




МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ
Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования
«Дальневосточный федеральный университет»
(ДФУ)


ИНЖЕНЕРНАЯ ШКОЛА

«СОГЛАСОВАНО»
Руководитель ОП


(подпись) _____
Чупина К.В.
(Ф.И.О.)

« 28 » _____ ноября 2019 г.

«УТВЕРЖДАЮ»
Директор отделения ММТиТ


(подпись) _____
Грибиниченко М.В.
(Ф.И.О.)

« 28 » _____ ноября 2019 г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ

Теоретическая механика

Специальность: 26.05.07 Эксплуатация судового электрооборудования и средств автоматики

Специализация: «Эксплуатация судового электрооборудования и средств автоматики»

Форма подготовки очная

курс 2 семестр 3, 4

лекции 36 (час.)

практические занятия 18 (час.)

лабораторные работы 0 (час.)

в том числе с использованием МАО лек. 6 / пр. 6 / лаб. 0 час.

всего часов аудиторной нагрузки 54 (час.)

в том числе с использованием МАО 12 час.

самостоятельная работа 90 (час.)

в том числе на подготовку к экзамену 45 (час.)

контрольные работы (количество) – не предусмотрены

курсовая работа / курсовой проект – не предусмотрена

зачет не предусмотрен

экзамен 3 семестр

Рабочая программа составлена в соответствии с требованиями Федерального государственного образовательного стандарта по направлению подготовки 26.05.07 Эксплуатация судового электрооборудования и средств автоматики утвержденного приказом Министерства образования и науки РФ от 15.03.2018 №193

Рабочая программа обсуждена на заседании кафедры Механики и математического моделирования, протокол № 4 от «24» ноября 2019 г.

Заведующая кафедрой А.А. Бочарова

Составитель: канд. пед. наук, доцент Е.В. Штагер

Владивосток

2019

I. Рабочая программа пересмотрена и утверждена на заседании *Отделения машиностроения, морской техники и транспорта* Протокол от « 14 » мая 2021 г. № 9

Рабочая программа, в составе ОПОП, пересмотрена и утверждена на заседании УС Политехнического института (Школы):

Протокол от « 24 » июня 2021 г. № 13

Рабочая программа, в составе ОПОП, пересмотрена и утверждена на заседании УС ДВФУ:

Протокол от « 15 » июля 2021 г. № 08-21

II. Рабочая программа пересмотрена и утверждена на заседании *Отделения машиностроения, морской техники и транспорта* Протокол от « _____ » _____ 20__ г. № _____

Рабочая программа, в составе ОПОП, пересмотрена и утверждена на заседании УС Политехнического института (Школы):

Протокол от « _____ » _____ 20__ г. № _____

Рабочая программа, в составе ОПОП, пересмотрена и утверждена на заседании УС ДВФУ:

Протокол от « _____ » _____ 20__ г. № _____

III. Рабочая программа пересмотрена и утверждена на заседании *Отделения машиностроения, морской техники и транспорта* Протокол от « _____ » _____ 20__ г. № _____

Рабочая программа, в составе ОПОП, пересмотрена и утверждена на заседании УС Политехнического института (Школы):

Протокол от « _____ » _____ 20__ г. № _____

Рабочая программа, в составе ОПОП, пересмотрена и утверждена на заседании УС ДВФУ:

Протокол от « _____ » _____ 20__ г. № _____

IV. Рабочая программа пересмотрена и утверждена на заседании *Отделения машиностроения, морской техники и транспорта* Протокол от « _____ » _____ 20__ г. № _____

Рабочая программа, в составе ОПОП, пересмотрена и утверждена на заседании УС Политехнического института (Школы):

Протокол от « _____ » _____ 20__ г. № _____

Рабочая программа, в составе ОПОП, пересмотрена и утверждена на заседании УС ДВФУ:

Протокол от « _____ » _____ 20__ г. № _____

V. Рабочая программа пересмотрена и утверждена на заседании *Отделения машиностроения, морской техники и транспорта* Протокол от « _____ » _____ 20__ г. № _____

Рабочая программа, в составе ОПОП, пересмотрена и утверждена на заседании УС Политехнического института (Школы):

Протокол от « _____ » _____ 20__ г. № _____

Рабочая программа, в составе ОПОП, пересмотрена и утверждена на заседании УС ДВФУ:

Протокол от « _____ » _____ 20__ г. № _____

Аннотация к рабочей программе дисциплины «Теоретическая механика»

Дисциплина «Теоретическая механика» разработана для студентов, обучающихся по специальности 26.05.07 Эксплуатация судового оборудования и средств автоматизации, специализация «Эксплуатация судового электрооборудования и средств автоматизации» и включена в модуль Механика обязательной части Блока 1. Дисциплины (модули) учебного плана (индекс Б1.О.14.01).

Общая трудоемкость дисциплины составляет 144 часов (4 зачетных единицы). Учебным планом предусмотрены лекционные занятия (36 часов, в том числе 6 часов в интерактивной форме), практические занятия (18 часов, в том числе 6 часов в интерактивной форме), самостоятельная работа студента (90 часов, в том числе 45 часов на подготовку к экзамену). Дисциплина реализуется на 2 курсе в 3 семестре. Форма контроля по дисциплине – экзамен.

Дисциплина «Теоретическая механика» находится в логической и содержательно-методической взаимосвязи с такими учебными предметами базовой части цикла как математика (общий курс), физика (раздел «Физические основы механики»), информационные технологии. «Входными» знаниями и умениями, необходимыми для освоения теоретической механики обучающимися, в области математики и информатики выступают следующие конструкты: аналитическая геометрия (векторная алгебра); аналитическое и численное решение системы алгебраических уравнений, дифференциально-интегральное исчисление; программирование и использование возможностей вычислительной техники и программного обеспечения для построения математических моделей механических явлений. В области физики – основные понятия о фундаментальных константах естествознания; законы и модели механики; типичные постановки статических и динамических задач и их математическое описание.

Цели:

- изучение общих законов движения и равновесия материальных объектов и возникающих при этом взаимодействий между ними;

- овладение основными алгоритмами построения и исследования механико-математических моделей, наиболее полно описывающих «поведение» механических систем;

- формирование профессионально-деятельностной компоненты системы знаний классической механики, образующей ядро предметного содержания всех дисциплин механического цикла;

- формирование представлений о теоретической механике как особом способе моделирования реальных теплотехнических установок и систем.

Задачи освоения дисциплины «Теоретическая механика» -

1. Изучить сущность проблем современной инженерии, решаемых посредством научного аппарата теоретической механики;

2. Сформировать базовые знания в области фундаментальных основ классической механики; готовность использовать основные законы в профессиональной деятельности;

3. Сформировать умения выявлять естественнонаучную сущность проблем, возникающих в ходе профессиональной деятельности, и способность привлекать для их решения соответствующий физико-математический аппарат;

4. Получить навыки презентации законченного представления о принятых решениях и полученных результатах в виде отчета с его публикацией (публичной защитой).

Для успешного изучения дисциплины «Теоретическая механика» у обучающихся должны быть сформированы следующие предварительные компетенции:

- пониманием сущности и социальной значимости своей будущей профессии, проявлением к ней устойчивого интереса, высокой мотивацией к работе;

- владением математической и естественнонаучной культурой как частью профессиональной и общечеловеческой культуры.

Планируемые результаты обучения по данной дисциплине, соотнесенные с планируемыми результатами освоения образовательной программы, характеризуют этапы формирования следующих компетенций:

| Наименование категории (группы) общепрофессиональных компетенций | Код и наименование универсальной компетенции выпускника | Код и наименование индикатора достижения универсальной компетенции |
|--|--|--|
| Управление рисками | ОПК-6. Способен идентифицировать опасности, опасные ситуации и сценарии их развития, воспринимать и управлять рисками, поддерживать должный уровень владения ситуацией | ОПК-6.1 Идентифицирует опасности, оценивает риски и принимает меры по управлению рисками |

| Задача профессиональной деятельности | Объекты или область знания | Код и наименование профессиональной компетенции | Код и наименование индикатора достижения профессиональной компетенции |
|---|--|---|--|
| Тип задач профессиональной деятельности: производственно-технологический | | | |
| Обеспечение экологической безопасности эксплуатации судового электрооборудования и средств автоматизации, безопасных условий труда персонала. Внедрение эффективных инженерных решений в практику. Монтаж и наладка электрооборудования и средств автоматизации, инспекторский надзор. Организация и осуществление надзора за эксплуатацией электрооборудования и средств автоматизации. Разработка технической и технологической документации. | Электрооборудование и средства автоматизации судов морского, речного, рыбопромыслового, технического и специализированного флотов, кораблей и военно-вспомогательных судов, в том числе электрооборудование и средства автоматизации буровых платформ, плавучих дизельных и атомных электростанций, автономных энергетических установок, судоремонтных предприятий | ПК-6 Организация выполнения пусконаладочных работ особой сложности и испытаний оборудования, устройств, спецтехники, проборов, комплексов и систем корабельной автоматизации, навигации и связи | ПК-6.1 Организация выполнения пусконаладочных работ особой сложности, швартовых и ходовых испытаний судового оборудования, систем и механизмов ПК-6.2 Обеспечение проведения работ по наладке и испытаниям судового оборудования, систем и механизмов действующей нормативной, технической и эксплуатационной документацией |

2. Трудоемкость дисциплины и видов учебных занятий по дисциплине

Общая трудоемкость дисциплины составляет 4 зачётных единицы (144 академических часа).

