> 30 <input type="radio"/> $30\sqrt{2}$	ОПК-1	Н16
101	<p>В кривошипно-кулисовом механизме кривошип $OA=10$ см вращается с угловой скоростью $\omega=6$ с⁻¹.</p>  <p>В тот момент, когда угол $\varphi=60^\circ$, скорость кулисы KLM V_{KLM} (см/с) равна ...</p>	<input type="radio"/> 30 <input type="radio"/> $60\sqrt{3}$ <input type="radio"/> 60 <input type="radio"/> $30\sqrt{3}$	ОПК-1	Н16
102	<p>В кривошипно-кулисовом механизме кривошип $OA=10$ см вращается с угловой скоростью $\omega=6$ с⁻¹.</p>  <p>В тот момент, когда угол $\varphi=30^\circ$, скорость кулисы KLM V_{KLM} (см/с) равна ...</p>	<input type="radio"/> 60 <input type="radio"/> 30 <input type="radio"/> $60\sqrt{3}$ <input type="radio"/> $30\sqrt{3}$	ОПК-1	Н16

5.3.2.2. Вопросы для устного опроса

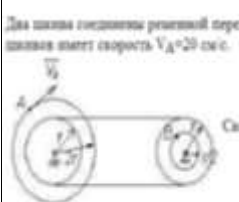

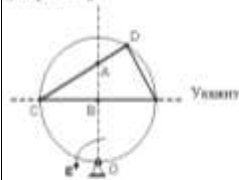
№	Содержание	Компетенция	ИДК
1	Сформулируйте определения абсолютно твердого и свободного тела. Сформулируйте аксиомы статики свободного абсолютно твёрдого тела. Докажите следствие из аксиом о переносе силы по линии её действия.	ОПК-1	324
2	Сформулируйте определения связи и реакции связи. Перечислите основные виды связей. Какие реакции в них возникнут?	ОПК-1	324

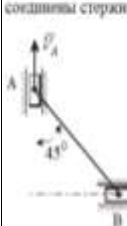
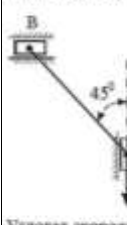
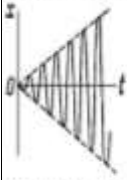
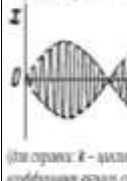
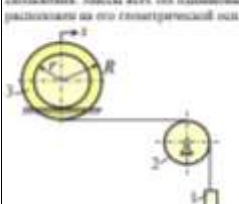
	кают? Как проявляется третий закон Ньютона в принципе освобожденности от связей.		
3	Сформулируйте определение главного вектора произвольной системы сил. Выведите формулы для вычисления главного вектора системы.	ОПК-1	324
4	Сформулируйте определение системы сходящихся сил. Докажите теорему о сходящихся силах.	ОПК-1	324
5	Каково условие равновесия системы сходящихся сил? Выведите уравнения равновесия системы сходящихся сил.	ОПК-1	324
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	324
7	Какие системы сил называются эквивалентными? Докажите теорему об эквивалентных парах. Сформулируйте следствия.	ОПК-1	324
8	Дайте определение момента силы относительно центра как вектора. Какому векторному произведению он равен? Докажите это равенство. Каким вектором определяется момент пары?	ОПК-1	324
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	324
10	Какие формы уравнений равновесия плоской системы сил Вы знаете? Какие задачи статики называют статически определенными и какие статически неопределенными?	ОПК-1	324
11	Докажите теорему о зависимости между моментами силы относительно оси и центра.	ОПК-1	324
12	Где находятся центры тяжести треугольника, дуги окружности кругового сектора? Дайте вывод соответствующих формул.	ОПК-1	324
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	324
14	Сформулируйте и докажите теорему Вариньона о равнодействующей.	ОПК-1	324
15	В чём заключается векторный способ задания движения? Как вводится понятие скорости точки? Чему равен вектор скорости точки?	ОПК-1	324
16	В чём заключается координатный способ задания движения точки? Дайте вывод формул для вычисления скорости точки при координатном способе задания движения.	ОПК-1	324
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	324
18	Сформулируйте определение поступательного движения твёрдого тела. Докажите теорему о скоростях, ускорениях и траекториях точек поступательно движущегося тела.	ОПК-1	324
19	Какое движение тела называется плоским? Разложите дви-	ОПК-1	324

