

Документ подписан простой электронной подписью
Информация о владельце:
ФИО: Котова Лариса Анатольевна
Должность: Директор филиала
Дата подписания: 17.08.2024 16:21:38
Уникальный программный ключ:
10730ffe6b1ed036b744b6e9d97700b86e5c04a7

МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

Федеральное государственное автономное образовательное учреждение
высшего образования
«Национальный исследовательский технологический университет «МИСИС»
Новотроицкий филиал

Аннотация рабочей программы дисциплины

Теоретическая механика

Закреплена за подразделением Кафедра металлургических технологий и оборудования (Новотроицкий филиал)

Направление подготовки 15.03.02 Технологические машины и оборудование

Профиль Машины и технологии обработки металлов давлением

Квалификация **Бакалавр**

Форма обучения **очная**

Общая трудоемкость **4 ЗЕТ**

Часов по учебному плану	144	Формы контроля в семестрах: зачет 3
в том числе:		
аудиторные занятия	51	
самостоятельная работа	93	

Распределение часов дисциплины по семестрам

Семестр (<Курс>.<Семестр на курсе>)	3 (2.1)		Итого	
	19			
Неделя	УП	РП	УП	РП
Лекции	17	17	17	17
Практические	34	34	34	34
В том числе инт.	6	6	6	6
Итого ауд.	51	51	51	51
Контактная работа	51	51	51	51
Сам. работа	93	93	93	93
Итого	144	144	144	144

1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ

1.1	Цель: Изучение теоретической механики имеет своей целью дать студенту необходимый объём фундаментальных знаний для инженерной деятельности по направлению 15.03.02 «Технологические машины и оборудование».
1.2	Теоретическая механика является одной из фундаментальных дисциплин, изучаемых в высшей школе. Ее понятия и законы применяются во всех технических науках. Эта дисциплина формирует необходимый объём знаний для изучения многих технических дисциплин, связанных с подготовкой специалистов, развивает у студентов навыки научного, творческого подхода к решению разнообразных технических задач.
1.3	Задачи изучения дисциплины:
1.4	-студенты должны знать и глубоко понимать основные понятия и законы классической механики;
1.5	-уметь на основании законов механики строить математические модели механического движения и равновесия твердых тел.
1.6	-приобрести математические модели механического движения и равновесия твердых тел.
1.7	-приобрести навыки аналитического мышления в применении методов теоретической механики к решению инженерных задач.

2. МЕСТО В СТРУКТУРЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ

Блок ОП:		Б1.О
2.1	Требования к предварительной подготовке обучающегося:	
2.1.1	Аналитическая геометрия и векторная алгебра	
2.2	Дисциплины (модули) и практики, для которых освоение данной дисциплины (модуля) необходимо как предшествующее:	
2.2.1	Компьютерная графика	
2.2.2	Сопrotивление материалов	
2.2.3	Теория механизмов и машин	
2.2.4	Теплотехника	
2.2.5	Детали машин	
2.2.6	Основы технологии машиностроения	
2.2.7	Экономика	
2.2.8	Правоведение	
2.2.9	Контроль и системы управления технологическими процессами ОМД	
2.2.10	Подготовка к процедуре защиты и защита выпускной квалификационной работы	
2.2.11	Моделирование процессов ОМД с использованием современных программных продуктов	
2.2.12	Основы моделирования процессов обработки металлов давлением	
2.2.13	Курсовая научно-исследовательская работа (часть 1)	
2.2.14	Основы теории трения и изнашивания	
2.2.15	Основы трибологии и триботехники	
2.2.16	САПР в металлургическом машиностроении	
2.2.17	Современные методы проектирования оборудования металлургического производства	
2.2.18	Электрооборудование и электроавтоматика машиностроительных заводов	
2.2.19	Электрооборудование и электроавтоматика цехов ОМД	
2.2.20	Курсовая научно-исследовательская работа (часть 2)	
2.2.21	Современное оборудование машиностроительных заводов	
2.2.22	Современное оборудование цехов ОМД	
2.2.23	Цифровые двойники в машиностроительном производстве	
2.2.24	Цифровые двойники в ОМД	
2.2.25	Учебная практика по получению первичных профессиональных умений	
2.2.26	Машины и агрегаты металлургического производства	
2.2.27	Производственная практика по получению профессиональных умений и опыта профессиональной деятельности	

3. РЕЗУЛЬТАТЫ ОБУЧЕНИЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ, СООТНЕСЕННЫЕ С ФОРМИРУЕМЫМИ КОМПЕТЕНЦИЯМИ

УК-2: Способен собирать и интерпретировать данные и определять круг задач в рамках поставленной цели, выбирать оптимальные способы решения, исходя из действующих правовых норм, имеющихся ресурсов и ограничений, умение обосновывать принятые решения

Знать:

УК-2-31 Основные принципы построения математических моделей механических систем; законы механики и принципы их использования в важнейших практических приложениях, в том числе: основные понятия, определения, теоремы и их следствия применительно к механическому движению, равновесию и взаимодействию материальных точек, тел и систем тел.