(1 зачетная единица соответствует 36 академическим часам)

Видами учебных занятий и работы обучающегося по дисциплине являются:

| Обозначение | Виды учебных занятий и работы обучающегося |
|-------------|---|
| Лек | Лекции |
| Пр | Практические занятия |
| СР | Самостоятельная работа обучающегося в период теоретического обучения |
| Контроль | Самостоятельная работа обучающегося и контактная работа обучающегося с преподавателем в период промежуточной аттестации |

Структура дисциплины:

Форма обучения – очная.

| № | Наименование раздела дисциплины | Семестр | Количество часов по видам учебных занятий и работы обучающегося | | | | | Формы промежуточной аттестации | |
|---|---------------------------------------|---------|---|-----|----|----|----|--------------------------------|----------|
| | | | Лек | Лаб | Пр | ОК | СР | | Контроль |
| 1 | Статика твердого тела | 3 | 12 | | 6 | | | УО-1 | |
| 2 | Кинематика точки и твердого тела | 3 | 12 | | 6 | | 45 | | 45 |
| 3 | Динамика точки и механической системы | 3 | 12 | | 6 | | | | |
| | Итого: | | 36 | | 18 | | 45 | 45 | |

I. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ТЕОРЕТИЧЕСКОЙ ЧАСТИ КУРСА

(36 часов, в том числе 6 часов в интерактивной форме)

Статика твердого тела (12 час.)

Раздел 1. Основные понятия и аксиомы статики. Сходящаяся система сил (4 час.)

Тема 1. Основные типы механических связей и их реакции (2 час.)

Предмет статики. Основные понятия статики: абсолютно твердое тело, сила, эквивалентные и уравновешенные системы сил, равнодействующая, силы внешние и внутренние. Исходные положения (аксиомы) статики. Связи и реакции связей.

Тема 2. Система сходящихся сил. Условия равновесия (2 час.)

Система сходящихся сил. Геометрический и аналитический способы сложения сил. Геометрические и аналитические условия равновесия сходящихся сил. Равновесие трех непараллельных сил.

Раздел 2. Равновесие плоской системы сил, равновесие системы тел (4 час. из них 2 час. – лекция пресс-конференция)

Тема 1. Плоская произвольная система сил, условия равновесия (4 час.)

Момент силы относительно центра (точки) как вектор. Пара сил. Момент пары как вектор. Эквивалентность пар. Сложение пар сил. Условия равновесия системы пар. Теорема о приведении произвольной плоской системы сил к данному центру. Главный вектор и главный момент системы сил. Векторные условия равновесия произвольной плоской системы сил. Теорема Вариньона о моменте равнодействующей. Вычисление главного вектора и главного момента плоской системы сил. Случаи приведения плоской системы сил к одной паре и к равнодействующей. Аналитические условия равновесия произвольной плоской системы сил. Равновесие плоской системы параллельных сил.

Раздел 3. Равновесие пространственной системы сил (4 час.)

Тема 1. Пространственная произвольная система сил, условия равновесия (4 час.)

Пространственная система сил. Момент силы относительно оси; зависимость между моментами силы относительно оси и относительно центра, находящегося на этой оси. Аналитические формулы для моментов сил относительно координатных осей. Приведение пространственной системы сил к простейшему виду. Аналитические условия равновесия произвольной системы сил; случай параллельных сил.

Кинематика точки и твердого тела (12 час.)

Раздел 1. Кинематика точки (4 час. – лекция пресс-конференция)

Тема 1. Способы задания движения точки, определение скоростей и ускорений точки (4 час.)

Предмет кинематики. Пространство и время в классической механике. Относительность механического движения. Система отсчета. Задачи кинематики. Векторный способ задания движения точки. Траектория точки. Векторы скорости и ускорения точки. Координатный способ задания движения точки в декартовых прямоугольных координатах. Определение траектории точки. Определение скорости и ускорения точки по их проекциям на координатные оси. Естественный способ задания движения точки; скорость и ускорение точки в проекциях на оси естественного трехгранника, касательное и нормальное ускорение точки.

Раздел 2. Простейшие движения твердого тела (2 час.)

Тема 1. Поступательное движение твердого тела (1 час.)

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

Тема 2. Вращательное движение твердого тела (1 час.)

Вращение твердого тела вокруг неподвижной оси. Уравнение вращательного движения тела. Угловая скорость и угловое ускорение тела. Скорость и ускорение

точки твердого тела, вращающегося вокруг неподвижной оси. Векторы угловой скорости и углового ускорения тела.

Раздел 3. Плоскопараллельное движение твердого тела (6 час.)

Тема 1. Определение плоского движения. Задание плоского движения (2 час.)

Плоскопараллельное движение твердого тела и движение плоской фигуры в ее плоскости. Уравнения движения плоской фигуры. Разложение движения плоской фигуры на поступательное вместе с полюсом и вращательное вокруг полюса. Независимость угловой скорости и углового ускорения фигуры от выбора полюса.

Тема 2. Определение скоростей в плоском движении (4 час.)

Определение скорости любой точки фигуры. Теорема о проекциях скоростей двух точек фигуры. Мгновенный центр скоростей; определение с его помощью скоростей точек плоской фигуры.

Динамика точки и механической системы (12 час.)

Раздел 1. Динамика точки (4 час.)

Тема 1. Аксиомы динамики. Дифференциальные уравнения движения точки (2 час.)

Динамика. Предмет динамики. Основные понятия и определения: масса, материальная точка, сила; постоянные и переменные силы. Законы классической механики или законы Галилея-Ньютона. Инерциальная система отсчета. Две основные задачи динамики для материальной точки. Решение первой задачи динамики.

Тема 2. Вторая задача динамики точки как основная задача теоретической механики (2 час.)

Решение второй задачи динамики. Дифференциальные уравнения движения материальной точки в декартовых прямоугольных координатах и в проекциях на оси естественного трехгранника. Постоянные интегрирования и их определение по начальным условиям.

Раздел 2. Динамика механической системы. Общие теоремы динамики (8 час.)

Тема 1. Понятие механической системы. Комплекс теорем, описывающих «поведение» механических систем (6 час.)

Механическая система, масса системы. Центр масс системы и его координаты. Классификация сил, действующих на механическую систему: силы внешние и внутренние, задаваемые (активные) силы и реакции связей. Свойства внутренних сил. Дифференциальные уравнения движения механической системы. Теорема о движении центра масс системы. Закон сохранения движения центра масс. Количество движения механической системы. Теорема об изменении количества движения системы в дифференциальной и конечной формах. Закон сохранения количества движения. Главный момент количества движения или кинетический момент механической системы относительно центра и оси. Кинетический момент вращающегося твердого тела относительно оси вращения. Теорема об изменении кинетического момента системы. Закон сохранения кинетического момента системы. Кинетическая энергия механической системы. Вычисление кинетической энергии твердого тела в различных случаях его движения. Работа и мощность сил, приложенных к твердому телу, вращающемуся вокруг неподвижной оси. Равенство нулю суммы работ внутренних сил, действующих в твердом теле или в неизменяемой механической системе. Теорема об изменении кинетической энергии системы в дифференциальной и конечной формах. Закон сохранения механической энергии системы при действии на нее потенциальных сил.

Тема 2. Приложение общих теорем динамики системы к исследованию движения абсолютно твердого тела (2 час.)

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

II. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ПРАКТИЧЕСКОЙ ЧАСТИ КУРСА

(18 часов, из них 6 часов – групповая консультация)

Занятие 1. Равновесие произвольной плоской системы сил (2 час.)

1. Составление уравнений равновесия системы сил.
2. Определение реакций механических связей.
3. Рассмотрение и применение к решению задач общей процедуры выполнения самостоятельных индивидуальных заданий по статике.

Занятие 2. Простейшие движения твердого тела. Преобразование простейших движений (2 час.)

1. Поступательное движение твердого тела.
2. Вращательное движение твердого тела.

Занятия 3. Плоскопараллельное движение твердого тела (2 час.)

1. Определение скоростей точек плоской фигуры. Мгновенный центр скоростей.
2. Определение угловой скорости плоской фигуры.
3. Определение ускорений точек плоской фигуры. Мгновенный центр ускорений (общее понятие).
4. Рассмотрение общей процедуры выполнения индивидуального задания по исследованию кинематики плоского механизма.

Занятие 4. Динамика точки (2 час.)

1. Составление дифференциальных уравнений движения точки и их интегрирование.
2. Определение параметров прямолинейного и криволинейного движения точки по заданным силам.
3. Рассмотрение общей процедуры выполнения индивидуального задания по динамике точки.

Занятия 5, 6. Динамика механической системы (4 час.)

1. Исследование движения механических систем на основании теорем о движении центра масс, изменении количества движения, кинетического момента и кинетической энергии.

2. Рассмотрение общей процедуры выполнения самостоятельной расчетно-графической работы по исследованию динамики механической системы на основании теоремы об изменении кинетической энергии.

3. Защита индивидуальных заданий по динамике как одного из критериев балльно-рейтинговой системы оценки знаний.

Занятие 7, 8. Исследование центрального растяжения (сжатия) прямого бруса (4 часа)

План занятия:

1. Краткие теоретические сведения.
2. Ознакомление с приемами и последовательностью построения расчетной схемы задачи с элементами, работающими на растяжение-сжатие.
3. Порядок определения внутренних усилий в стержнях статически определимой задачи.
4. Допущения и упрощения, принимаемые при решении задач на осевое растяжение-сжатие.
5. Построение эпюр нормальной силы, нормального напряжения, перемещений для бруса переменного сечения.
6. Экспресс-опрос по пройденному материалу.

Вопросы, изучаемой темы:

1. Решение задач на вычисление продольной силы бруса.
2. Решение статически определимых задач.
3. Вычисление напряжений при растяжении-сжатии. Построение эпюр.

