

МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ
Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования
"Казанский (Приволжский) федеральный университет"
Набережночелнинский институт (филиал)
Отделение информационных технологий и энергетических систем



Утверждаю

Заместитель директора
по образовательной деятельности
НЧИ КФУ Н.Д.Ахметов



« _____ » _____ 20__ г.

подписано электронно-цифровой подписью

Программа дисциплины

Теоретическая и прикладная механика

Направление подготовки: 15.03.06 - Мехатроника и робототехника

Профиль подготовки: Компьютерные технологии в мехатронике и робототехнике

Квалификация выпускника: бакалавр

Форма обучения: очное

Язык обучения: русский

Год начала обучения по образовательной программе: 2020

Содержание

1. Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине (модулю), соотнесенных с планируемыми результатами освоения ОПОП ВО
2. Место дисциплины (модуля) в структуре ОПОП ВО
3. Объем дисциплины (модуля) в зачетных единицах с указанием количества часов, выделенных на контактную работу обучающихся с преподавателем (по видам учебных занятий) и на самостоятельную работу обучающихся
4. Содержание дисциплины (модуля), структурированное по темам (разделам) с указанием отведенного на них количества академических часов и видов учебных занятий
 - 4.1. Структура и тематический план контактной и самостоятельной работы по дисциплине (модулю)
 - 4.2. Содержание дисциплины (модуля)
5. Перечень учебно-методического обеспечения для самостоятельной работы обучающихся по дисциплине (модулю)
6. Фонд оценочных средств по дисциплине (модулю)
 - 6.1. Перечень компетенций с указанием этапов их формирования в процессе освоения образовательной программы и форм контроля их освоения
 - 6.2. Описание показателей и критериев оценивания компетенций на различных этапах их формирования, описание шкал оценивания
 - 6.3. Типовые контрольные задания или иные материалы, необходимые для оценки знаний, умений, навыков и (или) опыта деятельности, характеризующих этапы формирования компетенций в процессе освоения образовательной программы
- 6.4. Методические материалы, определяющие процедуры оценивания знаний, умений, навыков и (или) опыта деятельности, характеризующих этапы формирования компетенций
7. Перечень литературы, необходимой для освоения дисциплины (модуля)
8. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети "Интернет", необходимых для освоения дисциплины (модуля)
9. Методические указания для обучающихся по освоению дисциплины (модуля)
10. Перечень информационных технологий, используемых при осуществлении образовательного процесса по дисциплине (модулю), включая перечень программного обеспечения и информационных справочных систем (при необходимости)
11. Описание материально-технической базы, необходимой для осуществления образовательного процесса по дисциплине (модулю)
12. Средства адаптации преподавания дисциплины (модуля) к потребностям обучающихся инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья
13. Приложение №1. Фонд оценочных средств
14. Приложение №2. Перечень литературы, необходимой для освоения дисциплины (модуля)
15. Приложение №3. Перечень информационных технологий, используемых для освоения дисциплины (модуля), включая перечень программного обеспечения и информационных справочных систем

Программу дисциплины разработал(а)(и) профессор, д.н. (профессор) Байрамов Ф.Д. (Кафедра механики и конструирования, Автомобильное отделение), FDBajramov@kpfu.ru

1. Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине (модулю), соотнесенных с планируемыми результатами освоения ОПОП ВО

Обучающийся, освоивший дисциплину (модуль), должен обладать следующими компетенциями:

Шифр компетенции	Расшифровка приобретаемой компетенции
ОК-7	способностью к самоорганизации и самообразованию
ОПК-2	владением физико-математическим аппаратом, необходимым для описания мехатронных и робототехнических систем
ПК-11	способностью производить расчеты и проектирование отдельных устройств и подсистем мехатронных и робототехнических систем с использованием стандартных исполнительных и управляющих устройств, средств автоматики, измерительной и вычислительной техники в соответствии с техническим заданием

Обучающийся, освоивший дисциплину (модуль):

Должен знать:

Способы самоорганизации и самообразования;

Физико-математический аппарат, необходимый для описания мехатронных и робототехнических систем;

Способы производить расчеты и проектирование отдельных устройств и подсистем мехатронных и робототехнических систем с использованием стандартных исполнительных и управляющих устройств, средств автоматики, измерительной и вычислительной техники в соответствии с техническим заданием.

Должен уметь:

Применять способы самоорганизации и самообразования;

Демонстрировать владение физико-математическим аппаратом, необходимым для описания мехатронных и робототехнических систем;

Производить расчеты и проектирование отдельных устройств и подсистем мехатронных и робототехнических систем с использованием стандартных исполнительных и управляющих устройств, средств автоматики, измерительной и вычислительной техники в соответствии с техническим заданием.

Должен владеть:

Способностью к самоорганизации и самообразованию;

Физико-математическим аппаратом, необходимым для описания мехатронных и робототехнических систем;

Способностью производить расчеты и проектирование отдельных устройств и подсистем мехатронных и робототехнических систем с использованием стандартных исполнительных и управляющих устройств, средств автоматики, измерительной и вычислительной техники в соответствии с техническим заданием.

2. Место дисциплины (модуля) в структуре ОПОП ВО

Данная дисциплина (модуль) включена в раздел "Б1.Б.15 Дисциплины (модули)" основной профессиональной образовательной программы 15.03.06 "Мехатроника и робототехника (Компьютерные технологии в мехатронике и робототехнике)" и относится к базовой (общепрофессиональной) части.

Осваивается на 2 курсе в 3 семестре.

3. Объем дисциплины (модуля) в зачетных единицах с указанием количества часов, выделенных на контактную работу обучающихся с преподавателем (по видам учебных занятий) и на самостоятельную работу обучающихся

Общая трудоемкость дисциплины составляет 2 зачетных(ые) единиц(ы) на 72 часа(ов).

Контактная работа - 36 часа(ов), в том числе лекции - 18 часа(ов), практические занятия - 0 часа(ов), лабораторные работы - 18 часа(ов), контроль самостоятельной работы - 0 часа(ов).

Самостоятельная работа - 36 часа(ов).

Контроль (зачёт / экзамен) - 0 часа(ов).

Форма промежуточного контроля дисциплины: зачет в 3 семестре.

4. Содержание дисциплины (модуля), структурированное по темам (разделам) с указанием отведенного на них количества академических часов и видов учебных занятий

4.1 Структура и тематический план контактной и самостоятельной работы по дисциплине (модулю)

N	Разделы дисциплины / модуля	Семестр	Виды и часы контактной работы, их трудоемкость (в часах)			Самостоятельная работа
			Лекции	Практические занятия	Лабораторные работы	
1.	Тема 1. Теоретическая механика. Введение. Кинематика точки.	3	1	0	1	2
2.	Тема 2. Поступательное движение твёрдого тела. Вращение твёрдого тела вокруг неподвижной оси.	3	1	0	1	2
3.	Тема 3. Плоское движение твёрдого тела.	3	1	0	1	2
4.	Тема 4. Сложное движение точки.	3	1	0	1	2
5.	Тема 5. Статика. Основные понятия и аксиомы статики. Система сходящихся сил.	3	1	0	1	2
6.	Тема 6. Теория моментов и пар сил. Равновесие абсолютно твёрдого тела.	3	1	0	1	2
7.	Тема 7. Равновесие тела при наличии трения. Центр тяжести твёрдого тела.	3	1	0	1	2
8.	Тема 8. Введение в динамику. Законы Ньютона. Задачи динамики.	3	1	0	1	2
9.	Тема 9. Динамика несвободной точки, динамика относительного движения точки.	3	1	0	1	2
10.	Тема 10. Прямолинейные колебания точки.	3	1	0	1	2
11.	Тема 11. Система материальных точек.	3	1	0	1	2
12.	Тема 12. Общие теоремы динамики материальной точки и механической системы.	3	1	0	1	2
13.	Тема 13. Приложения общих теорем динамики к твёрдому телу.	3	1	0	1	2
14.	Тема 14. Теория машин и механизмов. Структура и классификация механизмов.	3	1	0	1	2
15.	Тема 15. Кинематический анализ механизмов.	3	1	0	1	2
16.	Тема 16. Сопротивление материалов. Основные понятия. Эпюры внутренних усилий.	3	1	0	1	2
17.	Тема 17. Растяжение и сжатие прямого бруса.	3	1	0	1	2
18.	Тема 18. Детали машин. Механические передачи.	3	1	0	1	2
	Итого		18	0	18	36

4.2 Содержание дисциплины (модуля)

Тема 1. Теоретическая механика. Введение. Кинематика точки.

Предмет и разделы дисциплины, их задачи. Кинематика точки. Координатный способ задания движения точки. Векторный способ задания движения точки. Естественный способ задания движения точки. Траектория и уравнение движения точки. Скорость и ускорения точки и их определение при различных способах задания движения.

Тема 2. Поступательное движение твёрдого тела. Вращение твёрдого тела вокруг неподвижной оси.

Кинематика твёрдого тела. Понятие об абсолютно твёрдом теле. Поступательное движение твёрдого тела. Вращение твёрдого тела вокруг неподвижной оси. Уравнение вращательного движения. Угловая скорость и угловое ускорение тела. Скорости и ускорения точек твёрдого тела, вращающегося вокруг неподвижной оси.

Тема 3. Плоское движение твёрдого тела.

Плоское движение твёрдого тела и движение плоской фигуры в её плоскости. Скорости и ускорения точек плоской фигуры. Разложение движения плоской фигуры на поступательное движение вместе с полюсом и вращение вокруг полюса. Уравнения движения плоской фигуры. Теорема о проекциях скоростей двух точек плоской фигуры. Мгновенный центр скоростей.