Уметь:

УК-2-У1 Применять основные теоремы и общие принципы механики к исследованию движения материальных точек, тел и систем тел и определению основных кинематических и динамических характеристик этих движений;

Владеть:

УК-2-В1 Методами решения инженерных задач по статическому, кинематическому и динамическому расчету элементов механизмов и машин, в том числе:
построения механико-математических моделей, адекватно отражающих особенности рассматриваемых задач;

4. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ

Код занятия	Наименование разделов и тем /вид занятия/	Семестр / Курс	Часов	Формируемые индикаторы компетенций	Литература и эл. ресурсы	Примечание	КМ	Выполняемые работы
	Раздел 1. Статика							
1.1	Основная теорема статики (теорема Пуансо). Теорема Вариньона. Условия равновесия произвольной системы сил. Условия равновесия системы сходящихся сил. Условия равновесия произвольной плоской системы сил. Условия и уравнения равновесия произвольной пространственной системы. /Лек/	3	2	УК-2-31 УК-2-У1 УК-2-В1	Л1.2 Л1.3 Л1.4Л2.1 Л2.3Л3.1 Л3.2 Э2 Э4 Э6			Р1,Р2
1.2	Предмет статики. Сила. Система сил. Распределение сил. Уравновешенная система двух сил. Аксиомы статики. Сложение параллельных сил. Пара сил. Связи и реакции связей. Проекция силы на ось и на плоскость. Момент силы относительно центра и относительно оси. Момент пары. /Лек/	3	1	УК-2-31 УК-2-У1 УК-2-В1	Л1.1 Л1.3 Л1.4Л2.1 Л2.2 Л2.5Л3.1 Л3.2 Э2 Э4 Э5 Э6			Р1,Р2
1.3	Система сходящихся сил. Условие равновесия. /Пр/	3	3	УК-2-31 УК-2-У1 УК-2-В1	Л1.2 Л1.3 Л1.4Л2.3Л3.1 Л3.2 Э5 Э6	Коллективное взаимодействие		Р1
1.4	Произвольная плоская система сил. Условия равновесия. /Пр/	3	2	УК-2-31 УК-2-У1 УК-2-В1	Л1.2 Л1.3 Л1.4Л2.1 Л2.2 Л2.3Л3.1 Э4 Э5 Э6			Р1
1.5	Разделение конструкции на подконструкции. Условие равновесия. /Пр/	3	3	УК-2-31 УК-2-У1 УК-2-В1	Л1.2 Л1.3 Л1.4Л2.5Л3.1 Л3.2 Э2 Э4 Э6			Р1,Р2

1.6	Произвольная пространственная система сил. Условия равновесия. /Пр/	3	2	УК-2-31 УК-2-У1 УК-2-В1	Л1.2 Л1.3 Л1.4Л2.1 Л2.2 Л2.3Л3.1 Л3.2 Э2 Э4 Э6			P1,P2
1.7	Контрольная работа № 1 /Пр/	3	2	УК-2-31 УК-2-У1 УК-2-В1	Л1.2 Л1.3 Л1.4Л2.3 Л2.4 Л2.5Л3.1 Л3.2 Э2 Э4 Э6			P1,P2
1.8	Подготовка к практическим занятиям /Ср/	3	42	УК-2-31 УК-2-У1 УК-2-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.4Л2.3 Л2.4 Л2.5 Л2.6Л3.1 Л3.2 Э2 Э4 Э6			P1,P2
Раздел 2. Кинематика								
2.1	Предмет кинематики. Кинематика точки. Способы задания движения точки. Уравнения движения, закон движения. Скорость и ускорение при различных способах задания движения точки /Лек/	3	1	УК-2-31	Л1.2 Л1.4Л2.2 Л2.5Л3.1 Л3.2 Э1 Э4 Э6			P3,P4
2.2	Вращательное движение твердого тела вокруг неподвижной оси. Скорость и ускорение точки твердого тела при его вращении вокруг неподвижной оси. Плоско-параллельное движение твердого тела. Определение плоского движения. Уравнения плоского движения тела. Скорости и ускорения точек тела при плоском движении. Теорема о проекциях скоростей двух точек тел. Мгновенный центр скоростей. /Лек/	3	2	УК-2-31	Л1.2 Л1.4Л2.2 Л2.5Л3.1 Л3.2 Э1 Э4 Э6			P3
2.3	Сложное движение точки. Абсолютное, относительное и переносное движения точки. Теорема о сложении ускорений. Теорема о сложении ускорений. Ускорение Кориолиса. /Лек/	3	1	УК-2-31	Л1.2 Л1.4Л2.2 Л2.5Л3.1 Л3.2 Э1 Э4 Э6			P3,P4
2.4	Кинематика материальной точки. Кинематика вращательного движения твердого тела вокруг закрепленной оси. /Пр/	3	4	УК-2-У1	Л1.1 Л1.2 Л1.4Л2.3 Л2.4 Л2.5Л3.1 Л3.2 Э2 Э4 Э6	Коллективно е взаимодейст вие		P3,P4