Занятие 9. Изгиб балок (2 часа)

План занятия:

1. Краткие теоретические сведения. Правила знаков при определении внутренних силовых факторов.
2. Ознакомление с приемами и последовательностью построения расчетной схемы, построения эпюр внутренних силовых факторов при поперечном изгибе.
3. Построение эпюр поперечных сил и изгибающих моментов.
4. Определение нормальных и касательных напряжений в точках поперечных сечений бруса.
5. Решение задач по определению размеров сечения бруса из условий прочности и жесткости бруса.
6. Экспресс-опрос по пройденному материалу.

Вопросы, изучаемой темы:

1. Решение задач на вычисление поперечной силы и изгибающего момента.

Построение эпюр.

2. Вычисление напряжений при изгибе. Построение эпюр.
3. Полная проверка прочности балки при изгибе.

Самостоятельная работа (90 час)

План-график выполнения самостоятельной работы по дисциплине

| № п/п | Дата/сроки выполнения | Вид самостоятельной работы | Примерные нормы времени на выполнение | Форма контроля |
|--------------|------------------------------|---|--|-----------------------|
| 1 | 2-3 неделя 3 семестра | Подготовка к устному опросу по разделу «Статика» | 4 час. | УО-1 |
| 2 | 3-5 неделя 3 семестра | Решение задач по разделу «Статика» | 6 час. | ПР-12 |
| 3 | 7-8 неделя 3 семестра | Подготовка к устному опросу по разделу «Кинематика» | 4 час. | УО-1 |
| 4 | 9-12 неделя 3 семестра | Решение задач по разделу «Кинематика» | 6 час. | ПР-12 |
| 5 | 13-14 неделя 3 | Подготовка к устному опросу по разделу | 4 час. | УО-1 |

| | | | | |
|--------------|-------------------------|--|----------------|---------|
| | семестра | «Динамика точки» | | |
| 6 | 14-15 неделя 3 семестра | Решение задач по разделу «Динамика точки» | 6 час. | ПР-12 |
| 7 | 16 неделя 3 семестра | Подготовка к устному опросу по разделу «Динамика механической системы» | 5 час | УО-1 |
| 8 | 16-17 неделя 3 семестра | Решение задач по разделу «Динамика механической системы» | 10 часов | ПР-12 |
| 9 | 1-18 неделя 3 семестра | Подготовка к экзамену за третий семестр | 45 часов | экзамен |
| Итого | | | 90 час. | |

III. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ САМОСТОЯТЕЛЬНОЙ РАБОТЫ ОБУЧАЮЩИХСЯ

Характеристика заданий для самостоятельной работы обучающихся и методические рекомендации по их выполнению

Устные опросы

Устные опросы проводятся преподавателем по завершению изучения каждого раздела. Для подготовки используется основная и дополнительная литература по дисциплине «Теоретическая механика». Вопросы, возникающие в процессе подготовки, студент может задать преподавателю либо на занятиях, либо на консультациях

Индивидуальные задания

Индивидуальные задания (ИДЗ) являются основной формой контроля СРС.

Для учебно-методического обеспечения самостоятельной работы студентов используются материалы учебного пособия «*Яблонский А. А. Сборник заданий для курсовых работ по теоретической механике*» [5.1.4 – список основной литературы]. <http://lib.dvfu.ru:8080/lib/item?id=chamo:661982&theme=FEFU>

Преподаватель дает каждому студенту индивидуальные задания из данного учебного пособия. ИДЗ оценивается в форме зачета (оценивается оценкой «зачтено» или «не зачтено»). Не зачтенное ИДЗ возвращается студенту для выполнения работы над ошибками, после чего оно может быть сдано для проверки повторно. ИДЗ считается выполненным, если оно получило итоговую оценку «зачтено». Содержание и сроки выполнения мероприятий текущего контроля освоения дисциплины определены в план-графике настоящей РПД.

На этой основе студенты выполняют в третьем семестре три индивидуальных работы по предметному материалу теоретической механики: одну по статике, две по кинематике. Работы имеют следующую нумерацию: С-1, К-1, К-3 ,где

С-1 - Определение реакций опор твердого тела;

К-1 – Определение скорости и ускорения точки по заданным уравнениям ее движения;

К-3 – Кинематический анализ плоского механизма;

Д-1 - Интегрирование дифференциальных уравнений движения точки, находящейся под действием постоянных сил;

Решение нулевых вариантов каждого ИДЗ приведены ниже.

Третий семестр

Статика

Определение реакций опор твердого тела (ИДЗ С1)

Пример С1. Жесткая пластина $ABCD$ (рис. С1) имеет в точке A неподвижную шарнирную опору, а в точке B – подвижную шарнирную опору на катках. Все действующие нагрузки и размеры показаны на рисунке.

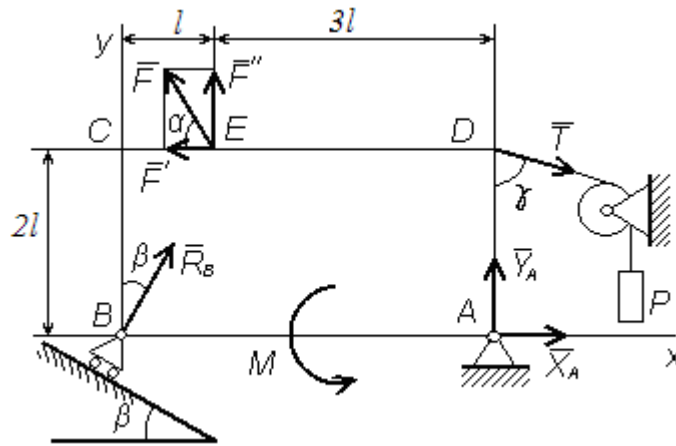


Рис. С1

Дано: $F = 25$ кН, $\alpha = 60^\circ$, $P = 18$ кН, $\gamma = 75^\circ$, $M = 50$ кН·м, $\beta = 30^\circ$, $l = 0,5$ м.

Определить реакции в точках A и B , вызываемые действующими нагрузками.

Решение

1. Рассмотрим равновесие пластины. Проведем координатные оси x и y и изобразим действующие на пластину силы: силу \vec{F} , пару сил с моментом M , натяжение троса \vec{T} (по модулю $T = P$) и реакции связей \vec{X}_A , \vec{Y}_A , \vec{R}_B (реакцию неподвижной шарнирной опоры A изображаем двумя ее составляющими, реакция шарнирной опоры на катках направлена перпендикулярно опорной плоскости).

2. Для полученной плоской системы сил составим три уравнения равновесия. При вычислении момента силы \vec{F} относительно точки A воспользуемся теоремой Вариньона, т.е. разложим силу \vec{F} на составляющие \vec{F}' , \vec{F}'' ($F' = F \cos \alpha$, $F'' = F \sin \alpha$) и учтем, что $m_A(\vec{F}) = m_A(\vec{F}') + m_A(\vec{F}'')$. Получим

$$\Sigma F_{kx} = 0, X_A + R_B \sin \beta - F \cos \alpha + T \sin \gamma = 0, (1)$$

$$\Sigma F_{ky} = 0, Y_A + R_B \cos \beta + F \sin \alpha - T \cos \gamma = 0, (2)$$

$$\Sigma m_A(\vec{F}_k) = 0, M - R_B \cos \beta \cdot 4l + F \cos \alpha \cdot 2l - F \sin \alpha \cdot 3l - T \sin \gamma \cdot 2l = 0. (3)$$

Подставив в составленные уравнения числовые значения заданных величин и решив эти уравнения, определим искомые реакции.

Ответ: $X_A = -8,5$ кН, $Y_A = -23,3$ кН, $R_B = 7,3$ кН. Знаки указывают, что силы \vec{X}_A и \vec{Y}_A направлены противоположно показанным на рис. С1.

Кинематика

Определение скорости и ускорения точки по заданным уравнениям ее движения (ИДЗ К1)

Пример К 1. Даны уравнения движения точки в плоскости $xу$:

$$x = -2\cos\left(\frac{\pi}{4}t\right) + 3, \quad y = 2\sin\left(\frac{\pi}{8}t\right) - 1$$

(x, y – в сантиметрах, t – в секундах).

Определить уравнение траектории точки; для момента времени $t_1 = 1$ с найти скорость и ускорение точки, а также ее касательное и нормальное ускорения и радиус кривизны в соответствующей точке траектории.