Тема 4. Сложное движение точки.

Сложное движение точки. Абсолютное, относительное, переносное движения. Абсолютные, относительные, переносные скорости и ускорения. Теорема сложения скоростей. Теорема о сложении ускорений (теорема Кориолиса). Модуль и направление Кориолисова ускорения. Примеры на применение теорем о сложении скоростей и о сложении ускорений при поступательном и вращательном переносном движениях.

Тема 5. Статика. Основные понятия и аксиомы статики. Система сходящихся сил.

Предмет статики и её основные задачи. Основные определения и понятия статики. Аксиомы статики. Несвободное твёрдое тело. Связи. Реакции связей. Теорема о равновесии трёх непараллельных сил. Многоугольник сил. Система сходящихся сил: приведение к равнодействующей. Геометрические и аналитические условия равновесия.

Тема 6. Теория моментов и пар сил. Равновесие абсолютно твёрдого тела.

Теория моментов и пар сил. Момент силы относительно точки (центра). Момент силы относительно оси. Пара сил и её момент. Эквивалентность пар. Главный вектор и главный момент системы сил. Условия равновесия абсолютно твёрдого тела при действии различных систем сил. Статически определимые и статически неопределимые задачи.

Тема 7. Равновесие тела при наличии трения. Центр тяжести твёрдого тела.

Равновесие твёрдого тела при наличии трения. Трение скольжения. Трение качения. Конус трения. Центр тяжести твёрдого тела. Центр тяжести плоской фигуры. Статический момент площади плоской фигуры относительно оси. Центр тяжести линии. Методы определения центров тяжести тел. Положение центра тяжести некоторых тел.

Тема 8. Введение в динамику. Законы Ньютона. Задачи динамики.

Основные понятия. Законы Ньютона. Дифференциальные уравнения движения точки. Прямая и обратная задачи динамики. Свободное падение тела без учёта сопротивления воздуха. Движение тела, брошенного под углом к горизонту, без учёта сопротивления воздуха. Движение падающего тела с учётом сопротивления воздуха.

Тема 9. Динамика несвободной точки, динамика относительного движения точки.

Несвободная материальная точка. Связи и динамические реакции связей. Дифференциальные уравнения движения точки по заданной кривой. Принцип Даламбера для точки. Основной закон динамики относительного движения точки. Переносная и Кориолисова силы инерции. Принцип относительности классической механики. Случай относительного покоя.

Тема 10. Прямолинейные колебания точки.

Виды колебательных движений материальной точки. Свободные колебания материальной точки. Свободные колебания груза, подвешенного к пружине. Примеры на свободные колебания. Затухающие колебания материальной точки. Аперiodическое движение точки. Вынужденные колебания материальной точки. Явление биений. Явление резонанса.

Тема 11. Система материальных точек.

Система материальных точек. Твёрдое тело. Силы, действующие на точки системы. Центр масс системы материальных точек и его координаты. Теорема о движении центра масс. Моменты инерции твёрдого тела (системы). Радиус инерции. Теорема о моментах инерции твёрдого тела относительно параллельных осей. Центробежные моменты инерции тела.

Тема 12. Общие теоремы динамики материальной точки и механической системы.

Теоремы об изменении количества движения материальной точки и механической системы. Теоремы об изменении момента количества движения материальной точки и кинетического момента механической системы. Элементарная работа силы; работа на конечном пути. Работа силы тяжести и силы упругости. Потенциальные силы. Силовое поле, условия потенциальности силового поля. Теоремы об изменении кинетической энергии материальной точки и механической системы. Закон сохранения механической энергии материальной точки.

Тема 13. Приложения общих теорем динамики к твёрдому телу.

Дифференциальные уравнения поступательного движения твёрдого тела. Дифференциальное уравнение вращения твёрдого тела вокруг неподвижной оси. Физический маятник. Определение динамических реакций подшипников. Динамическая уравновешенность тела на оси вращения. Опытное определение моментов инерции твёрдых тел.

Тема 14. Теория машин и механизмов. Структура и классификация механизмов.

Основные понятия механизма и машины, классификация машин. Элементы механизмов: звенья, кинематические пары, их классификация. Кинематические цепи. Степень подвижности плоских кинематических цепей. Механизм как частный случай кинематической цепи. Степень подвижности механизма. Понятие о пассивных связях и лишние степени свободы. Обзор основных видов механизмов. Кинематическая схема механизмов. Замена высших кинематических пар в плоском механизме цепями с низшими кинематическими парами. Начальный механизм. Группы Ассур и их классификация. Последовательность образования плоского механизма по Ассуру. Структурный анализ плоского механизма. Классификация плоских механизмов.

Тема 15. Кинематический анализ механизмов.

Построение планов положений механизмов с двухповодковыми группами. Построение траекторий отдельных точек звеньев механизма. Метод планов скоростей и ускорений. Построение планов скоростей и ускорений для механизмов с двухповодковыми группами. Понятие об избыточных связях и местных подвижностях. Методы определения и устранения избыточных связей и местных подвижностей.

Тема 16. Соппротивление материалов. Основные понятия. Эпюры внутренних усилий.

Задачи и содержание курса "Соппротивление материалов". Основные гипотезы. Классификация внешних нагрузок: сосредоточенные и распределённые, поверхностные и объёмные, статические и динамические. Расчётные схемы. Брус, пластина, оболочка - объекты, изучаемые в курсе сопротивления материалов. Деформация и перемещения. Внутренние силы. Напряжения (полное, нормальное, касательное). Метод сечений. Построение эпюр внутренних сил при растяжении, кручении и плоском изгибе. Дифференциальные зависимости между M , Q и q при плоском изгибе. Вытекающие из них следствия.

Тема 17. Растяжение и сжатие прямого бруса.

Растяжение и сжатие прямого бруса. Напряжения в сечениях бруса. Продольные и поперечные деформации при растяжении (сжатии). Закон Гука при растяжении. Модуль упругости. Коэффициент Пуассона. Определение осевых перемещений. Расчёт на прочность при растяжении. Механические свойства материалов. Испытание материалов на растяжение. Основные механические характеристики материала. Определение допускаемых напряжений.

Тема 18. Детали машин. Механические передачи.

Фрикционные передачи, принцип их работы, основные типы. Достоинства, недостатки и область применения. Передаточное соотношение. Редукторы и мультипликаторы, реверсивные устройства, коробки передач и вариаторы скорости. Назначение редукторов, их классификация. Основные схемы редукторов и их особенности. Выбор типа редуктора. Мультипликаторы. Реверсивные устройства, основные виды. Коробки передач и вариаторы скорости, основные виды. Основные характеристики. Достоинства, недостатки, области применения. Зубчатые передачи. Общие сведения и классификация зубчатых передач. Достоинства и недостатки, области применения. Ременные передачи. Общее устройство. Достоинства, недостатки, области применения. Цепные передачи. Общие сведения. Достоинства и недостатки, области применения. Червячные передачи. Достоинства, недостатки, области применения.

5. Перечень учебно-методического обеспечения для самостоятельной работы обучающихся по дисциплине (модулю)

Самостоятельная работа обучающихся выполняется по заданию и при методическом руководстве преподавателя, но без его непосредственного участия. Самостоятельная работа подразделяется на самостоятельную работу на аудиторных занятиях и на внеаудиторную самостоятельную работу. Самостоятельная работа обучающихся включает как полностью самостоятельное освоение отдельных тем (разделов) дисциплины, так и проработку тем (разделов), осваиваемых во время аудиторной работы. Во время самостоятельной работы обучающиеся читают и конспектируют учебную, научную и справочную литературу, выполняют задания, направленные на закрепление знаний и отработку умений и навыков, готовятся к текущему и промежуточному контролю по дисциплине.

Организация самостоятельной работы обучающихся регламентируется нормативными документами, учебно-методической литературой и электронными образовательными ресурсами, включая:

Порядок организации и осуществления образовательной деятельности по образовательным программам высшего образования - программам бакалавриата, программам специалитета, программам магистратуры (утвержден приказом Министерства образования и науки Российской Федерации от 5 апреля 2017 года №301)

Письмо Министерства образования Российской Федерации №14-55-996ин/15 от 27 ноября 2002 г. "Об активизации самостоятельной работы студентов высших учебных заведений"

Устав федерального государственного автономного образовательного учреждения "Казанский (Приволжский) федеральный университет"

Правила внутреннего распорядка федерального государственного автономного образовательного учреждения высшего профессионального образования "Казанский (Приволжский) федеральный университет"

Локальные нормативные акты Казанского (Приволжского) федерального университета

6. Фонд оценочных средств по дисциплине (модулю)

6.1 Перечень компетенций с указанием этапов их формирования в процессе освоения образовательной программы и форм контроля их освоения

Этап	Форма контроля	Оцениваемые компетенции	Темы (разделы) дисциплины
Семестр 3			
	<i>Текущий контроль</i>		
1	Письменное домашнее задание	ОПК-2 , ПК-11 , ОК-7	14. Теория машин и механизмов. Структура и классификация механизмов. 15. Кинематический анализ механизмов. 16. Сопротивление материалов. Основные понятия. Эпюры внутренних усилий.
2	Контрольная работа	ОК-7 , ОПК-2 , ПК-11	1. Теоретическая механика. Введение. Кинематика точки. 2. Поступательное движение твёрдого тела. Вращение твёрдого тела вокруг неподвижной оси. 3. Плоское движение твёрдого тела. 4. Сложное движение точки. 6. Теория моментов и пар сил. Равновесие абсолютно твёрдого тела. 7. Равновесие тела при наличии трения. Центр тяжести твёрдого тела. 8. Введение в динамику. Законы Ньютона. Задачи динамики. 9. Динамика несвободной точки, динамика относительного движения точки. 12. Общие теоремы динамики материальной точки и механической системы.
3	Лабораторные работы	ОК-7 , ОПК-2 , ПК-11	16. Сопротивление материалов. Основные понятия. Эпюры внутренних усилий. 17. Растяжение и сжатие прямого бруса.
	Зачет	ОК-7, ОПК-2, ПК-11	