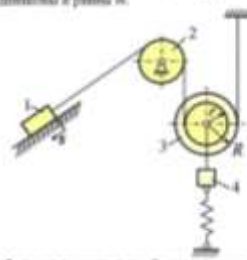
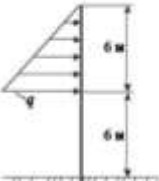
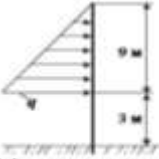
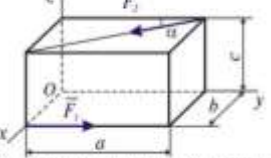
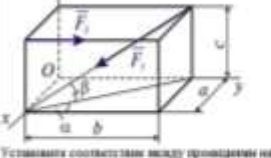
	жение плоской фигуры на поступательное и вращательное. Покажите, что вращательная составляющая движения не зависит от выбора полюса. Запишите уравнения движения плоской фигуры.		
20	Сформулируйте определение мгновенного центра скоростей (МЦС) плоской фигуры. Как находятся скорости точек плоской фигуры, если известно положение МЦС? Каковы скорости точек плоской фигуры в момент, когда угловая скорость равна нулю?	ОПК-1	324
21	Каковы основные случаи нахождения МЦС плоской фигуры?	ОПК-1	324
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	324
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	324
24	Сформулируйте и докажите теорему Кориолиса. Каковы причины появления Кориолисова ускорения?	ОПК-1	324
25	Как определяется абсолютное ускорение точки при переносном поступательном движении? Каковы модуль и направление ускорения Кориолиса в остальных случаях переносного движения?	ОПК-1	324
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	324
27	Дайте вывод дифференциального уравнения относительного движения материальной точки. В чём состоит сущность принципа относительности классической механики? Каково уравнение относительного покоя точки?	ОПК-1	324
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	324
29	Дайте определение момента инерции тела относительно оси. Сформулируйте и докажите теорему о моментах инерции относительно параллельных осей. Сформулируйте определение радиуса инерции тела относительно оси.	ОПК-1	324
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	324
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	324
32	Сформулируйте определения момента количества движения	ОПК-1	324

	точки относительно оси и центра. Какова зависимость между ними? Сформулируйте и докажите теорему о моментах количества движения и следствие из неё.		
33	Сформулируйте определение элементарной работы силы и дайте различные формулы элементарной работы.	ОПК-1	324
34	Выведите формулы работы силы тяжести и силы упругости. Дайте вывод формул работы и мощности силы, приложенной к вращающемуся телу.	ОПК-1	324
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	324
36	Дайте вывод общего уравнения динамики. Сколько уравнений движения системы можно составить с помощью общего уравнения динамики?	ОПК-1	324
37	Сформулируйте определение обобщённой силы. Какова размерность обобщённых сил? Чему равна обобщённая реакция идеальных связей?	ОПК-1	324
38	Сформулируйте определение обобщённых координат и обобщённых скоростей. Докажите, что число степеней свободы системы равно числу обобщённых координат системы.	ОПК-1	324
39	Какой вид имеют уравнения Лагранжа II рода?	ОПК-1	324
40	Запишите дифференциальное уравнение поступательного движения твердого тела. Дайте вывод дифференциальных уравнений вращательного и плоского движений.	ОПК-1	324

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> <p><input type="radio"/> 5 <input type="radio"/> 20 <input type="radio"/> 10 <input type="radio"/> 40</p>	ОПК-1	У19
2	<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</p> <p>(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>	ОПК-1	У19
3	<p>Круглая пластинка вращается вокруг оси, проходящей через точку О, перпендикулярной плоскости пластинки с угловым ускорением ϵ.</p>  <p>Укажите последовательность точек</p> <p>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>	ОПК-1	Н16