Решение. 1. Для определения уравнения траектории точки исключим из заданных уравнений движения время t . Поскольку t входит в аргументы тригонометрических функций, где один аргумент вдвое больше другого, используем формулу

$$\cos 2\alpha = 1 - 2\sin^2\alpha \text{ или } \cos\left(\frac{\pi}{4}t\right) = 1 - 2\sin^2\left(\frac{\pi}{8}t\right). \quad (1)$$

Из уравнений движения находим выражения соответствующих функций и подставляем в равенство (1). Получим

$$\cos\left(\frac{\pi}{4}t\right) = \frac{3-x}{2}, \quad \sin\left(\frac{\pi}{8}t\right) = \frac{y+1}{2}$$

следовательно,

$$\frac{3-x}{2} = 1 - 2\frac{(y+1)^2}{4}.$$

Отсюда окончательно находим следующее уравнение траектории точки (парабола, рис. К1):

$$x = (y+1)^2 + 1. \quad (2)$$

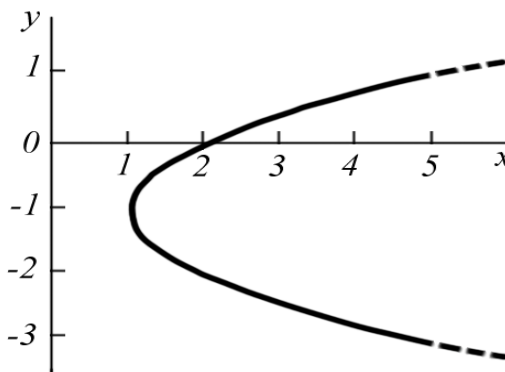


Рис. К 1

2. Скорость точки найдем по ее проекциям на координатные оси:

$$V_x = \frac{dx}{dt} = \frac{\pi}{2} \sin\left(\frac{\pi}{4}t\right); \quad V_y = \frac{dy}{dt} = \frac{\pi}{2} \cos\left(\frac{\pi}{8}t\right); \quad V = \sqrt{V_x^2 + V_y^2}$$

и при $t = 1$ с

$$V_{1x} = 1,11 \text{ см/с}, \quad V_{1y} = 0,73 \text{ см/с}, \quad V_1 = 1,33 \text{ см/с}. \quad (3)$$

3. Аналогично найдем ускорение точки:

$$a_x = \frac{dV_x}{dt} = \frac{\pi^2}{8} \cos\left(\frac{\pi}{4}t\right); \quad a_y = \frac{dV_y}{dt} = -\frac{\pi^2}{32} \sin\left(\frac{\pi}{8}t\right); \quad a = \sqrt{a_x^2 + a_y^2}$$

и при $t = 1$ с

$$a_{1x} = 0,8711 \text{ см/с}^2, \quad a_{1y} = -0,12 \text{ см/с}^2, \quad a_1 = 0,88 \text{ см/с}^2. \quad (4)$$

4. Касательное ускорение найдем, дифференцируя по времени равенство

$V' = V_x^2 + V_y^2$. Получим

$$2V \frac{dV}{dt} = 2V_x \frac{dV_x}{dt} + 2V_y \frac{dV_y}{dt} \quad \text{и} \quad a_\tau = \frac{dV}{dt} = \frac{V_x a_x + V_y a_y}{V}. \quad (5)$$

Числовые значения всех величин, входящих в правую часть выражения (5), определены и даются равенствами (3) и (4). Подставив в (5) эти числа, найдем сразу, что при $t = 1$ с, $a_{1\tau} = 0,66 \text{ см/с}^2$.

5. Нормальное ускорение точки $a_n = \sqrt{a^2 + a_\tau^2}$. Подставляя сюда найденные числовые значения a_1 и $a_{1\tau}$, получим, что при $t = 1$ с, $a_{1n} = 0,58 \text{ см/с}^2$.

6. Радиус кривизны траектории $\rho = V^2/a_n$. Подставляя сюда числовые значения V_1 и a_{1n} , найдем, что при $t = 1$ с, $\rho_1 = 3,05 \text{ см}$.

Ответ: $V_1 = 1,33 \text{ см/с}$, $a_1 = 0,88 \text{ см/с}^2$, $a_{1\tau} = 0,66 \text{ см/с}^2$, $a_{1n} = 0,58 \text{ см/с}^2$, $\rho_1 = 3,05 \text{ см}$.

Кинематический анализ плоского механизма (ИДЗ К-3)

Пример К 3. Механизм (рис. К 3 а) состоит из стержней 1, 2, 3, 4 и ползуна В, соединенных друг с другом и с передвижными опорами O_1 и O_2 шарнирами.

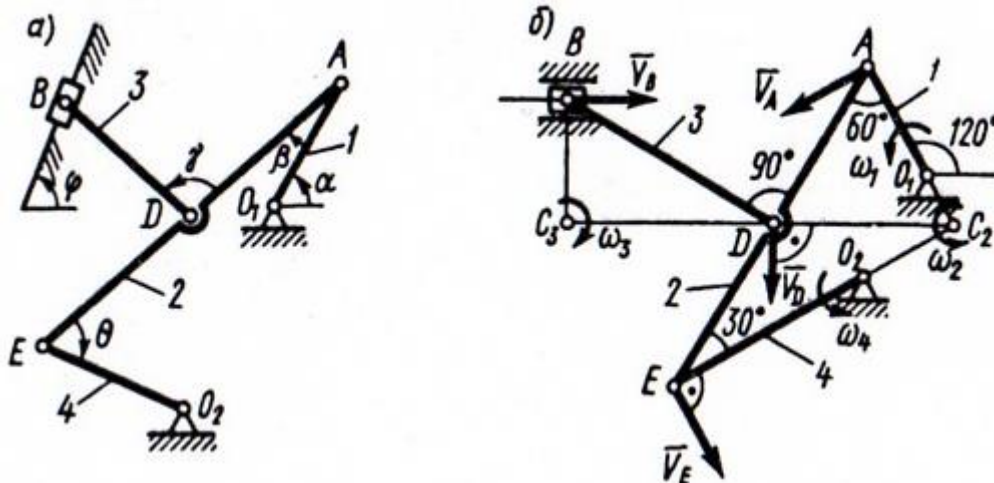


Рис. К 3

Дано: $\alpha = 120^\circ$, $\beta = 60^\circ$, $\gamma = 90^\circ$, $\phi = 0^\circ$, $\theta = 30^\circ$, $AD = AE$, $l_1 = 0,6$ м, $l_2 = 1,2$ м,
 $\omega_1 = 5$ с⁻¹, $\varepsilon_1 = 8$ с⁻¹.

Определить: V_B , V_E , ω_3 и α_A .

Решение

1. Строим положение механизма в соответствии с заданными углами (рис. К 3).

2. Определяем V_E . Точка E принадлежит стержню AE . Чтобы найти V_E , надо знать скорость какой-нибудь другой точки этого стержня и направление \vec{V}_E . По данным задачи можем определить

$$V_A = \omega_1 l_1 = 5 \cdot 0,6 = 3 \text{ м/с}; \vec{V}_A \perp O_1A. \quad (1)$$

Направление \vec{V}_E найдем, учтя, что точка E принадлежит одновременно стержню O_2E , вращающемуся вокруг O_2 ; следовательно, $\vec{V}_E \perp O_2E$. Теперь, зная \vec{V}_A и направление \vec{V}_E , воспользуемся теоремой о проекциях скоростей двух точек тела (стержня AE) на прямую, соединяющую эти точки (прямая AE). Сначала по этой теореме устанавливаем, в какую сторону направлен вектор \vec{V}_E (проекции

скоростей должны иметь одинаковые знаки). Затем, вычисляя эти проекции, находим

$$V_A \cos 60^\circ = V_A \cos 30^\circ; v_E = 3\sqrt{3} = 5,2 \text{ м/с.} \quad (2)$$

3. Определяем V_B . Точка B принадлежит стержню BD . Следовательно, по аналогии с предыдущей, чтобы определить V_B , надо сначала найти скорость точки D , принадлежащей одновременно стержню AE . Для этого, зная \vec{v}_A и \vec{v}_E , построим мгновенный центр скоростей (МЦС) стержня AE ; это точка C_2 , лежащая на пересечении перпендикуляров к \vec{v}_A и \vec{v}_E , восстановленных в точке A и E (к \vec{v}_A и \vec{v}_E перпендикулярны стержни 1 и 4). По направлению вектора \vec{v}_A определяем направление поворота стержня AE вокруг МЦС C_2 . Вектор \vec{v}_D будет перпендикулярен отрезку C_2D , соединяющему точки D и C_2 , и направлен в сторону поворота. Величину V_D найдем из пропорции

$$\frac{V_D}{C_2D} = \frac{V_A}{C_2A}. \quad (3)$$

Чтобы вычислить C_2D и C_2A , заметим, что $\triangle AC_2E$ – прямоугольный, так как острые углы в нем равны 30° и 60° , и что $C_2A = AE \sin 30^\circ = 0,5AE = AD$. Тогда $\triangle AC_2D$ является равнобедренным и $C_2A = C_2D$. В результате равенство (3) дает

$$V_D = V_A = 3 \text{ м/с; } \vec{v}_D \perp C_2D. \quad (4)$$

Поскольку точка B принадлежит одновременно ползуну, движущемуся вдоль направляющих поступательно, то направление \vec{v}_B известно. Тогда, восставляя из точек B и D перпендикуляры к скоростям \vec{v}_B и \vec{v}_D , построим МЦС C_3 стержня BD . По направлению вектора \vec{v}_D определяем направление поворота стержня BD вокруг центра C_3 . Вектор \vec{v}_B будет направлен в сторону поворота стержня BD . Из рис. К2 б видно, что $\angle C_3DB = 30^\circ$, а $\angle DC_3B = 90^\circ$, откуда $C_3B = l_3 \sin 30^\circ$, $C_3D = l_3 \cos 30^\circ$. Составим теперь пропорцию, найдем, что

$$\frac{V_B}{C_3B} = \frac{V_D}{C_3D}; V_B = V_D \tan 30^\circ = 1,7 \text{ м/с.} \quad (5)$$

4. Определим ω_3 . Так как МЦС стержня 3 известен (точка C_3), то

$$\omega_3 = \frac{V_D}{C_3 D} = \frac{V_D}{l_3 \cos 30^\circ} = 2,9 \text{ c}^{-1}.$$

5. Определим a_A . Так как ε_1 известно, то $a_{A_t} = l_1 \varepsilon_1$. Далее $a_{A_n} = V_A^2 / l_1$, или $a_{A_n} = l_1 \omega_1^2$. Тогда $a_A = \sqrt{a_{A_t}^2 + a_{A_n}^2}$. Произведя вычисления, получим $a_A = 15,8 \text{ м/с}^2$.