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

Форма контроля	Критерии оценивания				Этап
	Отлично	Хорошо	Удовл.	Неуд.	
Семестр 3					
Текущий контроль					
Письменное домашнее задание	Правильно выполнены все задания. Продемонстрирован высокий уровень владения материалом. Проявлены превосходные способности применять знания и умения к выполнению конкретных заданий.	Правильно выполнена большая часть заданий. Присутствуют незначительные ошибки. Проявлен хороший уровень владения материалом. Проявлены средние способности применять знания и умения к выполнению конкретных заданий.	Задания выполнены более чем наполовину. Присутствуют серьёзные ошибки. Проявлен удовлетворительный уровень владения материалом. Проявлены низкие способности применять знания и умения к выполнению конкретных заданий.	Задания выполнены менее чем наполовину. Проявлен неудовлетворительный уровень владения материалом. Проявлены недостаточные способности применять знания и умения к выполнению конкретных заданий.	1

Форма контроля	Критерии оценивания				Этап
	Отлично	Хорошо	Удовл.	Неуд.	
Контрольная работа	Правильно выполнены все задания. Продемонстрирован высокий уровень владения материалом. Проявлены превосходные способности применять знания и умения к выполнению конкретных заданий.	Правильно выполнена большая часть заданий. Присутствуют незначительные ошибки. Проявлен хороший уровень владения материалом. Проявлены средние способности применять знания и умения к выполнению конкретных заданий.	Задания выполнены более чем наполовину. Присутствуют серьезные ошибки. Проявлен удовлетворительный уровень владения материалом. Проявлены низкие способности применять знания и умения к выполнению конкретных заданий.	Задания выполнены менее чем наполовину. Проявлен неудовлетворительный уровень владения материалом. Проявлены недостаточные способности применять знания и умения к выполнению конкретных заданий.	2
Лабораторные работы	Оборудование и методы использованы правильно. Проявлена превосходная теоретическая подготовка. Необходимые навыки и умения полностью освоены. Результат лабораторной работы полностью соответствует её целям.	Оборудование и методы использованы в основном правильно. Проявлена хорошая теоретическая подготовка. Необходимые навыки и умения в основном освоены. Результат лабораторной работы в основном соответствует её целям.	Оборудование и методы частично использованы правильно. Проявлена удовлетворительная теоретическая подготовка. Необходимые навыки и умения частично освоены. Результат лабораторной работы частично соответствует её целям.	Оборудование и методы использованы неправильно. Проявлена неудовлетворительная теоретическая подготовка. Необходимые навыки и умения не освоены. Результат лабораторной работы не соответствует её целям.	3
	Зачтено		Не зачтено		
Зачет	Обучающийся обнаружил знание основного учебно-программного материала в объеме, необходимом для дальнейшей учебы и предстоящей работы по специальности, справился с выполнением заданий, предусмотренных программой дисциплины.		Обучающийся обнаружил значительные пробелы в знаниях основного учебно-программного материала, допустил принципиальные ошибки в выполнении предусмотренных программой заданий и не способен продолжить обучение или приступить по окончании университета к профессиональной деятельности без дополнительных занятий по соответствующей дисциплине.		

6.3 Типовые контрольные задания или иные материалы, необходимые для оценки знаний, умений, навыков и (или) опыта деятельности, характеризующих этапы формирования компетенций в процессе освоения образовательной программы

Семестр 3

Текущий контроль

1. Письменное домашнее задание

Темы 14, 15, 16

СТРУКТУРНЫЙ АНАЛИЗ ПЛОСКОГО МЕХАНИЗМА.

Провести структурный анализ плоского рычажного механизма (схему на задание получить у преподавателя).

1. Определить, какие из звеньев являются кривошипом, шатуном, ползуном, кулисой, коромыслом. Наименование звеньев записать в таблицу основных результатов.
2. Вычертить одно из положений механизма в виде структурной схемы, при котором достаточно наглядно видны все звенья (не будет наложения одного звена на другое). Указать стрелкой направление вращения входного звена - кривошипа.
3. Пронумеровать звенья арабскими цифрами в порядке их присоединения к кривошипу (1,2,3 и т.д.).
4. Обозначить кинематические пары заглавными латинскими буквами в последовательности присоединения звеньев.
5. Определить:
 - число подвижных звеньев (n);
 - тип кинематических пар (В - вращательная, П- поступательная);
 - количество одноподвижных (р1) и двухподвижных (р2) кинематических пар;

- степень подвижности W механизма;
- наличие пассивных связей и лишних степеней свободы;

Результаты занести в таблицу.

6. Разбить механизм на структурные группы Ассура и начальный механизм.
7. Вычертить структурные группы Ассура и начальный механизм с правильным обозначением кинематических пар и звеньев механизма, начиная с наиболее удаленной группы.
8. Определить для каждой группы Ассура класс, вид, степень подвижности и составить структурную формулу механизма.
9. Определить степень подвижности начального механизма и составить структурную формулу.
10. Составить структурную формулу для механизма в целом.
11. Определить класс всего механизма.

ПОСТРОЕНИЕ ЭПЮР ВНУТРЕННИХ УСИЛИЙ.

Для заданных расчетных схем требуется:

1. Определить опорные реакции, если это необходимо.
2. Записать уравнения продольных (осевых) сил, крутящих моментов, поперечных сил и изгибающих моментов для всех участков заданной схемы.
3. Вычислить значения продольных (осевых) сил, крутящих моментов, поперечных сил и изгибающих моментов в сечениях через один метр. Для участков, где имеет место нелинейный закон изменения внутренних усилий, ординаты эпюр вычислить не менее чем в четырех сечениях.
4. Произвести проверку эпюр на основе известных дифференциальных зависимостей, этот анализ кратко изложить в расчётно-пояснительной записке.
5. Установить опасное сечение и расчетные значения внутренних усилий.
6. Оформить расчётно-пояснительную записку. Расчётные схемы и эпюры внутренних усилий с обозначением числовых размеров и ординат в характерных точках (в том числе и экстремальные значения ординат) выполнить на вкладышах с соблюдением всех требований технического черчения.

2. Контрольная работа

Темы 1, 2, 3, 4, 6, 7, 8, 9, 12

Контрольная работа состоит из трёх-четырёх задач, которые студенты берут из [5] списка основной литературы.

По разделу "Кинематика" выполняются задания из числа: К.1 - "Определение скорости и ускорения точки по заданным уравнениям её движения", К.2 - "Определение скоростей и ускорений точек твёрдого тела при поступательном и вращательном движениях", К.3 - "Кинематический анализ плоского механизма", К.7 - "Определение абсолютной скорости и абсолютного ускорения точки".

По разделу "Статика" студенты выполняют задания из следующего числа ниже перечисленных: С.1 - "Определение реакций опор твёрдого тела", С.2 - "Определение реакций опор и сил в стержнях плоской фермы", С.3 - "Определение реакций опор составной конструкции (система двух тел)", С.5 - "Равновесие с учётом сцепления (трения покоя)", С.7 - "Определение реакций опор твёрдого тела", С.8 - "Определение положения центра тяжести".

По разделу "Динамика" выполняются задания из числа: Д.1 - "Интегрирование дифференциальных уравнений движения материальной точки, находящейся под действием постоянных сил", Д.2 - "Интегрирование дифференциальных уравнений движения материальной точки, находящейся под действием переменных сил", Д.4 - "Исследование относительного движения материальной точки", Д.6 - "Применение основных теорем динамики к исследованию движения материальной точки", Д.7 - "Применение теоремы о движении центра масс к исследованию движения механической системы", Д.10 - "Применение теоремы об изменении кинетической энергии к изучению движения механической системы", Д.14 - "Применение принципа возможных перемещений к решению задач о равновесии сил, приложенных к механической системе с одной степенью свободы".

Задания (из числа выше перечисленных) и номер варианта (шифр) определяются преподавателем.

Контрольная работа выполняется в отдельной тетради, на обложке которой указывается отделение, специальность, номер группы, фамилия и инициалы студента и название кафедры.

При оформлении контрольной работы рекомендуется выполнять следующие правила:

- 1) в тетради оставлять поля шириной 3,5 - 4 см для замечаний рецензента;
- 2) текст условия задачи с числовыми данными переписать из задачника полностью;
- 3) составить аккуратные чертежи в масштабе с помощью карандаша, линейки и циркуля; не допускается выполнение чертежей от руки;
- 4) на чертежах необходимо указывать все необходимые размеры и все векторы, упоминаемые в решении задачи;
- 5) решение задач аргументировать ссылками на определения, аксиомы или теоремы;
- 6) все вычисления вести в буквенной форме, а числовые значения букв подставлять лишь в окончательные результаты; особое внимание следует обратить на чёткость изображения буквенных символов;
- 7) записи, выполненные рукописным, чётким почерком с высотой букв не менее 3 мм, следует выполнять без существенных исправлений.

Невыполнение этих рекомендаций затрудняет проверку контрольной работы и создает трудности при его защите. Контрольная работа, выполненная студентом не по шифру (варианту), возвращается без рассмотрения.