<p>4</p>	<p>Муфты А и В, скользящие вдоль параллельных направляющих, соединены стержнем $AB = 20$ см. Скорость муфты А $v_A = 20 \frac{см}{с}$.</p>  <p>Угловая скорость стержня $AB = \omega_{AB}$ равна ... $с^{-1}$.</p> <ul style="list-style-type: none"> <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>ОПК-1</p>	<p>H16</p>
<p>5</p>	<p>Муфты А и В, скользящие вдоль параллельных направляющих, соединены стержнем $AB = 10$ см. Скорость муфты А $v_A = 20 \frac{см}{с}$.</p>  <p>Угловая скорость стержня $AB = \omega_{AB}$ равна ... $с^{-1}$.</p> <ul style="list-style-type: none"> <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>ОПК-1</p>	<p>H16</p>
<p>6</p>	<p>На рисунке представлен график колебаний ...</p>  <p>(На графике x – амплитуда частоты собственных колебаний, ν – коэффициент вязкого сопротивления, p – частота вынуждающей силы)</p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="radio"/> вынужденные колебания при $b < k$, $p = 1$ <input type="radio"/> вынужденные при $b = 0$, $p = k$ <input type="radio"/> вынужденные при $b = 0$, $p = k$ <input type="radio"/> вынужденные колебания при $b < k$, $p = 0$ 		<p>ОПК-1</p>	<p>У19</p>
<p>7</p>	<p>На рисунке представлен график колебаний ...</p>  <p>(На графике x – амплитуда частоты собственных колебаний, ν – коэффициент вязкого сопротивления, p – частота вынуждающей силы)</p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="radio"/> вынужденные колебания при $b < k$, $p = k$ <input type="radio"/> вынужденные при $b = 0$, $p = k$ <input type="radio"/> вынужденные при $b = 0$, $p = k$ <input type="radio"/> свободные при $b = 0$, $p = 0$ 		<p>ОПК-1</p>	<p>У19</p>
<p>8</p>	<p>Пружину с жесткостью $140 Н/м$ 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> <ul style="list-style-type: none"> <input type="radio"/> 0,9 <input type="radio"/> 0,6 <input type="radio"/> 0,3 <input type="radio"/> 0,7 		<p>ОПК-1</p>	<p>У19</p>
<p>9</p>	<p>Система состоит из тел 1, 2 и 3. Каток 1 состоит из двух ступиц. Продолжающиеся нерастяжимой нити отсутствуют, нити катка без скольжения. Массы всех тел одинаковы и равны m. Центр масс катка расположен на его симметричной оси.</p>  <p>Работа сил тяжести данной системы при перемещении центра катка 1 на расстояние s равна ...</p> <ul style="list-style-type: none"> <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"/> $mg \frac{R-r}{r}$ 		<p>ОПК-1</p>	<p>H16</p>

<p>10</p>	<p>Система состоит из тел 1, 2, 3, 4 и пружины. Тело 1 состоит из двух ступеней. Проекции упругих нестянутых 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 высоту h равна ...</p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="radio"/> $\text{mg} \left(\frac{1}{2} \cdot \frac{h + \pi}{2\pi} \right)$ <input type="radio"/> $\text{mg} \left(\frac{1}{2} \cdot \frac{2h}{h + \pi} \right)$ <input type="radio"/> $\text{mg} \left(1 - \frac{h + \pi}{\pi} \right)$ <input type="radio"/> $\text{mg} \left(1 - \frac{h}{h + \pi} \right)$ 	<p>ОПК-1</p>	<p>H16</p>
<p>11</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"/> -370 <input type="radio"/> 540 <input type="radio"/> 360 <input type="radio"/> 480 	<p>ОПК-1</p>	<p>У18</p>
<p>12</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>У18</p>
<p>13</p>	<p>В вершине 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"> 1. M_{Ox} 2. M_{Oy} 3. M_{Oz} <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> $F_1 c \cos \alpha$ <input type="checkbox"/> $F_2 c \sin \alpha$ <input type="checkbox"/> $F_1 b + F_2 a \sin \alpha$ 	<p>ОПК-1</p>	<p>У18</p>
<p>14</p>	<p>В вершине 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"> 1. M_{Ox} 2. M_{Oy} 3. M_{Oz} <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> $-F_2 b \sin \alpha \sin \beta + F_2 c$ <input type="checkbox"/> $-F_2 c$ <input type="checkbox"/> $F_1 c \sin \beta \sin \alpha$ 	<p>ОПК-1</p>	<p>У18</p>