Ответ: $V_E = 5,2 \text{ м/с}$, $V_B = 1,7 \text{ м/с}$, $\omega_3 = 2,9 \text{ c}^{-1}$, $a_A = 15,8 \text{ м/с}^2$.

Динамика

Интегрирование дифференциальных уравнений движения точки, находящейся под действием постоянных сил (ИДЗ Д1)

Пример Д1. На вертикальном участке AB трубы (рис. Д1) на груз D массой m действуют сила тяжести и сила сопротивления \bar{R} ; расстояние от точки A , где $V = V_0$, до точки B равно l . На наклонном участке BC на груз действуют сила тяжести и переменная сила $F = F(t)$, заданная в ньютонах.

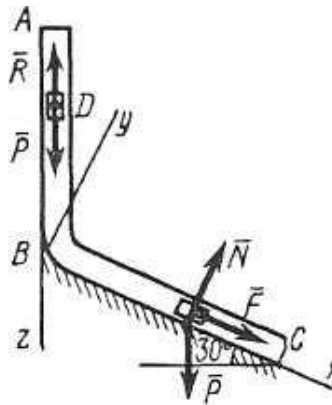


Рис. Д 1

Дано: $m = 2 \text{ кг}$, $R = \mu V^2$, где $\mu = 0,4 \text{ кг/м}$, $V_0 = 5 \text{ м/с}$, $l = 2,5 \text{ м}$, $F_x = 16 \sin(4t)$.

Определить: $x = f(t)$ – закон движения груза на участке BC .

Решение. 1. Рассмотрим движение груза на участке AB , считая груз материальной точкой. Изображаем груз (в произвольном положении) и

действующие на него силы $\vec{P} = m\vec{g}$ и \vec{R} . Проводим ось Az и составляем дифференциальное уравнение движения груза в проекции на эту ось:

$$m \frac{dV_z}{dt} = \Sigma F_{kz} \text{ или } mV_z \frac{dV_z}{dz} = P_z + R_z. \quad (1)$$

Далее находим: $P_z = P = mg$, $R_z = -R = -\mu V^2$; подчеркиваем, что в уравнении все переменные силы надо обязательно выразить через величины, от которых они зависят. Учтя еще, что $V_z = V$, получим

$$mV \frac{dV}{dz} = mg - \mu V^2 \text{ или } V \frac{dV}{dz} = \frac{\mu}{m} \left(\frac{mg}{\mu} - V^2 \right). \quad (2)$$

Введем для сокращения записей обозначения

$$k = \frac{\mu}{m} = 0,2 \text{ м}^{-1}, \quad n = \frac{mg}{\mu} = 50 \text{ м}^2/\text{с}^2, \quad (3)$$

где при подсчете принято $g = 10 \text{ м/с}^2$. Тогда уравнение (2) можно представить в виде

$$2V \frac{dV}{dz} = -2k(V^2 - n). \quad (4)$$

Разделяя в уравнении (4) переменные, а затем, беря от обеих частей интегралы, получим

$$\frac{2VdV}{V^2 - n} = -2kdz \text{ и } \ln(V^2 - n) = -2kz + C_1. \quad (5)$$

По начальным условиям при $z = 0$, $V = V_0$, что дает $C_1 = \ln(V_0^2 - n)$, и из равенства (5) находим $\ln(V^2 - n) = -2kz + \ln(V_0^2 - n)$ или $\ln(V^2 - n) - \ln(V_0^2 - n) = -2kz$. Отсюда

$$\ln \frac{V^2 - n}{V_0^2 - n} = -2kz \text{ и } \frac{V^2 - n}{V_0^2 - n} = e^{-2kz}.$$

В результате находим

$$V^2 = n + (V_0^2 - n)e^{-2kz}. \quad (6)$$

Полагая в равенстве (6) $z = l = 2,5 \text{ м}$ и заменяя k и n их значениями (3), определим скорость V_B груза в точке B ($V_0 = 5 \text{ м/с}$, число $e = 2,7$):

$$V_B^2 = 50 - 25/e = 40,7 \text{ и } V_B = 6,4 \text{ м/с}. \quad (7)$$

2. Теперь рассмотрим движение груза на участке BC ; найденная скорость V_B будет для движения на этом участке начальной скоростью ($V_0 = V_B$). Изображаем груз (в произвольном положении) и действующие на него силы $\vec{P} = m\vec{g}$, \vec{N} и \vec{F} .

Проведем из точки B ось Bx и составим дифференциальное уравнение движения груза в проекции на эту ось:

$$m \frac{dV_x}{dt} = P_x + N_x + F_x. \quad (8)$$

Так как $P_x = P \sin 30^\circ = 0,5mg$, $N_x = 0$, $F_x = 16 \sin(4t)$, то уравнение (8) примет вид

$$m \frac{dV_x}{dt} = 0,5mg + 16 \sin(4t). \quad (9)$$

Разделив обе части равенства на $m = 2$ кг и полагая опять $g = 10$ м/с², получим

$$\frac{dV_x}{dt} = 5 + 8 \sin(4t). \quad (10)$$

Умножая обе части уравнения (10) на dt и интегрируя, найдем

$$V_x = 5t - 2 \cos(4t) + C_2. \quad (11)$$

Будем теперь отсчитывать время от момента, когда груз находится в точке B , считая в этот момент $t = 0$. Тогда при $t = 0$ $V_x = V_0 = V_B$, где V_B дается равенством (7). Подставляя эти величины в (11), получим

$$C_2 = V_B + 2 \cos 0^\circ = 6,4 + 2 = 8,4.$$

При найденном значении C_2 уравнение (11) дает

$$V_x = \frac{dx}{dt} = 5t - 2 \cos(4t) + 8,4. \quad (12)$$

Умножая здесь обе части на dt и снова интегрируя, найдем

$$x = 2,5t^2 - 0,5 \sin(4t) + 8,4t + C_3. \quad (13)$$

Так как при $t = 0$ $x = 0$, то $C_3 = 0$, и окончательно искомым закон движения груза будет

$$x = 2,5t^2 + 8,4t - 0,5 \sin(4t), \quad (14)$$

где x – в метрах, t – в секундах.

IV. КОНТРОЛЬ ДОСТИЖЕНИЯ ЦЕЛЕЙ КУРСА

| № п/п | Контролируемые разделы / темы дисциплины | Коды и этапы формирования компетенций | | Оценочные средства | |
|-------|--|--|---|-------------------------------------|---|
| | | | | текущий контроль | промежуточная аттестация |
| 1 | Раздел 1 Статика | ОПК-6.1 Идентифицирует опасности, оценивает риски и принимает меры по управлению рисками | Знает общие принципы и алгоритмы оценки и управления риском | Собеседование (УО-1) | Вопросы к экзамену (3 семестр) 1-14 |
| | | | Умеет идентифицировать опасности, оценивать риск и принимать меры по управлению риском | ИДЗ (ПР-12) | Задачи тип 1 (статика) |
| | | | Владеет методикой принятия решений на основе оценки риска, поддержания должного уровня владения ситуацией | | |
| 2 | Кинематика | ПК-6.1 Организация выполнения пусконаладочных работ особой сложности, швартовных и ходовых испытаний судового оборудования, систем и механизмов | Знание программы, технологии и методики проведения испытаний Умение применять методы системного анализа для подготовки и обоснования выводов о состоянии пусконаладочных работ и испытаний Владение навыками обеспечения соблюдения режимов испытаний систем и механизмов в соответствии с методиками и эксплуатационной документацией при предъявлении результатов наладки управлению качеством продукции и заказчику | Собеседование (УО-1) ИДЗ (ПР-12) | Вопросы к экзамену 15-31 Задачи тип 2 (кинематика) |
| | | | | ИДЗ (ПР-12) | |
| | | | | | |
| 3 | Динамика | ПК-6.2 Обеспечение проведения работ по наладке и испытаниям судового оборудования, систем и механизмов действующей нормативной, технической и эксплуатационной документацией | Знание правил ведения журналов планово-предупредительных осмотров и планово-предупредительных ремонтов | Собеседование (УО-1) | Вопросы к экзамену (3 семестр) 32-53 |
| | | | Умение определять состав регламентирующей нормативной и методической документации, необходимой для проведения пусконаладочных работ | ИДЗ (ПР-12) | Задачи тип 3 (динамика) |

| | | | | | |
|--|--|--|--|--|--|
| | | | и испытаний | | |
| | | | Владение навыками составления отчетов о проведенных пусконаладочных работах оборудования, устройств, спецтехники, приборов, комплексов и систем корабельной автоматики | | |

V. СПИСОК УЧЕБНОЙ ЛИТЕРАТУРЫ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

5.1. Основная литература

1. В. Д. Бертяев. Краткий курс Теоретической механики. Учебник для вузов. 197 с. Ростов-на-Дону: Феникс. 2011.
<http://lib.dvfu.ru:8080/lib/item?id=chamo:419115&theme=FEFU>
2. «Теоретическая механика в примерах и задачах». Том 1. Бать М.И., Джанелидзе Г.Ю., Кельзон А.С. 2012 г., 672 с.
http://e.lanbook.com/books/element.php?pl1_cid=25&pl1_id=4551
3. «Теоретическая механика в примерах и задачах. Том 2: Динамика» Бать М.И., Джанелидзе Г.Ю., Кельзон А.С. 2012 г., 640 с.
http://e.lanbook.com/books/element.php?pl1_cid=25&pl1_id=4552

5.2. Дополнительная литература

1. А. А. Яблонский. Курс теоретической механики. Учебник для вузов. М: Кнорус. 2010 г. <http://lib.dvfu.ru:8080/lib/item?id=chamo:307716&theme=FEFU>
2. Цывильский В.Л. Теоретическая механика: Учебник / В.Л. Цывильский. - 4-е изд., перераб. и доп. - М.: КУРС: НИЦ ИНФРА-М, 2014. - 368 с.
<http://znanium.com/catalog/product/443436>

3. Штагер Е.В., Черевко Е.Ю. Теоретическая механика. Ч. 1. Статика твердого тела: контрольные задания (для студентов дневной, заочной и очно-заочной форм обучения): учебно-методическое пособие. сост. Штагер Е.В., Черевко Е.Ю.; Инженерная школа ДВФУ. – Электрон. дан. – Владивосток: Дальневост. федерал. ун-т, 2016. – [22 с.].