Если после проверки преподавателем какие-либо задачи контрольной работы окажутся не зачѣнными, то все исправления следует производить в той же тетради на чистых листах, озаглавленных "Работа над ошибками". Студент должен исправить все отмеченные ошибки. Если задачи решены правильно, то работа возвращается студенту с пометкой "допущено к защите". Каждое из допущенных к защите контрольных заданий должно быть защищено студентом очно; в процессе защиты ему предлагаются вопросы, относящиеся к представленному им решению задач, вопросы по теории по темам задач; как правило, студенту предлагается самостоятельно решить задачу (пример) по одной из тем защищаемого контрольного задания.

После защиты контрольной работы, предусмотренной учебным планом в данном семестре, студент допускается к зачѣту и экзамену согласно учебному плану специальности по соответствующему разделу курса теоретической механики.

Указания к выполнению задач контрольной работы по разделу "Кинематика".

Задачи по кинематике решаются аналитическим способом путѣм составления уравнений движения точки, тела в выбранной или заданной системе координат. При решении задач целесообразно придерживаться следующего плана:

- 1) установить объект движения (точку или тело);
- 2) выявить все связи и показать на расчѣтной схеме систему координат, наиболее удобную для составления уравнений движения;
- 3) определить способ задания движения точки;
- 4) решить полученную систему уравнений относительно искомым величин.

При решении задач задания К.1 "Определение скорости и ускорения точки по заданным уравнениям её движения" целесообразно придерживаться следующего порядка:

1. Исключив из заданных в координатной форме уравнений движения время t , найти уравнение кривой, часть которой (или целиком вся кривая) является траекторией движения. Начертить в масштабе траекторию и отметить на ней положения точки в начальный и в заданный моменты времени.
2. Проекции векторов скорости и ускорения точки находим из уравнений движения методом проекций, предварительно их продифференцировав и вычислив значения производных при $t=t_1$ с.
3. По найденным проекциям определяют модули векторов скорости и ускорения, а также касательного и нормального ускорений точки.
4. Вектора скорости и ускорений строят по полученным проекциям. Затем вычисляют радиус кривизны траектории в точке при $t=t_1$ с.
5. Графическое построение скорости и ускорения является косвенным контролем правильности аналитических вычислений. В случае, если вычисления являются верными, вектор скорости будет направлен по касательной к кривой траектории движения (для прямой - совпадает с отрезком данной прямой), а вектор полного ускорения после разложения на касательную и нормальную составляющие даѣт в масштабе значения этих составляющих. Кроме того, направления этих векторов, а также составляющих полного ускорения, позволяют проверять знаки значений данных величин.

При решении задачи К.2 "Определение скоростей и ускорений точек тѣрѣдого тела при поступательном и вращательном движениях" вначале определяют коэффициенты C , при которых осуществляется требуемое движение груза. Затем, используя заданные кинематические связи движения тел, определяют скорость и ускорение груза 1 и точки M одного из колѣс в момент времени $t=t_1$ с. Эти задачи рекомендуется решать в следующем порядке:

1. Используя заданные условия движения груза 1 определяют постоянные C . Постоянные C_0 и C_1 определяются из заданного уравнения движения груза при $t=0$ с, а постоянная C_2 определяется из условия, что при $t=t_2$ с координата груза равна x_2 . Таким образом, уравнение движения груза 1 становится определённым, что дает возможность вычислить его кинематические параметры (скорость, ускорение) в любой момент времени
2. Определяют кинематические характеристики (угловая скорость и ускорение) колеса, которому принадлежит точка M . Для этого записывают уравнения, связывающие вращательные движения касающихся окружностей, выраженные в равенстве линейных скоростей точек этих окружностей (окружности не проскальзывают друг по другу!) при известной скорости точек одной из них.
3. По известным формулам определяют скорость, вращательную и центростремительную составляющие ускорения точки M , а также полное её ускорение.
4. Показав на рисунке механизма направления угловой скорости и ускорения колеса, на котором расположена точка M , проводят направления векторов скорости, центростремительного, вращательного и полного ускорений этой точки.

При решении, задач задания К.3 "Кинематический анализ плоского механизма" необходимо тщательно изучить приведѣнное ниже решение и применить описанные там способы к решению задачи своего варианта.

Приведѣм рекомендуемый порядок решения этих задач.

1. Находят мгновенный центр скоростей (МЦС) тела, совершающего плоское движение.
2. Определяют угловую скорость звена, которому принадлежат точки B и C (это звено совершает плоское движение).
3. Вычисляют скорости точек B и C , на рисунке показывают направления угловой скорости звена, совершающего плоское движение, векторов скоростей точек B и C .
4. Проверяют правильность вычислений модулей скоростей точек B и C .

5. Определяют угловое ускорение звена, совершающего плоское движение, а также ускорения точек В и С. Методика определения этих параметров в зависимости от вида предложенного механизма различна. Различие состоит в том, что для кривошипно-шатунного механизма ускорение ползуна В направлено вдоль направляющей ползуна. Для механизмов с колёсами направления ни ускорения точки В, ни ускорения точки С заранее неизвестны. Однако для всех механизмов нужно уметь рассчитать и определить направления составляющих ускорения точки. Угловое ускорение звена, совершающего плоское движение, в кривошипно-шатунном механизме рассчитывается

после определения касательного ускорения точки В при её вращении вокруг полюса А, найденного способом проекций. В механизмах с подвижными и неподвижными колёсами, учитывая выше сказанное, можно путём дифференцирования угловой скорости звена, совершающего плоское движение, по времени с дальнейшим преобразованием этого выражения вычислить угловое ускорение этого звена. В механизмах с обоими подвижными колёсами из-за равномерного вращения обоих колёс угловое ускорение звена, совершающего плоское движение, равно нулю.

6. На рисунке показывают направление углового ускорения звена, совершающего плоское движение. Для кривошипно-шатунного механизма направление этого углового ускорения соответствует положительному направлению касательного ускорения точки В при относительном вращении звена АВ вокруг полюса А. Для механизма с одним подвижным колесом направление углового ускорения звена, совершающего плоское движение, определяется направлением углового ускорения кривошипа.

Для решения задачи из задания К.7 "Определение абсолютной скорости и абсолютного ускорения точки" предварительно изучите тему "Сложное движение точки" и, тогда, используя теоремы о сложении скоростей и ускорений точки (теорема Кориолиса), придерживайтесь следующей последовательности действий:

1. В начале необходимо установить относительное положение точки М в канале тела D в данный момент времени t_1 . Если полученное значение дуговой координаты будет отрицательным, отложите точку М1 на рисунке с другой стороны от точки О. Примерно для половины вариантов точка М может двигаться в обоих направлениях от начальной точки отсчёта дуговой координаты точки М, относительное движение которой задано естественным способом. Поэтому, если значение по-лучится положительным, положение точки М соответствует показанному на рисунке.

2. Используя дифференцирование заданных уравнений движений тела и точки М, найдите компоненты скорости и ускорения в переносном и относительном движениях, а также поворотное (Кориолисово) ускорение в данный момент времени и в найденном положении М1 точки М относительно тела (при $t = t_1$ с).

3. Абсолютная скорость точки М находится как геометрическая сумма относительной и переносной скоростей. В приведённых вариантах задания переносное движение тела D может быть вращательным или поступательным.

4. Определяют абсолютное ускорение точки как геометрическую сумму переносного, относительного и (при наличии) Кориолисова (поворотного) ускорений.

5. С целью самопроверки рекомендуется полученные величины показать на рисунке и сложить их геометрически.

Задачи по статике решаются аналитическим способом путём составления уравнений равновесия. При решении задач целесообразно придерживаться следующего плана:

- 1) установить объект равновесия;
- 2) выявить все связи и показать на расчётной схеме все их реакции, а также все активные силы;
- 3) определить вид системы сил, действующих на данный объект равновесия;
- 4) выбрать наиболее удобную для составления и решения уравнений равновесия систему координат;
- 5) составить систему уравнений равновесия рассматриваемого объекта, находящегося в равновесии под действием данной системы сил;
- 6) решить полученную систему уравнений относительно искомых величин.

Задачи на равновесие твёрдых тел, находящихся под действием плоской системы сил, решаются по приведённому ниже общему плану.

Уравнения равновесия твёрдого тела в случае произвольной плоской системы сил можно составить в одной из трёх форм. Выбирая ту или иную форму уравнений равновесия, следует стремиться к получению наиболее простой системы уравнений, чтобы в каждое из них входило минимальное число неизвестных. Необходимо иметь в виду, что получению более простой системы уравнений способствует также удачный выбор системы координат. Оси координат следует направлять так, чтобы они были перпендикулярны к некоторым неизвестным реакциям. Тогда эти реакции в соответствующие уравнения проекций не войдут. С этой же целью точки для составления уравнений моментов следует выбирать там, где пересекается больше неизвестных реакций (если только это не усложнит вычисление плеч других сил). При вычислении моментов часто бывает удобно разлагать некоторые силы на составляющие и, пользуясь теоремой Вариньона, находить момент силы как сумму моментов этих составляющих.

В статике твёрдого тела наряду с задачами равновесия одного тела приходится рассматривать и задачи равновесия системы сочленённых тел, т.е. конструкции, состоящей из нескольких связанных не жёстко друг с другом частей. В сочленённых системах различают внешние связи (опоры), скрепляющие конструкцию с телами, не входящими в её состав, и внутренние связи, соединяющие части конструкции между собой.

Решение задач равновесия сочленённых систем можно произвести двумя способами.