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)
324	Основные законы взаимодействия, движения и равновесия твердых тел	1-38	-	-	-
У18	Приводить систему сил к простейшему виду	-	1-5	-	-
У19	Составлять уравнения равновесия и движения точек, твердых тел и механических систем	-	6-16	-	-
Н16	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 информационно-коммуникационных технологий				
Индикаторы достижения компетенции ОПК-1		Номера вопросов и задач		
Код	Содержание	вопросы тестов	вопросы устного опроса	задачи для проверки умений и навыков
324	Основные законы взаимодействия, движения и равновесия твердых тел	41-68	1-40	-
У18	Приводить систему сил к простейшему виду	20-22	-	11-14
У19	Составлять уравнения равновесия и движения точек, твердых тел и механических систем	1,2,7-9,16-19,33-37,69-72,83-90.	-	1,2,6-8
Н16	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" / Воронежский государственный аграрный университет ; [сост. : В. П. Шацкий, В. А. Гулевский, Е. А. Листров] - Воронеж: Воронежский государственный аграрный университет, 2019 [ПТ] <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"/ Воронежский государственный аграрный университет ; [сост. : В. П. Шацкий, В. А. Гулевский, Листров Е. А.] - Воронеж: Воронежский государственный аграрный университет, 2019 [ПТ] <URL: http://catalog.vsau.ru/elib/metod/m149911.pdf >.	Методическое	
5	Теоретическая механика. Статика [Электронный ресурс]: методические рекомендации по изучению курса и самостоятельной работы, обучающихся по направлениям : 35.03.06 "Агроинженерия"/ Воронежский государственный аграрный университет ; [сост. : В. П. Шацкий, В. А. Гулевский, Е. А. Листров] - Воронеж: Воронежский государственный аграрный университет, 2019 [ПТ] <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

<p>Наименование помещений для проведения всех видов учебной деятельности, предусмотренной учебным планом, в том числе помещения для самостоятельной работы, с указанием перечня основного оборудования, учебно-наглядных пособий и используемого программного обеспечения</p>	<p>Адрес (местоположение) помещений для проведения всех видов учебной деятельности, предусмотренной учебным планом (в случае реализации образовательной 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>394087, Воронежская область, г. Воронеж, ул. Тимирязева, 13</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, Yandex / Mozilla Firefox / Internet Explorer, ALT Linux, LibreOffice, AST Test</p>	<p>394087, Воронежская область, г. Воронеж, ул. Тимирязева, 13</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 оборудова-</p>	<p>394087, Воронежская область, г. Воронеж, ул. Тимирязева, 13</p>

<p>ние, 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>394087, Воронежская область, г. Воронеж, ул. Мичурина, 1, а.117, 118</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>394087, Воронежская область, г. Воронеж, ул. Тимирязева, 13, а.317</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>394087, Воронежская область, г. Воронеж, ул. Тимирязева, 13, а.219 (с 16 до 20 ч.)</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>394087, Воронежская область, г. Воронеж, ул. Тимирязева, 13, а.321 (с 16 до 20 ч.)</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>394087, Воронежская область, г. Воронеж, ул. Мичурина, 1, а.232а</p>

7.2. Программное обеспечение

7.2.1. Программное обеспечение общего назначения

№	Название	Размещение
1	Операционные системы MS Windows / Linux	ПК в локальной сети ВГАУ
2	Пакеты офисных приложений Office MS Windows / OpenOffice	ПК в локальной сети ВГАУ
3	Программы для просмотра файлов Adobe Reader / DjVu Reader	ПК в локальной сети ВГАУ
4	Браузеры Google Chrome / 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

7.2.2. Специализированное программное обеспечение

№	Название	Размещение
1	ППП для решения задач технических вычислений Matlab 6.1/SciLab	ПК в локальной сети ВГАУ

8. Междисциплинарные связи

Дисциплина, с которой необходимо согласование	Кафедра, на которой преподается дисциплина	ФИО заведующего кафедрой
Физика	Математики и физики	Шацкий В.П.
Математика	Математики и физики	Шацкий В.П.
Сопротивление 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
Шацкий В.П. зав. кафедрой математики и физики	20.05.2020	Нет Рабочая программа актуализирована на 2020-2021 уч.г.	нет
Шацкий В.П., зав. кафедрой математики и физики	08.06.2021	Нет Рабочая программа актуализирована для 2021-2022 учебного года	нет
Шацкий В.П., зав. кафедрой математики и физики	15.06.2022	Да Рабочая программа актуализирована для 2022-2023 учебного года	Скорректированы: п. 7, табл. 7.1, табл. 7.2.1
И.о. зав. кафедрой математики и физики Шишкина Л.А.	19.06.2023	Нет Рабочая программа актуализирована на 2023-2024 учебный год	нет
Шишкина Л.А., зав. кафедрой математики и физики	17.06.2024	Нет Рабочая программа актуализирована на 2024-2025 учебный год	нет