4. Штагер Е.В. Теоретическая механика. Ч. 2. Кинематика: контрольные задания (для студентов дневной, заочной и очно-заочной форм обучения): учебно-методическое пособие. сост. Е.В. Штагер; Инженерная школа ДВФУ. – Электрон. дан. – Владивосток: Дальневост. федерал. ун-т, 2016. – [26 с.]

5. Штагер Е.В. Теоретическая механика. Ч. 3. Динамика материальной точки: контрольные задания (для студентов дневной, заочной и очно-заочной форм обучения): учебно-методическое пособие. сост. Е.В. Штагер; Инженерная школа ДВФУ. – Электрон. дан. – Владивосток: Дальневост. федерал. ун-т, 2016. – [18 с.].

Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети

«Интернет»

1. Справочник по Excel. – Режим доступа: <https://excel2.ru/>

2. Основы MathCAD. – Режим доступа:
<http://old.exponenta.ru/soft/Mathcad/Mathcad.asp>

Перечень информационных технологий и программного обеспечения

При осуществлении образовательного процесса студентами и профессорско-преподавательским составом используется следующее программное обеспечение:

1. Microsoft Office (Access, Excel, PowerPoint, Word ит. д).

2. MathCAD.

3. Программное обеспечение электронного ресурса сайта ДВФУ, включая ЭБС ДВФУ.

При осуществлении образовательного процесса студентами и профессорско-преподавательским составом используются следующие информационно-справочные системы:

1. Научная электронная библиотека eLIBRARY.
2. Электронно-библиотечная система издательства «Лань».
3. Электронно-библиотечная система «IPRbooks».
4. Электронно-библиотечная система «Znanium»

VI. МЕТОДИЧЕСКИЕ УКАЗАНИЯ ПО ОСВОЕНИЮ ДИСЦИПЛИНЫ

На изучение дисциплины отводится 54 часа аудиторных занятий и 90 часов самостоятельной работы.

1. Сценарий изучения дисциплины

Для успешного изучения дисциплины «Теоретическая механика» необходимо следующее: на лекциях преподаватель объясняет теоретический материал. На практических занятиях преподаватель дает методику решения задач. Во второй части практического занятия студентам предлагается работать самостоятельно. Преподаватель контролирует работу студентов, отвечает на возникающие вопросы, подсказывает ход и метод решения. Если полученных в аудитории знаний окажется недостаточно, студент может самостоятельно повторно прочесть лекцию или соответствующее пособие, просмотреть практикум с разобранными примерами. После выполнения задания, студент защищает его преподавателю в назначенное время. Самостоятельная работа организовывается в соответствии с графиком выполнения самостоятельной работы

2. Рекомендации по работе с литературой. Теоретический материал курса становится более понятным, когда дополнительно используются теоретико-практические источники из списка основной и дополнительной литературы. Литературу по курсу можно изучать в библиотеке, брать книгу на дом или читать ее на компьютере (если это электронный ресурс). Полезно использовать несколько учебников, однако желательно придерживаться рекомендации преподавателя по выбору книг по каждому разделу. Не рекомендуется «заучивать» материал, желательно добиться понимания изучаемой темы дисциплины, а затем использовать изученный материал для реализации заданий. Кроме того, очень полезно выделить для себя направления дальнейшего изучения материала, для достижения более продвинутого уровня изучения дисциплины.

3. Рекомендации по подготовке к экзамену. Успешная подготовка к экзамену включает, с одной стороны, добросовестную работу в течение семестра, выполнение всех заданий преподавателя, а с другой – правильная организация процесса непосредственной подготовки. При подготовке к экзамену необходимо освоить теорию: разобрать определения всех понятий, повторить приемы решения задач. Затем рассмотреть примеры и самостоятельно реализовать задания из каждой темы. При этом, если задания формулируются студентом самостоятельно, достигается более продвинутый уровень изучения дисциплины.

VII. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

Аудиторные занятия по дисциплине включают лекции и практические занятия.

Для проведения лекционных и практических занятий необходима аудитория со следующим оборудованием:

- мультимедийный проектор Optima EX542I – 1 шт;

- аудио усилитель QVC RMX 850 – 1 шт;
- колонки – 1 шт;
- ноутбук;
- ИБП – 1 шт;
- настенный экран;
- микрофон – 1 шт.

В целях обеспечения специальных условий обучения инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья в ДВФУ все здания оборудованы пандусами, лифтами, подъемниками, специализированными местами, оснащенными туалетными комнатами, табличками информационно-навигационной поддержки.

VIII. ФОНДЫ ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ

| Код и наименование индикатора достижения компетенции | Наименование показателя оценивания (результата обучения по дисциплине) |
|--|---|
| ОПК-6.1 Идентифицирует опасности, оценивает риски и принимает меры по управлению рисками | Знает общие принципы и алгоритмы оценки и управления риском |
| | Умеет идентифицировать опасности, оценивать риск и принимать меры по управлению риском |
| | Владеет методикой принятия решений на основе оценки риска, поддержания должного уровня владения ситуацией |

| Код и наименование индикатора достижения компетенции | Наименование показателя оценивания (результата обучения по дисциплине) |
|--|---|
| ПК-6.1 Организация выполнения пусконаладочных работ особой сложности, швартовных и ходовых испытаний судового оборудования, систем и механизмов | Знание программы, технологии и методики проведения испытаний |
| | Умение применять методы системного анализа для подготовки и обоснования выводов о состоянии пусконаладочных работ и испытаний |
| | Владение навыками обеспечения соблюдения режимов испытаний систем и механизмов в соответствии с методиками и эксплуатационной документацией при предъявлении результатов наладки управлению качеством продукции и заказчику |
| ПК-6.2 Обеспечение проведения работ по наладке и испытаниям судового оборудования, систем и механизмов действующей нормативной, технической и эксплуатационной документацией | Знание правил ведения журналов планово-предупредительных осмотров и планово-предупредительных ремонтов |
| | Умение определять состав регламентирующей нормативной и методической документации, необходимой для проведения пусконаладочных работ и испытаний |
| | Владение навыками составления отчетов о проведенных пусконаладочных работах оборудования, устройств, спецтехники, приборов, комплексов и систем корабельной автоматики |

**Методические материалы, определяющие процедуры оценивания
результатов освоения дисциплины
Оценочные средства для текущей аттестации**

**Вопросы для собеседований по дисциплине «Теоретическая механика»
(указываются преподавателем)**

Статика

1. Чему равен момент пары сил? Перечислите основные свойства пары сил, приложенной к твердому телу?
2. Что называется моментом силы относительно точки?
3. Изменяется ли главный вектор и главный момент плоской системы сил при изменении центра приведения?
4. В чем различие между главным вектором и равнодействующей силой плоской системы сил? В каком случае главный вектор становится равнодействующей силой?
5. Чем заменяется произвольная плоская система сил при приведении ее к заданному центру?
6. Какая зависимость существует между моментом равнодействующей и моментами составляющих сил?
7. Чему равны главный вектор и главный момент плоской системы сил, приложенной к твердому телу? Сформулируйте условия равновесия плоской системы сил, действующей на твердое тело.
8. Почему при рассмотрении равновесия твердого тела можно составить только три уравнения равновесия?
9. Напишите зависимость между силой трения и нормальным давлением.
10. Как рассчитываются составные конструкции?

Кинематика

1. Дать определения понятиям: система отсчета, траектория.

2. Объяснить понятия: текущий момент времени, начальный момент времени, промежуток времени. Могут ли промежуток и момент времени быть отрицательными?

3. Можно ли из уравнения траектории найти скорость и ускорение точки, движущейся по этой траектории?

4. Способы задания движения точки. В чём их суть?

5. Какие координатные оси называются естественными? Как называются и чему равны проекции ускорения на естественные оси?

6. Может ли средняя скорость точки равняться ее мгновенной скорости?

7. Как движется точка, если: а) $a_n = 0, a_\tau = 0$; б) $a_n = 0, a_\tau \neq 0$; в) $a_n \neq 0, a_\tau = 0$; г) $a_n \neq 0, a_\tau \neq 0$?

8. Как называется движение точки, если нормальное ускорение ее равно нулю, а скорость и тангенциальное ускорение направлены в одну сторону?

9. Известно, что нормальное и тангенциальное ускорения точки по модулю равны. Следует ли из этого, что точка движется по окружности?

10. Могут ли траектории точек тела при его поступательном движении быть окружностями? Если да, то приведите примеры.

11. Какими уравнениями задается вращение тела вокруг неподвижной оси?

12. Как определяется скорость точки тела, вращающегося вокруг неподвижной оси?

13. Как определяется ускорение точки тела, вращающегося вокруг неподвижной оси? Как направлены и чему равны его составляющие?

14. Какое движение твердого тела называется плоскопараллельным?

15. Какими уравнениями задается плоскопараллельное движение?

16. Зависят ли поступательное перемещение плоской фигуры и её вращение от выбора полюса?