Первый способ. Освободиться только от внешних связей и составить уравнения равновесия для всей конструкции в целом как для одного твёрдого тела. Правомерность составления этих уравнений следует из аксиомы отвердевания, согласно которой система сил, действующих на конструкцию, при равновесии должна удовлетворять условиям равновесия твёрдого тела, хотя конструкция после освобождения от внешних опор и не остаётся жёсткой. Часто число полученных таким образом уравнений оказывается меньше числа неизвестных, однако это обстоятельство ещё не делает задачу статически неопределённой. Если расчленив конструкцию на отдельные части и составить уравнения равновесия для одной или нескольких частей с учётом реакций внутренних связей, то число неизвестных может оказаться не больше числа всех составленных независимых уравнений равновесия. В этом случае задача является статически определённой.

Второй способ. Конструкция сразу расчленяется на отдельные жёсткие части и рассматривается равновесие каждой из них в отдельности с учётом внутренних реакций.

Задачи равновесия твёрдых тел, находящихся под действием пространственной системы сил, решаются по изложенному общему плану.

Для равновесия твёрдого тела под действием пространственной системы сил необходимо и достаточно, чтобы сумма проекций всех действующих сил (активных и пассивных) на произвольно выбранные оси декартовых координат и суммы моментов всех сил относительно этих осей равнялись нулю.

Для того чтобы задача была статически определённой, число неизвестных, входящих в эти уравнения, не должно быть более шести. Выбирая систему координат, следует стремиться к тому, чтобы оси координат были параллельны или перпендикулярны к возможно большему числу неизвестных реакций. Тогда эти реакции либо проектируются на оси в натуральную величину, либо их проекции на оси координат равны нулю. Кроме того, желательно начало координат выбрать так, чтобы оси пересекались как можно больше неизвестных реакций. В этом случае они не войдут в уравнение моментов.

При составлении уравнений равновесия наибольшее затруднение вызывает вычисление моментов сил относительно осей координат. В некоторых случаях бывает удобно, как и в случае плоской системы сил, разложить силу на составляющие, параллельные координатным осям, и находить момент силы относительно оси по теореме Вариньона как алгебраическую сумму моментов составляющих. В сложных случаях для облегчения вычисления моментов сил рекомендуется изобразить на вспомогательном рисунке проекцию рассматриваемой конструкции и приложенных к ней сил на плоскость, перпендикулярную к оси, относительно которой определяются моменты сил. При этом проекции сил даются со стороны положительного направления оси.

Указания к выполнению задач контрольной работы по разделу "Динамика".

Задачи по динамике решаются аналитическим способом - путём составления уравнений движения точки, тела в выбранной или заданной системе координат.

При решении задач заданий Д.1 "Интегрирование дифференциальных уравнений движения материальной точки, находящейся под действием постоянных сил" и Д.2 "Интегрирование дифференциальных уравнений движения материальной точки, находящейся под действием переменных сил" целесообразно придерживаться следующей последовательности:

- 1) установить объект движения (точку или тело);
- 2) выявить все связи и показать на расчётной схеме инерциальную систему отсчёта, наиболее удобную для составления уравнений движения;
- 3) определить способ задания движения точки;
- 4) составить схему действующих на материальную точку сил, а в случае несвободного движения точки предварительно применить принцип освобождения от связей;
- 5) установить начальные условия движения точки, т.е. выразить при $t=0$ с начальные координаты и проекции на координатные оси начальной скорости точки;
- 6) составить на основании схемы сил основное уравнение динамики точки в проекции на выбранные оси координат, т.е. составить систему дифференциальных уравнений движения точки;
- 7) решить полученную систему уравнений задачи Коши относительно искомых величин, т.е. проинтегрировать полученную систему уравнений, определив постоянные интегрирования из начальных условий;
- 8) произвести кинематическое исследование полученного решения;
- 9) по возможности, составить уравнение траектории точки и построить траекторию точки.

При решении задач задания Д.4 "Исследование относительного движения материальной точки" целесообразно придерживаться следующего плана:

- 1) выявить все связи и показать на расчётной схеме инерциальную (неподвижную) и неинерциальную (подвижную) системы отсчёта;
- 2) составить схему действующих на материальную точку активных сил, а в случае несвободного движения точки предварительно применить принцип освобождения от связей и показать реакции связей и силы трения;
- 3) найти ускорение точки в переносном движении и Кориолисово ускорение;
- 4) определить переносную и Кориолисову силы инерции;
- 5) изучить движение несвободной материальной точки, для чего к действующим активным силам и реакциям связей добавить силы инерции точки, после чего составить схему сил;
- 6) установить начальные условия движения точки;
- 7) составить и проинтегрировать систему дифференциальных уравнений относительного движения точки;
- 8) изучая относительное равновесие, исходить из системы уравнений равновесия активных сил, реакций связей и переносной силы инерции;

9) проанализировать полученное решение с точки зрения кинематики.

При решении задач задания Д.6 "Применение основных теорем динамики к исследованию движения материальной точки" целесообразно придерживаться следующей последовательности:

Траекторию движения точки разбивают на криволинейные и прямолинейные участки.

На криволинейных участках траектории для определения скорости точки используют теорему об изменении кинетической энергии точки и действуют по ниже приведенной схеме:

- 1) выбирают систему координатных осей;
- 2) составляют схему действующих на точку сил. В случае изучения движения несвободной точки, предварительно освободить её от связей, введя действующие реакции связей;
- 3) установить значения модулей скоростей в начальном и конечном положениях, направив их по касательной к траектории;
- 4) применить теорему об изменении кинетической энергии в интегральной форме;
- 5) из получившегося уравнения определить искомые величины.

На прямолинейных участках движения точки руководствуются следующим:

а) в случае задания длины участка применяют теорему об изменении кинетической энергии точки в интегральной форме по выше приведённой схеме;

б) в случае же задания времени движения точки по прямолинейному участку применяют теорему об изменении количества движения точки в интегральной форме. При этом придерживаются следующего алгоритма решения:

- 1) выбирают координатную систему;
- 2) составляют схему действующих сил, включая и реакции связей;
- 3) составляют на основании теоремы об изменении количества движения точки для случая движения точки по плоскости два скалярных уравнения, проектируя векторное выражение теоремы на координатные оси;
- 4) из этих уравнений определяют искомые неизвестные.

Для определения давления движущейся точки на неподвижную плоскую кривую используют или основную теорему динамики в проекции на главную нормаль, или, применяя принцип Германа - Эйлера - Даламбера для материальной точки, записывают уравнение кинестатики в проекции на главную нормаль к кривой, в которое входит центробежная сила инерции.

Задачи задания Д.10 "Применение теоремы об изменении кинетической энергии к изучению движения механической системы" целесообразно решать в такой последовательности:

- 1) составить схему всех действующих (внешних и внутренних) сил на точки (тела) системы. Так как нити (канаты, верёвки) невесомы и нерастяжимы, то внутренние силы не принимаются во внимание. Учитывают только силы трения скольжения и моменты от сил трения качения тел;
- 2) определить начальные и конечные скорости точек и угловые скорости тел системы. Если заданы уравнения движения тел (точек), то их угловые скорости и скорости центров масс вычисляются для любого момента времени;
- 3) выразить все скорости и угловые скорости тел через искомую величину;
- 4) составить выражение для кинетической энергии системы;
- 5) определить пути, пройденные точками приложения сил при прохождении телом 1 расстояния s ;
- 6) применить теорему об изменении кинетической энергии и из составленного выражения определить искомую величину.

Задачи задания Д.14 "Применение принципа возможных перемещений к решению задач о равновесии сил, приложенных к механической системе с одной степенью свободы" целесообразно решать в такой последовательности:

- 1) изобразить на рисунке все активные силы;
- 2) при наличии неидеальных связей добавить соответствующие реакции связей (например, силы трения);
- 3) в случае необходимости определить реакцию связи, мысленно отбросив соответствующую связь и заменив её искомой реакцией.

В данном задании представлены механические системы с одной степенью свободы. Поэтому далее поступают следующим образом:

- 4) дать возможное перемещение одной из точек системы (обычно это точка ведущего звена механизма) и выразить возможные перемещения точек приложения сил в зависимости от заданного возможного перемещения;
- 5) вычислить сумму работ всех сил, указанных в пунктах 1), 2) и 3), на соответствующих возможных перемещениях их точек приложения и приравнять эту сумму нулю;
- 6) решив составленное уравнение равновесия, определить искомую величину.

Все пункты вышеизложенного плана должны быть отражены в пояснениях, сопровождающих решение каждой задачи.

Целью контрольной работы является приобретение навыков самостоятельного решения поставленных задач и проработка соответствующих тем, используемых для их решения.

Контрольная работа способствует закреплению, углублению и обобщению теоретических знаний, а также применению этих знаний к решению разнообразных задач механики в целом.

3. Лабораторные работы

Темы 16, 17

Лабораторная работа ♦1. "Испытание материалов на растяжение".

Изучение поведения металла под действием нагрузки проводится путем испытания стандартных образцов на специальных испытательных машинах. В результате испытаний определяются механические характеристики материала, которые позволяют оценить его прочность и пластичность.

Лабораторная работа ♦2. "Испытание материалов на сжатие".

Экспериментальное определение механических характеристик и исследование особенностей деформирования и разрушения на сжатие. Испытания стандартных образцов проводятся на специальных машинах.

Лабораторная работа ♦3. "Определение модуля упругости и коэффициента Пуассона материалов".

Поясняется механический смысл модуля упругости и коэффициента Пуассона, а также метод их экспериментального определения.

Лабораторная работа ♦4. "Испытание материалов на срез".