2.5	Плоско-параллельное движение твердого тела. /Пр/	3	2	УК-2-У1	Л1.1 Л1.2 Л1.4Л2.3 Л2.4 Л2.5Л3.1 Л3.2 Э2 Э4 Э6			Р3,Р4
2.6	Вращение тела вокруг закрепленной точки. Сложное движение точки. Сложение движений твердого тела /Пр/	3	2	УК-2-У1	Л1.1 Л1.2 Л1.4Л2.3 Л2.4 Л2.5Л3.1 Л3.2 Э2 Э4 Э6			Р3,Р4
2.7	Сложное движение точки. Сложение движений твердого тела /Пр/	3	2	УК-2-У1	Л1.1 Л1.2 Л1.4Л2.3 Л2.4 Л2.5Л3.1 Л3.2 Э2 Э4 Э6			Р3,Р4
2.8	Контрольная работа № 2 /Пр/	3	2	УК-2-31 УК-2-У1 УК-2-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.4Л2.3 Л2.4 Л2.5Л3.1 Л3.2 Э2 Э4 Э6			Р3,Р4
2.9	Подготовка к практическим занятиям /Ср/	3	22	УК-2-31 УК-2-У1 УК-2-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.4Л2.3 Л2.4 Л2.5Л3.1 Л3.2 Э2 Э4 Э6			Р3,Р4
	Раздел 3. Динамика							
3.1	Предмет динамики. Законы Галилея-Ньютона. Инерциальная система отсчета. Дифференциальные уравнения движения свободной материальной точки. Две основные задачи динамики точки. Решение первой задачи. Решение второй (основной) задачи. Правила решения второй задачи динамики. Динамика относительного движения материальной точки /Лек/	3	2	УК-2-31 УК-2-У1 УК-2-В1	Л1.1 Л1.4Л2.1 Л2.2Л3.1 Л3.2 Э1 Э4 Э6			Р5

3.2	<p>Понятие о механической системе. Свойства внутренних сил.</p> <p>Дифференциальные уравнения движения механической системы.</p> <p>Количество движения материальной точки и механической системы.</p> <p>Теорема об изменении количества движения. Закон сохранения количества движения.</p> <p>Теорема о движении центра масс. Закон сохранения движения центра масс.</p> <p>Кинетический момент. Теорема об изменении кинетического момента. Закон сохранения кинетического момента</p> <p>Дифференциальное уравнение вращения твердого тела вокруг неподвижной оси. /Лек/</p>	3	4	УК-2-31 УК-2-У1 УК-2-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.4Л2.2Л3.1 Л3.2 Э1 Э4 Э6			P5
3.3	<p>Работа силы.</p> <p>Потенциальное силовое поле. Потенциальная энергия. Кинетическая энергия, Теорема Кенга.</p> <p>Теорема об изменении кинетической энергии.</p> <p>Закон сохранения механической энергии.</p> <p>Принцип Даламбера.</p> <p>Метод кинетостатики.</p> <p>Понятие о возможных перемещениях. Принцип возможных перемещений.</p> <p>Общее уравнение динамики. Обобщенные координаты и обобщенные силы. Равновесие в обобщенных координатах</p> <p>Уравнение Лангранжа второго рода. Правила решения задач. /Лек/</p>	3	4	УК-2-31 УК-2-У1 УК-2-В1	Л1.1 Л1.4Л2.1 Л2.2Л3.1 Л3.2 Э1 Э4 Э6			P5,P6
3.4	<p>Динамика материальной точки. Обратная задача динамики. Динамика материальной точки.</p> <p>Прямая задача динамики /Пр/</p>	3	2	УК-2-31 УК-2-У1 УК-2-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.4Л3.1 Л3.2 Э2 Э4 Э6	Коллективно е взаимодейст вие		P5
3.5	<p>Теорема об изменении количества движения.</p> <p>Теорема о движении центра масс. Теорема об изменении кинетического момента. /Пр/</p>	3	2	УК-2-31 УК-2-У1 УК-2-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.4Л3.1 Л3.2 Э2 Э4 Э6			P5
3.6	<p>Теорема об изменении кинетической энергии.</p> <p>Принцип возможных перемещений /Пр/</p>	3	2	УК-2-31 УК-2-У1 УК-2-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.4Л3.1 Л3.2 Э2 Э4 Э6			P6

3.7	Принцип Даламбера. Уравнение Лагранжа 2-го рода (1 степень свободы). Уравнение Лагранжа 2-го рода (2 степени свободы). Свободные колебания. Затухающие колебания. Вынужденные колебания /Пр/	3	2	УК-2-31 УК-2- У1 УК-2-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.4Л3.1 Л3.2 Э2 Э4 Э6			Р6
3.8	Контрольная работа 3 /Пр/	3	2	УК-2-31 УК-2- У1 УК-2-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.4Л3.1 Л3.2 Э2 Э4 Э6			Р5,Р6
3.9	Выполнение домашней работы и подготовка к зачету /Ср/	3	29	УК-2-31 УК-2- У1 УК-2-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.4Л3.1 Л3.2 Э2 Э4 Э6			Р5,Р6