17. Как связаны между собой скорость произвольной точки плоской фигуры и скорость её точки, принятой за полюс?

18. Чему равна и как направлена скорость \vec{V}_{BA} в равенстве $\vec{V}_B = \vec{V}_A + \vec{V}_{BA}$?

19. Что называется мгновенным центром скоростей плоской фигуры и как он определяется в различных случаях?

Динамика

1. При каком условии материальная точка, на которую действует несколько сил, будет двигаться прямолинейно и равномерно?

2. Как будет двигаться материальная точка под действием одной силы: прямолинейно или криволинейно, равномерно или неравномерно?

3. В чем суть двух основных задач динамики точки?

4. Какую систему отсчета называют инерциальной?

5. Что представляют собой дифференциальные уравнения движения материальной точки в проекциях на оси декартовой системы координат?

6. Что называется начальными условиями движения материальной точки?

7. Как определяются постоянные при интегрировании дифференциальных уравнений движения материальной точки?

8. В сосуд, подвешенный на нити и налитый до краев водой, на поверхность воды кладут металлический брусок и одновременно пережигают нить. Будет ли выливаться вода из сосуда при свободном падении?

9. Как определяется импульс переменной силы за конечный промежуток времени?

10. Что характеризует импульс силы?

11. Чему равны проекции импульса постоянной и переменной силы на оси координат?

12. Что называется количеством движения материальной точки?

13. Что называется главным вектором количества движения механической системы?

14. Сформулируйте теоремы об изменении главного вектора количества движения механической системы в дифференциальной и интегральной формах.

15. При каких условиях количество движения механической системы не изменяется? При каких условиях не изменяется его проекция на некоторую ось?

16. Могут ли внутренние силы изменить количество движения системы или количество движения ее части?

Критерии оценки устных опросов

✓ 10-8 баллов - если ответ показывает прочные знания основных положений изучаемого раздела механики, отличается глубиной и полнотой раскрытия темы; владение терминологическим аппаратом; умение объяснять сущность, явлений, процессов, событий, делать выводы и обобщения, давать аргументированные ответы, приводить примеры; свободное владение монологической речью, логичность и последовательность ответа; умение приводить примеры современных проблем изучаемой области.

✓ 7-6 - баллов - ответ, обнаруживающий прочные знания основных положений изучаемого раздела механики, отличается глубиной и полнотой раскрытия темы; владение терминологическим аппаратом; умение объяснять сущность, явлений, процессов, событий, делать выводы и обобщения, давать аргументированные ответы, приводить примеры; свободное владение монологической речью, логичность и последовательность ответа. Однако допускается одна - две неточности в ответе.

✓ 5-4 - балл - оценивается ответ, свидетельствующий в основном о знании основных положений изучаемого раздела механики, отличающийся недостаточной глубиной и полнотой раскрытия темы; знанием основных вопросов теории; слабо сформированными навыками анализа явлений, процессов, недостаточным умением давать аргументированные ответы и приводить примеры; недостаточно свободным владением монологической речью, логичностью и последовательностью ответа. Допускается несколько ошибок в содержании ответа; неумение привести пример развития ситуации, провести связь с другими аспектами изучаемой области.

✓ 1-3 балла - ответ, обнаруживающий незнание основных положений изучаемого раздела механики, отличающийся неглубоким раскрытием темы; незнанием основных вопросов теории, сформированными навыками анализа явлений, процессов; неумением давать аргументированные ответы, слабым владением монологической речью, отсутствием логичности и последовательности. Допускаются серьезные ошибки в содержании ответа; незнание современной проблематики изучаемой области.

Критерии оценки индивидуального задания

✓ 10-8 баллов выставляется студенту, если студент полностью выполнил индивидуальное задание. Фактических ошибок, связанных с пониманием проблемы, нет; выполнены все этапы реализации заданий; семантических и синтаксических ошибок в программах нет; выдержаны правила оформления заданий. При защите студент отвечает на все вопросы преподавателя.

✓ 7-6 баллов – работа выполнена полностью; есть незначительные погрешности при реализации отдельных элементов заданий, в программах или в формулах; выдержаны правила оформления заданий. При защите студент отвечает на все вопросы преподавателя.

✓ 5-4 балла – работа выполнена полностью, есть ошибки при реализации отдельных элементах заданий, в программах или в оформлении, связанные с непониманием формулировки задания. При защите студент не отвечает на 1-2 вопроса преподавателя.

✓ 1-3 балла – работа выполнена не полностью. Допущены ошибки при реализации нескольких заданий, в программах или в оформлении, связанные с неумением использовать инструментов информационных технологий. При защите студент не отвечает более, чем на 2 вопроса преподавателя.

Оценочные средства для промежуточной аттестации

Перечень типовых вопросов к экзамену (3 семестр)

1. Предмет и методы теоретической механики. Основные понятия и определения: абсолютно твердое тело, сила, система сил, эквивалентные системы сил, равнодействующая, уравновешенные и уравновешивающие системы сил.

2. Аксиомы статики и их следствия.

3. Несвободное тело. Связи и их реакции. Типы связей.

4. Правило трех сил и его применение в задачах статики.

5. Система сходящихся сил. Равнодействующая и главный вектор. Условия равновесия.

6. Момент силы относительно точки и оси.

7. Главный момент системы сил.

8. Пара сил. Теорема о моменте пары.

9. Эквивалентные преобразования пар. Равновесие пар.

10. Основная теорема статики (Теорема Пуансо).

11. Условия равновесия систем сил. Статически определимые задачи.

12. Равновесие системы тел.

13. Общий случай существования равнодействующей. Динамический винт.

14. Система параллельных сил. Равнодействующая. Центр тяжести тел.

Распределенные нагрузки.

15. Способы задания движения точки.

16. Скорость точки, ускорение точки.

17. Частные случаи движения точки.

18. Задачи кинематики тела. Виды механического движения твердых тел.

19. Поступательное движение тела. Задание движения. Определение скорости и ускорения любой точки тела.

20. Вращение тела вокруг неподвижной оси. Уравнение движения.

21. Угловая скорость и угловое ускорение тела.

22. Определение скорости и ускорения любой точки вращающегося тела.

23. Плоскопараллельное движение тела. Разложение движения плоской фигуры. Уравнения движения.

24. Теорема о зависимости между скоростями точек плоской фигуры. Следствия из теоремы.

25. Мгновенный центр скоростей. Способы его нахождения и применение.

26. Теорема о зависимости между ускорениями точек плоской фигуры. Понятие о мгновенном центре ускорений.

27. Сферическое и свободное движения тела. Основные понятия и представления.

28. Сложное движение точки. Разложение сложного движения на составляющие.

29. Теорема о сложении скоростей точки в сложном движении.

30. Теорема о сложении ускорений точки в сложном движении. Кориолисово ускорение.

31. Сложное движение тела. Задачи кинематики сложного движения тела.

32. Аксиомы динамики. Задачи динамики точки.

33. Дифференциальные уравнения движения точки в декартовых координатах и по отношению к естественным координатным осям. Начальные и конечные условия движения.

34. Прямолинейные колебания точки. Математическое описание прямолинейных колебаний груза, подвешенного к пружине.

35. Динамика относительного движения точки. Силы инерции.

36. Случай относительного покоя тела. Сила тяжести.

37. Динамика механической системы: масса системы, центр масс. Классификация силовых взаимодействий.

38. Дифференциальные уравнения движения механической системы. Суммарные динамические характеристики систем.

39. Теорема о движении центра масс механической системы.

40. Теорема об изменении количества движения механической системы в дифференциальной и интегральной формах.

41. Теорема об изменении кинетического момента механической системы.

42. Теорема об изменении кинетической энергии механической системы.

Основные формулы вычисления работы сил.

43. Понятие о силовом поле и потенциальной энергии.

44. Законы сохранения в механике.

45. Дифференциальные уравнения поступательного, вращательного и плоского движения тела. Моменты инерции тел.

46. Принцип Даламбера для точки, механической системы и тела.

47. Классификация связей в механике. Возможные и действительные перемещения. Идеальные связи.

48. Принцип возможных перемещений. Применение принципа для определения неизвестных сил, приложенных к простейшим машинам и механизмам.

49. Общее уравнение динамики (принцип Даламбера – Лагранжа).

50. Обобщенные координаты, обобщенные скорости и обобщенные силы.

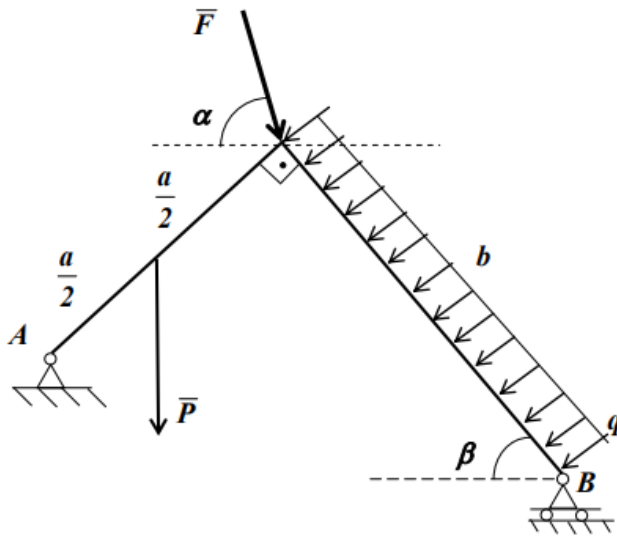
51. Уравнения Лагранжа второго рода.

52. Явление удара. Основные понятия и допущения. Общие теоремы динамики при ударе.

53. Коэффициент восстановления при ударе и его опытное определение.