Дается описание основных гипотез, на которых основан теоретический расчет болтовых соединений. Приводятся расчетные схемы и формулы. Дается схема испытательной машины.

Лабораторная работа ♦5. "Испытание материалов на кручение".

Испытание проводится на стандартных образцах различных материалов на специальных машинах. Определяются пределы прочности при кручении.

Лабораторная работа ♦6. "Определение напряжений и прогибов при плоском изгибе балки".

Описана экспериментальная установка для определения нормальных напряжений и вертикальных перемещений (прогибов) балки. При измерении нормальных напряжений использованы датчики омического сопротивления, а прогибов ? индикаторы часового типа. В заключение работы проводится сравнение теоретических и экспериментальных результатов.

Лабораторная работа ♦7. "Изучение плоского и косоугольного изгиба балки".

Приобретение навыков, позволяющих на практике различать два типа изгиба - плоский и косоугольный. Приводятся основные теоретические положения. Определение перемещений экспериментальным путем и сравнение их с аналогичными теоретическими величинами.

Лабораторная работа ♦8. "Определение перемещений и напряжений кривоугольного бруса".

Экспериментальное определение перемещений и напряжений кривоугольного бруса в сравнении с теоретическими расчетами.

Лабораторная работа ♦9. "Определение нормальных напряжений при внецентренном растяжении".

Даны теоретические сведения по данной теме. Описан порядок проведения работы. Экспериментальные данные сравниваются с теоретическими.

Лабораторная работа ♦10. "Определение критической силы для центрально-сжатого стержня".

Рассматривается стержень с шарнирно-закрепленными концами под действием продольной сжимающей силы. Фиксируется та нагрузка, при которой происходит потеря устойчивости.

Зачет

Вопросы к зачету:

Кинематика

1. Предмет и задачи кинематики. Пространство и время в классической механике. Система от-счёта.
2. Векторный способ задания движения точки. Уравнение движения, траектория, векторы скорости и ускорения точки.
3. Координатный способ задания движения. Траектория, уравнения движения, скорость и ускорение точки.
4. Естественный способ задания движения точки. Скорость, касательное и нормальное ускорения точки.
5. Задачи кинематики абсолютно твёрдого тела. Поступательное движение твёрдого тела.
6. Теорема о траекториях, скоростях и ускорениях поступательно движущегося твёрдого тела.
7. Вращение твёрдого тела вокруг неподвижной оси. Уравнение вращательного движения. Угловая скорость и угловое ускорение твёрдого тела.
8. Вращение твёрдого тела вокруг неподвижной оси. Векторные формулы для скоростей и ускорений точек вращающегося тела.
9. Плоское движение твёрдого тела. Сведение плоского движения тела к движению плоской фигуры в ее плоскости.
10. Плоское движение твёрдого тела. Разложение движения плоской фигуры на поступательное и вращательное движения. Уравнения плоского движения тела.
11. Определение скоростей точек твёрдого тела при плоском движении. Мгновенный центр скоростей плоской фигуры.

12. Определение ускорений точек твёрдого тела при плоском движении.
13. Кинематика сложного движения точки. Теорема о сложении скоростей точки в сложном движении.
14. Теорема о сложении ускорений в сложном движении точки (теорема Кориолиса).

Статика

15. Предмет статики и её основные задачи. Основные определения и понятия статики.
16. Аксиома равновесия двух сил. Аксиома присоединения и исключения уравнивающих сил. Аксиома параллелограмма. Аксиома равенства действия и противодействия. Принцип затвердевания. Принцип освобожденности от связи.
17. Теорема о равновесии трёх непараллельных сил.
18. Система сходящихся сил; приведение к равнодействующей. Аналитический способ определения равнодействующей.
19. Геометрические и аналитические условия равновесия системы сходящихся сил.
20. Момент силы относительно точки (центра).
21. Момент силы относительно оси.
22. Связь между моментами силы относительно оси и относительно точки, лежащей на оси.
23. Пара сил и её момент (алгебраические и векторные моменты пары). Теорема об эквивалентности пар.
24. Сложение пар и условия равновесия систем пар.
25. Параллельный перенос силы (лемма о параллельном переносе силы). Главный вектор и главный момент системы сил.
26. Приведение системы сил к центру (основная теорема статики).
27. Условие существования равнодействующей для системы сил.
28. Условия равновесия абсолютно твёрдого тела при действии различных систем сил.
29. Три формы условий равновесия плоской системы сил.
30. Статически определяемые и статически неопределимые задачи.
31. Равновесие твёрдого тела при наличии трения. Трение скольжения. Трение качения.
32. Центр тяжести твёрдого тела. Методы определения центров тяжести тел.

Динамика

33. Предмет и основные задачи динамики. Основные понятия и законы классической механики. Инерциальная система отсчёта. Принцип относительности классической механики. Основные представления о пространстве и времени.
34. Дифференциальные уравнения движения материальной точки в инерциальной системе отсчёта при различных способах задания движения. Силы в динамике. Теорема об изменении количества движения материальной точки.
35. Вторая основная задача динамики для точки и её решение в частных случаях задания силы. Прямолинейное движение материальной точки под действием силы, зависящей от времени; прямолинейное движение материальной точки под действием силы, зависящей от положения точки; прямолинейное движение материальной точки под действием силы, зависящей от скорости точки.
36. Теорема об изменении момента количества движения материальной точки. Случай сохранения момента количества движения материальной точки.
37. Элементарная работа силы; работа на конечном пути. Теорема об изменении кинетической энергии материальной точки.
38. Потенциальные силы. Силовое поле, условия потенциальности силового поля. Закон сохранения механической энергии материальной точки. Интеграл энергии. Понятие о рассеивании полной механической энергии.
39. Потенциальная энергия силы тяжести. Потенциальная энергия поля центральных сил. Потенциальная энергия восстанавливающей силы пружины.
40. Колебательное движение материальной точки. Свободные незатухающие колебания материальной точки. Уравнение и график свободных колебаний. Амплитуда, частота и фаза колебаний.
41. Затухающие колебания материальной точки. Зависимость координаты материальной точки от времени при затухающих колебаниях (случай малого сопротивления, случай большого сопротивления). Аперiodическое движение точки.
42. Вынужденные колебания материальной точки. Вынужденные колебания при отсутствии сопротивления. Коэффициент динамичности. Явление биений.
43. Вынужденные колебания материальной точки. Вынужденные колебания при отсутствии сопротивления и при $p = \omega$. Явление резонанса.
44. Колебательное движение материальной точки. Вынужденные колебания при наличии вязкого сопротивления. Определение общего решения неоднородного дифференциального уравнения вынужденных колебаний.
45. Амплитуда, частота и фаза вынужденных колебаний.
46. Динамика несвободной материальной точки. Связи. Принцип освобожденности от связи. Теорема об изменении кинетической энергии для несвободного движения.
47. Дифференциальные уравнения движения материальной точки по заданной неподвижной кривой.
48. Математический маятник. Вывод формулы периода колебаний математического маятника.

49. Основное уравнение динамики относительного движения; переносная и Кориолисова силы инерции. Относительное равновесие. Теорема об изменении кинетической энергии в относительном движении.
50. Механическая система; классификация сил, действующих на систему. Свойства внутренних сил. Масса системы, центр масс. Момент инерции тела.
51. Дифференциальные уравнения движения системы материальных точек. Теорема о движении центра масс системы.
52. Теорема об изменении количества движения механической системы. Интеграл количества движения механической системы.
53. Момент количества движения механической системы (кинетический момент) относительно неподвижного центра и относительно неподвижной оси. Теорема об изменении кинетического момента. Интеграл кинетического момента.
54. Кинетическая энергия механической системы и способы её вычисления. Кинетическая энергия твёрдого тела в различных случаях движения. Момент инерции твёрдого тела.
55. Теорема об изменении кинетической энергии механической системы. Работа (элементарная работа силы, полная работа силы, сумма элементарных работ сил, сумма полных работ сил). Условия, при которых соблюдается закон сохранения полной механической энергии системы со связями.

Прикладная механика

56. Растяжение-сжатие прямолинейных стержней.
57. Напряжения в поперечных сечениях стержней при растяжении-сжатии
58. Напряжения в сечениях, наклоненных к поперечному сечению при растяжении-сжатии
59. Продольные и поперечные деформации при растяжении-сжатии.
60. Закон Гука при растяжении-сжатии.
61. Модуль упругости. Коэффициент Пуассона.
62. Определение осевых перемещений при растяжении-сжатии.
63. Определение удлинения стержня при растяжении-сжатии.
64. Растяжение-сжатие с учетом собственного веса.
65. Подбор сечений с учетом собственного веса при растяжении-сжатии.
66. Испытания материалов на растяжение.
67. Основные механические характеристики материала.
68. Расчёт на прочность при растяжении-сжатии.
69. Определение допускаемых напряжений.
70. Статически неопределимые системы. Степень статической неопределимости.
71. Пример решения статически неопределимой системы, работающей на растяжение-сжатие.
72. Напряжённое состояние в точке.
73. Деформированное состояние в точке.
74. Главные деформации.
75. Экстремальные касательные напряжения. Понятие о чистом сдвиге.
76. Кручение. Напряжения и деформации.
77. Изгиб. Плоский изгиб. Чистый изгиб. Примеры чистого изгиба.
78. Основные этапы процесса проектирования. Понятие о технической системе и её элементах.
79. Машинный агрегат и его составные части. Классификация машин. Механизм и его элементы.
80. Классификация кинематических пар.
81. Методы исследования механизмов. Понятие о структурном анализе и синтезе.
82. Структурная классификация механизмов по Ассуру. Структурный анализ механизма.
83. Подвижности и связи в механизме. Понятие об избыточных связях и местных подвижностях.
84. Кинематическое исследование типовых механизмов: рычажных, зубчатых, кулачковых, манипуляторов.
85. Статический и кинестатический силовой расчёт типовых механизмов.
86. Графоаналитический метод планов сил.
87. Механические характеристики машин.
88. Механизмы с высшими кинематическими парами и их классификация.
89. Зубчатые передачи и их классификация.

