

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	Металлургические машины и оборудование

Квалификация	Бакалавр	
Форма обучения	заочная	
Общая трудоемкость	4 ЗЕТ	
Часов по учебному плану	144	Формы контроля на курсах:
в том числе:		зачет 2
аудиторные занятия	12	
самостоятельная работа	128	
часов на контроль	4	

Распределение часов дисциплины по курсам

Курс	2		Итого	
Вид занятий	УП	РП		
Лекции	4	4	4	4
Практические	8	8	8	8
Итого ауд.	12	12	12	12
Контактная работа	12	12	12	12
Сам. работа	128	128	128	128
Часы на контроль	4	4	4	4
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 15.03.01 «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 объем 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	Детали машин
2.2.2	Основы теории трения и изнашивания
2.2.3	Основы технологии машиностроения
2.2.4	Основы трибологии и триботехники
2.2.5	Компьютерная графика
2.2.6	Конструирование машин и оборудования
2.2.7	Курсовая научно-исследовательская работа (часть 1)
2.2.8	Основы проектирования
2.2.9	САПР в металлургическом машиностроении
2.2.10	Современные методы проектирования оборудования металлургического производства
2.2.11	Электропривод и автоматизация металлургического оборудования
2.2.12	Электропривод металлургических машин
2.2.13	Динамика и прочность технологических машин
2.2.14	Динамические расчеты машин и механизмов
2.2.15	Курсовая научно-исследовательская работа (часть 2)
2.2.16	Методы увеличения ресурса технологического оборудования
2.2.17	Подготовка к процедуре защиты и защита выпускной квалификационной работы
2.2.18	Правоведение
2.2.19	Промышленная экология
2.2.20	Эксплуатация и ремонт металлургических машин
2.2.21	Учебная практика по получению первичных профессиональных умений
2.2.22	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	Выполнимые работы
	Раздел 1. Статика							
1.1	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. 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/	2	2	УК-2-31	Л1.2 Л1.3 Л1.4Л2.1 Л2.2 Л2.5Л3.1 Л3.2 Э2 Э4 Э5 Э6			P1
1.2	Система сходящихся сил. Условие равновесия. Произвольная плоская система сил. Условия равновесия. /Пр/	2	1	УК-2-31 УК-2-У1	Л1.2 Л1.3 Л1.4Л2.3Л3. 1 Л3.2 Э5 Э6	Коллективное взаимодействие		P1
1.3	Разделение конструкции на подконструкции. Условие равновесия. Произвольная пространственная система сил. Условия равновесия. Аудиторная контрольная работа №1 /Пр/	2	2	УК-2-31 УК-2-У1	Л1.1 Л1.2Л2.5Л3. 1 Э2 Э4 Э6			P1,P2
1.4	Подготовка к практическим занятиям и контрольной работе. /Cp/	2	47	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. 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. Сложное движение точки. Абсолютное, относительное и переносное движения точки. Теорема о сложении ускорений. Теорема о сложении ускорений. Ускорение Кориолиса. /Лек/ Кориолиса. /Лек/	2	1	УК-2-31	Л1.2 Л1.4Л2.2 Л2.5Л3.1 Л3.2 Э1 Э4 Э6			P3
2.2	Кинематика материальной точки. Кинематика вращательного движения твердого тела вокруг закрепленной оси. Плоско-параллельное движение твердого тела. /Пр/	2	1	УК-2-31 УК-2-У1	Л1.1 Л1.2 Л1.4Л2.3 Л2.4 Л2.5Л3.1 Л3.2 Э2 Э4 Э6	Коллективно е взаимодействие		P3
2.3	Вращение тела вокруг закрепленной точки. Сложное движение точки. Сложение движений твердого тела. Сложное движение точки. Сложение движений твердого тела. Аудиторная контрольная работа № 2 /Пр/	2	2	УК-2-31 УК-2-У1	Л1.1 Л1.2 Л1.4Л2.3 Л2.4 Л2.5Л3.1 Л3.2 Э2 Э4 Э6			P3,P4
2.4	Подготовка к практическим занятиям и контрольной работе. /Ср/	2	37	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			P3,P4
Раздел 3. Динамика								

3.1	<p>Предмет динамики. Законы Галилея-Ньютона.</p> <p>Инерциальная система отсчета.</p> <p>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.</p> <p>Понятие о механической системе. Свойства внутренних сил.</p> <p>Дифференциальные уравнения движения механической системы. Количество движения материальной точки и механической системы. Теорема об изменении количества движения. Закон сохранения количества движения. Теорема о движении центра масс.</p> <p>Закон сохранения движения центра масс.</p> <p>Кинетический момент.</p> <p>Теорема об изменении кинетического момента.</p> <p>Закон сохранения кинетического момента</p> <p>Дифференциальное уравнение вращения твердого тела вокруг неподвижной оси.</p> <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.</p> <p>Динамика материальной точки. Обратная задача динамики. Динамика материальной точки.</p>	2	1	УК-2-31	<p>Л1.2</p> <p>Л1.4Л2.1</p> <p>Л2.2Л3.1</p> <p>Л3.2</p> <p>Э1 Э4 Э6</p>			P5
-----	--	---	---	---------	---	--	--	----

	Прямая задача динамики. Теорема об изменении количества движения. Теорема о движении центра масс. Теорема об изменении кинетического момента. /Лек/							
3.2	Динамика материальной точки. Обратная задача динамики. Динамика материальной точки. Прямая задача динамики. Теорема об изменении количества движения. Теорема о движении центра масс. Теорема об изменении кинетического момента. Принцип Даламбера. Уравнение Лагранжа 2-го рода (1 степень свободы). Уравнение Лагранжа 2-го рода (2 степени свободы). Свободные колебания. Затухающие колебания. Вынужденные колебания. Аудиторная контрольная работа №3. /Пр/	2	2	УК-2-31 УК-2-У1	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.4Л3.1 Л3.2 Э2 Э4 Э6	Коллективное взаимодействие		P5
3.3	Выполнение контрольной работы и подготовка к зачету /Ср/	2	44	УК-2-31 УК-2-У1 УК-2-В1	Л1.1 Л1.2 Л1.3 Л1.4Л2.2 Л2.3 Л2.4Л3.1 Л3.2 Э2 Э4 Э6	KM1		P5,P6