Типовые задания к экзамену (3 семестр)

Статика



1. Определить реакции шарнира A и катка B изогнутой балки, на которую действует плоская система сил, изображенная на рисунке. Все размеры заданы.
2. Укажите номер статически определимой системы (рис. 1, a , b , $в$).

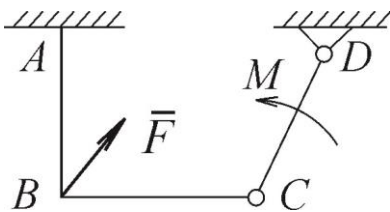


Рис. 1, a

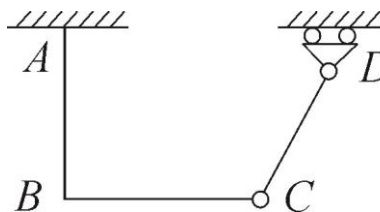


Рис. 1, b

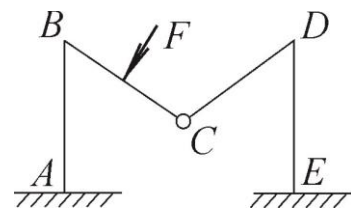
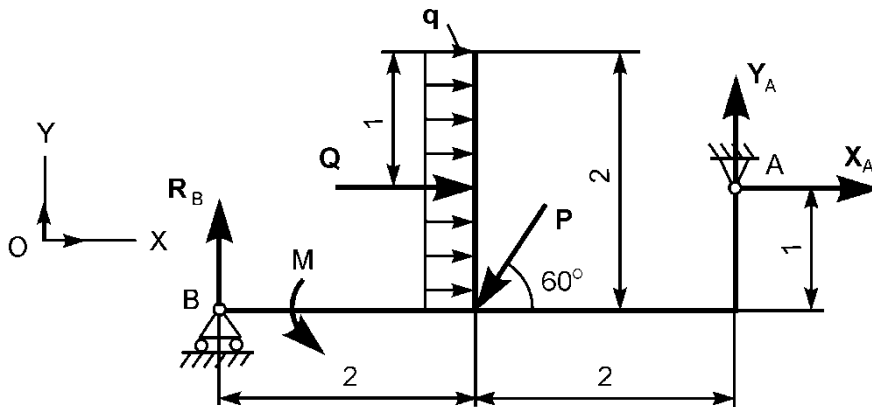


Рис. 1, $в$

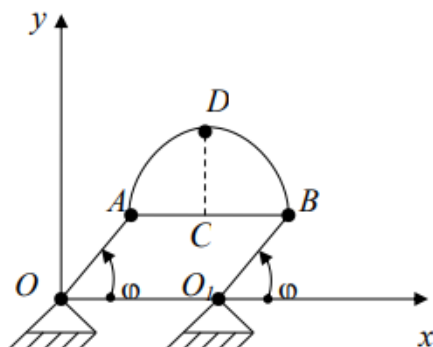
= 10

кН·м; $q = 2$ кН/м.

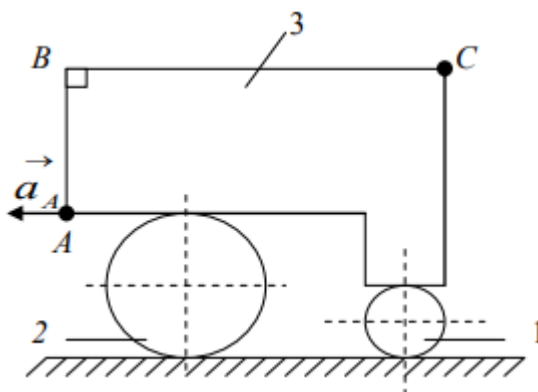


Кинематика

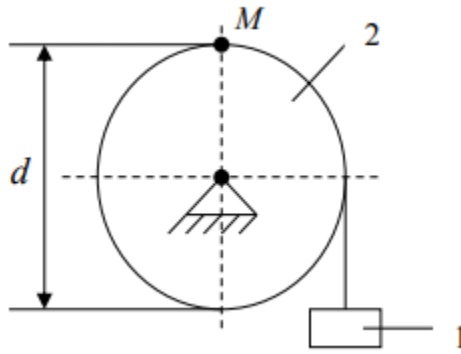
1. При вращении кривошипа $OA = O_1B = 0,16$ м угол φ меняется по закону $\varphi = \pi t$. Определить радиус кривизны траектории точки D полукруга ABD при $t = 2$ с, если $AB = 0,25$ м.



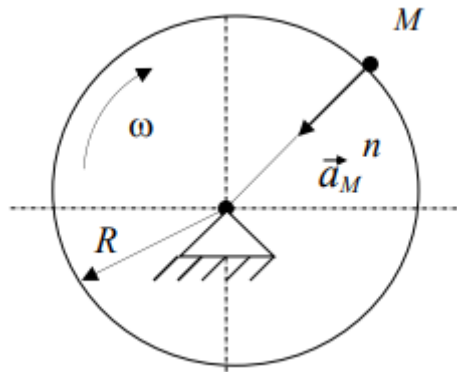
2. Тело 3, установленное на двух цилиндрических катках 1 и 2, совершает поступательное движение. Чему равно ускорение точки C , если ускорение точки A равно 2 м/с^2 , причем $BC = 2$ м, $AB = 1$ м.



4. Груз 1 поднимается с помощью лебедки, барабан 2 вращается согласно закону $\varphi = 5 + 2t^3$. Определить скорость точки M барабана в момент времени $t = 1$ с, если диаметр $d = 0,6$ м.



4. Нормальное ускорение точки M диска, вращающегося вокруг неподвижной оси, равно $6,4 \text{ м/с}^2$. Определить угловую скорость ω этого диска, если его радиус $R = 0,4 \text{ м}$. (4)



Кинематика сложного движения точки

1. Трубка AB вращается вокруг оси O , перпендикулярной к ней, с постоянной угловой скоростью $\omega = 4\pi \text{ рад/сек}$. Внутри трубки колеблется шарик по закону $s = OM = 2 \sin(\pi t)$, (s – в см, t – в сек) (рис. 2.1). В моменты $t_1 = 1/6$ сек и $t_2 = 5/3$ сек определить: 1) абсолютную скорость шарика; 2) его абсолютное ускорение

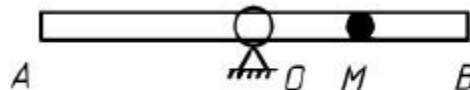


Рис. 2.1

2. Диск радиусом $r = 32 \text{ см}$ вращается с постоянной угловой скоростью $\omega = 2 \text{ рад/сек}$ вокруг оси, перпендикулярной к плоскости диска и проходящей через его

центр. По прямолинейному пазу CD движется ползун M по закону $s=CM=2\sqrt{3}t^2$ (s – в см, t – в сек); расстояние паза от центра диска $h=16$ см (рис. 2.2). В момент, когда ползун достигает конца D паза, определить: 1) абсолютную скорость ползуна; 2) его абсолютное ускорение.

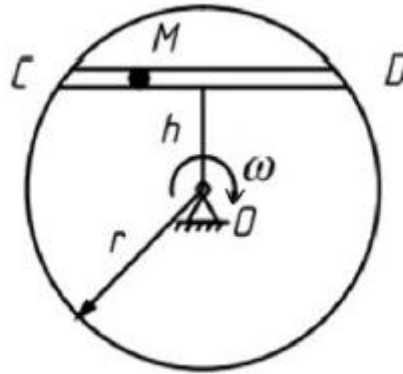


Рис. 2.2

3. Диск вращается вокруг оси, перпендикулярной к плоскости диска и проходящей через его центр, по закону $\varphi=t^2$. По пазу, вдоль диаметра AB движется ползун M по закону $s=OM=50\sqrt{2} \sin 2t$ (s – в см, t – в сек) (рис. 2.3). В момент $t = \pi/8$ сек определить: 1) абсолютную скорость ползуна; 2) его абсолютное ускорение.

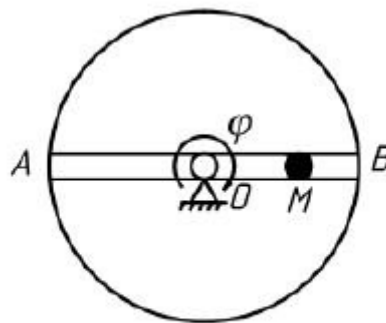


Рис. 2.3

Динамика

1. Брус весом Q начинает двигаться с начальной скоростью v_0 по горизонтальной шероховатой плоскости и проходит до полной остановки расстояние s . Определить коэффициент трения скольжения, считая, что сила трения пропорциональна нормальному давлению.

| | | |
|------------|-----------------------|--|
| 75 - 61 | «удовлетворительно» | Оценка «удовлетворительно» выставляется студенту: обнаружившему знание программного материала в объеме, необходимом для дальнейшей учебы и профессиональной деятельности; усвоившему взаимосвязь основных понятий; допускающему в ответах неточности, испытывающему затруднения при решении практических задач, способному ликвидировать пробелы в знаниях и умениях под руководством преподавателя |
| 60 и менее | «неудовлетворительно» | Оценка «неудовлетворительно» выставляется студенту: обнаружившему большие пробелы в знании основного программного материала; допускающему принципиальные ошибки в изложении материала или в ответах на вопросы; не умеющему применять имеющиеся знания в решении практических и профессиональных задач; не владеющему основными методиками решения задач или испытывающему значительные затруднения в этом; изучившим материал в объеме, недостаточном для дальнейшей учебы и профессиональной деятельности; не могущему продолжить обучение без дополнительных занятий дисциплине |