6.4 Методические материалы, определяющие процедуры оценивания знаний, умений, навыков и (или) опыта деятельности, характеризующих этапы формирования компетенций

В КФУ действует балльно-рейтинговая система оценки знаний обучающихся. Суммарно по дисциплине (модулю) можно получить максимум 100 баллов за семестр, из них текущая работа оценивается в 50 баллов, итоговая форма контроля - в 50 баллов.

Для зачёта:

56 баллов и более - "зачтено".

55 баллов и менее - "не зачтено".

Для экзамена:

86 баллов и более - "отлично".

71-85 баллов - "хорошо".

56-70 баллов - "удовлетворительно".

55 баллов и менее - "неудовлетворительно".

Форма контроля	Процедура оценивания знаний, умений, навыков и (или) опыта деятельности, характеризующих этапы формирования компетенций	Этап	Количество баллов
Семестр 3			
Текущий контроль			
Письменное домашнее задание	Обучающиеся получают задание по освещению определённых теоретических вопросов или решению задач. Работа выполняется письменно дома и сдаётся преподавателю. Оцениваются владение материалом по теме работы, аналитические способности, владение методами, умения и навыки, необходимые для выполнения заданий.	1	20
Контрольная работа	Контрольная работа проводится в часы аудиторной работы. Обучающиеся получают задания для проверки усвоения пройденного материала. Работа выполняется в письменном виде и сдаётся преподавателю. Оцениваются владение материалом по теме работы, аналитические способности, владение методами, умения и навыки, необходимые для выполнения заданий.	2	20
Лабораторные работы	В аудитории, оснащённой соответствующим оборудованием, обучающиеся проводят учебные эксперименты и тренируются в применении практико-ориентированных технологий. Оцениваются знание материала и умение применять его на практике, умения и навыки по работе с оборудованием в соответствующей предметной области.	3	10
Зачет	Зачёт нацелен на комплексную проверку освоения дисциплины. Обучающийся получает вопрос (вопросы) либо задание (задания) и время на подготовку. Зачёт проводится в устной, письменной или компьютерной форме. Оценивается владение материалом, его системное освоение, способность применять нужные знания, навыки и умения при анализе проблемных ситуаций и решении практических заданий.		50

7. Перечень литературы, необходимой для освоения дисциплины (модуля)

Освоение дисциплины (модуля) предполагает изучение основной и дополнительной учебной литературы. Литература может быть доступна обучающимся в одном из двух вариантов (либо в обоих из них):

- в электронном виде - через электронные библиотечные системы на основании заключенных КФУ договоров с правообладателями и предоставленных доступов НЧИ КФУ;

- в печатном виде - в фонде библиотеки Набережночелнинского института (филиала) КФУ. Обучающиеся получают учебную литературу на абонементе по читательским билетам в соответствии с правилами пользования библиотекой.

Электронные издания доступны дистанционно из любой точки при введении обучающимся своего логина и пароля от личного кабинета в системе "Электронный университет". При использовании печатных изданий библиотечный фонд должен быть укомплектован ими из расчета не менее 0,5 экземпляра (для обучающихся по ФГОС 3++ - не менее 0,25 экземпляра) каждого из изданий основной литературы и не менее 0,25 экземпляра дополнительной литературы на каждого обучающегося из числа лиц, одновременно осваивающих данную дисциплину.

Перечень основной и дополнительной учебной литературы, необходимой для освоения дисциплины (модуля), находится в Приложении 2 к рабочей программе дисциплины. Он подлежит обновлению при изменении условий договоров КФУ с правообладателями электронных изданий и при изменении комплектования фондов библиотеки Набережночелнинского института (филиала) КФУ.

8. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети "Интернет", необходимых для освоения дисциплины (модуля)

Информационно-образовательный портал "Ореанда" - <https://bcoreanda.com/>

Открытое образование - <https://openedu.ru/>

Проект по онлайн-обучению "Coursera" - <https://www.coursera.org/>

9. Методические указания для обучающихся по освоению дисциплины (модуля)

Вид работ	Методические рекомендации
лекции	Систематизированные знания по изучаемой дисциплине закладываются на лекционных занятиях, посещение которых учащимися обязательно. В ходе лекции они внимательно следят за ходом изложения материала лектора, аккуратно ведут конспект. Конспектирование лекции - одна из форм активной самостоятельной работы, требующая навыков и умений кратко, последовательно и логично формировать положения тем. Неясные моменты выясняются в конце занятия в отведенное на вопросы время. Рекомендуется в кратчайшие сроки после ее прослушивания проработать материал, а конспект дополнить и откорректировать. Последующая работа над текстом лекции воспроизводит в памяти ее содержание, позволяет дополнить запись, выделить главное, творчески закрепить материал в памяти. Контроль конспектирования лекционного материала студентов может проводиться с использованием дистанционных технологий, например, в командах "Microsoft Teams" или "Виртуальная аудитория" в личном кабинете сайта https://kpfu.ru .
лабораторные работы	Лабораторные занятия завершают изучение наиболее важных тем учебной дисциплины. Они служат для закрепления изученного материала, развития умений и навыков подготовки докладов, сообщений, приобретения опыта устных публичных выступлений, ведения дискуссии, аргументации и защиты выдвигаемых положений, а также для контроля преподавателем степени подготовленности студентов по изучаемой дисциплине. Контроль результатов выполненных лабораторных работ студентов может проводиться с использованием дистанционных технологий, например, в командах "Microsoft Teams" или "Виртуальная аудитория" в личном кабинете сайта https://kpfu.ru .
самостоятельная работа	Самостоятельная работа студента предполагает работу с научной и учебной литературой, умение создавать тексты. Уровень и глубина усвоения дисциплины зависят от активной и систематической работы на лекциях, изучения рекомендованной литературы, выполнения контрольных письменных заданий. В случае затруднений, возникающих при изучении учебной дисциплины, студентам следует обращаться за консультацией к преподавателю, реализуя различные коммуникационные возможности: очные консультации (непосредственно в университете в часы приёма преподавателя, заочные консультации (посредством электронной почты). Контроль результатов выполненных самостоятельных работ студентов может проводиться с использованием дистанционных технологий, например, в командах "Microsoft Teams" или "Виртуальная аудитория" в личном кабинете сайта https://kpfu.ru .
письменное домашнее задание	При выполнении письменных домашних заданий необходимо сначала прочитать основные понятия и подходы по теме задания. При выполнении упражнения или задачи нужно сначала понять, что требуется в задаче, какой теоретический материал нужно использовать, наметить план решения задачи, а затем приступить к расчётам и сделать качественный вывод. Контроль выполнения письменного домашнего задания студентами может проводиться с использованием дистанционных технологий, например, в командах "Microsoft Teams" или "Виртуальная аудитория" в личном кабинете сайта https://kpfu.ru .
контрольная работа	При выполнении контрольной работы необходимо вспомнить ход решения аналогичных задач на практических занятиях. Знакомство с основной и дополнительной литературой, включая справочные издания, зарубежные источники, конспект основных положений, терминов, сведений, требующих для запоминания и являющихся основополагающими в этой теме. Контрольная работа может проводиться с использованием дистанционных технологий, например, в командах "Microsoft Teams" или "Виртуальная аудитория" в личном кабинете сайта https://kpfu.ru .
зачет	При подготовке к зачёту необходимо опираться на лекции, а также на знания и умения, полученные на практических и лабораторных занятиях в течение семестра. Каждый зачётный билет содержит два теоретических вопроса и задачу. Студент, показавший высокий уровень владения знаниями, умениями и навыками по предложенному вопросу, считается успешно освоившим учебный курс. В случае большого количества затруднений при раскрытии вопроса студенту предлагается повторная подготовка и перезачёт. Зачёт может проводиться с использованием дистанционных технологий, например, в командах "Microsoft Teams" или "Виртуальная аудитория" в личном кабинете сайта https://kpfu.ru .

10. Перечень информационных технологий, используемых при осуществлении образовательного процесса по дисциплине (модулю), включая перечень программного обеспечения и информационных справочных систем (при необходимости)

Перечень информационных технологий, используемых при осуществлении образовательного процесса по дисциплине (модулю), включая перечень программного обеспечения и информационных справочных систем, представлен в Приложении 3 к рабочей программе дисциплины (модуля).

11. Описание материально-технической базы, необходимой для осуществления образовательного процесса по дисциплине (модулю)

Материально-техническое обеспечение образовательного процесса по дисциплине (модулю) включает в себя следующие компоненты:

Помещения для самостоятельной работы обучающихся, укомплектованные специализированной мебелью (столы и стулья) и оснащенные компьютерной техникой с возможностью подключения к сети "Интернет" и обеспечением доступа в электронную информационно-образовательную среду КФУ.

Учебные аудитории для контактной работы с преподавателем, укомплектованные специализированной мебелью (столы и стулья).

Компьютер и принтер для распечатки раздаточных материалов.

Мультимедийная аудитория.

Специализированная лаборатория.

12. Средства адаптации преподавания дисциплины к потребностям обучающихся инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья

При необходимости в образовательном процессе применяются следующие методы и технологии, облегчающие восприятие информации обучающимися инвалидами и лицами с ограниченными возможностями здоровья:

- создание текстовой версии любого нетекстового контента для его возможного преобразования в альтернативные формы, удобные для различных пользователей;
- создание контента, который можно представить в различных видах без потери данных или структуры, предусмотреть возможность масштабирования текста и изображений без потери качества, предусмотреть доступность управления контентом с клавиатуры;
- создание возможностей для обучающихся воспринимать одну и ту же информацию из разных источников - например, так, чтобы лица с нарушениями слуха получали информацию визуально, с нарушениями зрения - аудиально;
- применение программных средств, обеспечивающих возможность освоения навыков и умений, формируемых дисциплиной, за счёт альтернативных способов, в том числе виртуальных лабораторий и симуляционных технологий;
- применение дистанционных образовательных технологий для передачи информации, организации различных форм интерактивной контактной работы обучающегося с преподавателем, в том числе вебинаров, которые могут быть использованы для проведения виртуальных лекций с возможностью взаимодействия всех участников дистанционного обучения, проведения семинаров, выступления с докладами и защиты выполненных работ, проведения тренингов, организации коллективной работы;
- применение дистанционных образовательных технологий для организации форм текущего и промежуточного контроля;
- увеличение продолжительности сдачи обучающимся инвалидом или лицом с ограниченными возможностями здоровья форм промежуточной аттестации по отношению к установленной продолжительности их сдачи:
- продолжительности сдачи зачёта или экзамена, проводимого в письменной форме, - не более чем на 90 минут;
- продолжительности подготовки обучающегося к ответу на зачёте или экзамене, проводимом в устной форме, - не более чем на 20 минут;
- продолжительности выступления обучающегося при защите курсовой работы - не более чем на 15 минут.

Программа составлена в соответствии с требованиями ФГОС ВО и учебным планом по направлению 15.03.06 "Мехатроника и робототехника" и профилю подготовки "Компьютерные технологии в мехатронике и робототехнике".

Приложение 2
к рабочей программе дисциплины (модуля)
Б1.Б.15 Теоретическая и прикладная механика

Перечень литературы, необходимой для освоения дисциплины (модуля)

Направление подготовки: 15.03.06 - Мехатроника и робототехника

Профиль подготовки: Компьютерные технологии в мехатронике и робототехнике

Квалификация выпускника: бакалавр

Форма обучения: очное

Язык обучения: русский

Год начала обучения по образовательной программе: 2020

Основная литература:

1. Яблонский А. А. Курс теоретической механики : учебник / А. А. Яблонский, В. М. Никифорова. - 16-е изд, стер. - Москва : КноРус, 2011. - 608 с. : ил., табл. - Рек. УМО. - Прил.: с. 596-597. - Предм. указ.: 598-603. - В пер. - Библиогр.: с. 597. - Содерж.: Статика. Кинематика / А. А. Яблонский, В. М. Никифорова ; Динамика / А. А. Яблонский. - ISBN 978-5-406-01977-1. - Текст : непосредственный (220 экз.).
2. Мещерский И. В. Задачи по теоретической механике : учебное пособие / И. В. Мещерский ; под редакцией В. А. Пальмова, Д. Р. Меркина. - 52-е изд., стер. - Санкт-Петербург : Лань, 2019. - 448 с. - ISBN 978-5-8114-4190-7. - URL: <https://e.lanbook.com/book/115729> (дата обращения: 19.08.2020). - Текст : электронный.
3. Ахметзянов М. Х. Сопrotивление материалов : учебник для бакалавров / М. Х. Ахметзянов, И. Б. Лазарев. - 2-е изд., перераб. и доп. - Москва : Юрайт, 2013. - 300 с : ил. - (Бакалавр. Базовый курс.). - Прил.: с. 296-299. - Рек. УМО. - В пер. - ISBN 978-5-9916-2566-1. - Текст : непосредственный (70 экз.).
4. Матвеев Ю. А. Теория механизмов и машин : учебное пособие / Ю. А. Матвеев, Л. В. Матвеева. - Москва : Альфа-М: ИНФРА-М, 2009. - 320 с. - ISBN 978-5-98281-150-9. - URL: <http://znanium.com/catalog.php?bookinfo=151094> (дата обращения: 19.08.2020). - Текст : электронный.
5. Чернилевский Д. В. Детали машин и основы конструирования : учебник / Д. В. Чернилевский. - 2-е изд., испр. и доп. - Москва : Машиностроение, 2012. - 672 с. - ISBN 978-5-94275-617-8. - URL: <https://e.lanbook.com/book/5806> (дата обращения: 19.08.2020). - Текст : электронный.

Дополнительная литература:

1. Сборник заданий для курсовых работ по теоретической механике : учебное пособие для втузов / А. А. Яблонский [и др.] ; под ред. А. А. Яблонский. - 17-е изд., стер. - Москва : КНОРУС, 2010. - 392 с. : ил., схемы. - Библиогр.: с. 382-383. - Гриф МО СССР. - В пер. - ISBN 978-5-390-00611-5. - Текст : непосредственный (385 экз.)
2. Кривошапко С. Н. Сопrotивление материалов : лекции, семинары, расчетно-графические работы : учебник для бакалавров / С. Н. Кривошапко ; Рос. ун-т Дружбы народов. - Москва : Юрайт, 2013. - 413 с : ил. - (Бакалавр. Базовый курс). - Гриф МО. - В пер. - Библиогр.: с. 412. - ISBN 978-5-9916-2122-9. - Текст : непосредственный (20 экз.).
3. Тимофеев Г. А. Теория механизмов и машин : учебное пособие для бакалавров / Г. А. Тимофеев ; Моск. гос. техн. ун-т им. Н. Э. Баумана. - 2-е изд., перераб. и доп. - Москва : Юрайт, 2013. - 351 с : ил. - (Бакалавр. Базовый курс). - Рек. УМО. - В пер. - Библиогр.: с. 10. - ISBN 978-5-9916-2484-8. - Текст : непосредственный (40 экз.).
4. Андреев В. И. Детали машин и основы конструирования. Курсовое проектирование : учебное пособие / В. И. Андреев, И. В. Павлова. - Санкт-Петербург : Лань, 2021. - 352 с. - ISBN 978-5-8114-1462-8. - URL: <https://e.lanbook.com/book/168551> (дата обращения: 19.04.2021). - Текст : электронный
5. Расчет и проектирование передач с использованием систем автоматизированного проектирования : учебное пособие / сост.: И.П.Талипова, Р.Н.Тазмеева, И.Д. Галимянов. - Набережные Челны: изд-во НЧИ КФУ, 2017. - 104 с. - URL: https://repository.kpfu.ru/?p_id=159304 (дата обращения: 17.08.2020). - Текст : электронный.

Приложение 3
к рабочей программе дисциплины (модуля)
Б1.Б.15 Теоретическая и прикладная механика

Перечень информационных технологий, используемых для освоения дисциплины (модуля), включая перечень программного обеспечения и информационных справочных систем

Направление подготовки: 15.03.06 - Мехатроника и робототехника

Профиль подготовки: Компьютерные технологии в мехатронике и робототехнике

Квалификация выпускника: бакалавр

Форма обучения: очное

Язык обучения: русский

Год начала обучения по образовательной программе: 2020

Освоение дисциплины (модуля) предполагает использование следующего программного обеспечения и информационно-справочных систем:

Операционная система Microsoft Windows 7 Профессиональная или Windows XP (Volume License)

Пакет офисного программного обеспечения Microsoft Office 365 или Microsoft Office Professional plus 2010

Браузер Mozilla Firefox

Браузер Google Chrome

Adobe Reader XI или Adobe Acrobat Reader DC

Kaspersky Endpoint Security для Windows

Учебно-методическая литература для данной дисциплины имеется в наличии в электронно-библиотечной системе "ZNANIUM.COM", доступ к которой предоставлен обучающимся. ЭБС "ZNANIUM.COM" содержит произведения крупнейших российских учёных, руководителей государственных органов, преподавателей ведущих вузов страны, высококвалифицированных специалистов в различных сферах бизнеса. Фонд библиотеки сформирован с учетом всех изменений образовательных стандартов и включает учебники, учебные пособия, учебно-методические комплексы, монографии, авторефераты, диссертации, энциклопедии, словари и справочники, законодательно-нормативные документы, специальные периодические издания и издания, выпускаемые издательствами вузов. В настоящее время ЭБС ZNANIUM.COM соответствует всем требованиям федеральных государственных образовательных стандартов высшего образования (ФГОС ВО) нового поколения.

Учебно-методическая литература для данной дисциплины имеется в наличии в электронно-библиотечной системе Издательства "Лань", доступ к которой предоставлен обучающимся. ЭБС Издательства "Лань" включает в себя электронные версии книг издательства "Лань" и других ведущих издательств учебной литературы, а также электронные версии периодических изданий по естественным, техническим и гуманитарным наукам. ЭБС Издательства "Лань" обеспечивает доступ к научной, учебной литературе и научным периодическим изданиям по максимальному количеству профильных направлений с соблюдением всех авторских и смежных прав.

Учебно-методическая литература для данной дисциплины имеется в наличии в электронно-библиотечной системе "Консультант студента", доступ к которой предоставлен обучающимся. Многопрофильный образовательный ресурс "Консультант студента" является электронной библиотечной системой (ЭБС), предоставляющей доступ через сеть Интернет к учебной литературе и дополнительным материалам, приобретенным на основании прямых договоров с правообладателями. Полностью соответствует требованиям федеральных государственных образовательных стандартов высшего образования к комплектованию библиотек, в том числе электронных, в части формирования фондов основной и дополнительной литературы.