

Министерство науки и высшего образования Российской Федерации
Муромский институт (филиал)
федерального государственного бюджетного образовательного учреждения высшего образования
**«Владимирский государственный университет
имени Александра Григорьевича и Николая Григорьевича Столетовых»
(МИ ВлГУ)**

Кафедра *ТБ*

«УТВЕРЖДАЮ»
Заместитель директора по УР
_____ Д.Е. Андрианов
_____ 04.06.2019

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ

Теоретическая механика

Направление подготовки

*15.03.02 Технологические машины и
оборудование*

Профиль подготовки

Семестр	Трудоем- кость, час./зач. ед.	Лек- ции, час.	Практи- ческие занятия, час.	Лабора- торные работы, час.	Консультация, час.	Конт- роль, час.	Всего (контакт- ная работа), час.	СРС, час.	Форма промежу- точного контроля (экз., зач., зач. с оц.)
2	144 / 4	16	16		1,6	1,25	34,85	109,15	Зач. с оц.
3	126 / 3,5	16	16		3,6	1,35	36,95	62,4	Экз.(26,65)
Итого	270 / 7,5	32	32		5,2	2,6	71,8	171,55	26,65

Муром, 2019 г.

1. Цель освоения дисциплины

Цель изучения дисциплины заключается в развитии навыков применения теоретических методов и выводов теоретической механики и решению практических задач, а также изложение общей закономерности движения механических систем и научных основ кинематико-динамического анализа движения механических систем. Основными задачами изучения дисциплины являются изучение основных кинематических параметров всех видов движения твердого тела, а также их исследование; изучение условий равновесия твердых тел методом решения задач статики; приобретение навыков применения методов, теорем и выводов теоретической механики.

2. Место дисциплины в структуре ОПОП ВО

Курс базируется на знаниях, полученных студентами по дисциплинам: «Математика», «Физика», «Инженерная графика». Углубление и расширение вопросов, изложенных в данном курсе, будет осуществляться во время работы студентов при изучении дисциплин профессионального цикла: «Соппротивление материалов», «Теория механизмов и машин», «Детали машин», «Металлорежущие станки », «Конструирование и расчет технологического оборудования», «Технология ремонта и восстановления» и многих других, а также при написании бакалаврских работ.

3. Планируемые результаты обучения по дисциплине

Планируемые результаты обучения по дисциплине, соотнесенные с планируемыми результатами освоения ОПОП

Формируемые компетенции (код, содержание компетенции)	Планируемые результаты обучения по дисциплине		Наименование оценочного средства
	Содержание компетенции	Результаты обучения по дисциплине	
ПК-5 способностью принимать участие в работах по расчету и проектированию деталей и узлов машиностроительных конструкций в соответствии с техническими заданиями и использованием стандартных средств автоматизации проектирования	Способностью принимать участие в работах по расчету и проектированию деталей и узлов машиностроительных конструкций в соответствии с техническими заданиями и использованием стандартных средств автоматизации проектирования	основные понятия и определения в механике (ПК-5) основные законы статики, кинематики, динамики и аналитической механики . (ПК-5) применять основные понятия, законы и принципы теоретической механики (ПК-5) пользоваться основными методами при расчете машиностроительных конструкций в соответствии с техническим заданием . (ПК-5) приобретенными навыками в применении методов, теорем и выводов теоретической механики по расчету конструкций и методиками практических инженерных расчетов кинематико-динамического анализа движения механических систем . (ПК-5)	вопросы к устному опросу, тест

4. Структура и содержание дисциплины

Общая трудоемкость дисциплины составляет 7.5 зачетных единиц, 270 часов.

4.1. Форма обучения: очная

Уровень базового образования: среднее общее.

Срок обучения 4г.

4.1.1. Структура дисциплины

№ п\п	Раздел (тема) дисциплины	Семестр	Контактная работа обучающихся с педагогическим работником							Самостоятельная работа	Форма текущего контроля успеваемости (по неделям семестра), форма промежуточной аттестации(по семестрам)
			Лекции	Практические занятия	Лабораторные работы	Контрольные работы	КП / КР	Консультация	Контроль		
1	Статика	2	8	6						41	устный опрос, тестирование
2	Кинематика	2	8	10						68,15	устный опрос, тестирование
Всего за семестр		144	16	16		+		1,6	1,25	109,15	Зач. с оц.
3	Динамика	3	16	16						62,4	устный опрос, тестирование
Всего за семестр		126	16	16		+		3,6	1,35	62,4	Экз.(26,65)
Итого		270	32	32				5,2	2,6	171,55	26,65

4.1.2. Содержание дисциплины

4.1.2.1. Перечень лекций

Семестр 2

Раздел 1. Статика

Лекция 1.

Предмет статики. Основные понятия: абсолютно твердое тело, сила, эквивалентные и уравновешенные системы сил, равнодействующая. Аксиомы статики. Связи и их реакции. Классификация сил. Свойство внутренних сил. Система сходящихся сил. Геометрический и аналитический способы сложения сил. Условия равновесия сходящихся сил в геометрической и аналитической формах. Теорема о равновесии трех непараллельных сил. Теория пар сил. Момент силы и пары сил как векторы. Эквивалентность и свойства пар. Сложение пар сил. Условие равновесия системы пар (2 часа).

Лекция 2.

Плоская система сил. Приведение произвольной системы сил к данному центру. Главный вектор и главный момент системы сил. Случаи приведения плоской системы сил к паре сил и к равнодействующей. Условия равновесия (2 часа).

Лекция 3.

Равновесие систем тел. Статически определимые и статически неопределимые системы тел (2 часа).

Лекция 4.

Пространственная система сил. Момент силы относительно оси. Определение моментов силы относительно осей координат. Теорема о моментах силы относительно точки и оси, проходящей через эту точку. Условия равновесия пространственной системы сил. Равновесие параллельных сил (2 часа).

Раздел 2. Кинематика

Лекция 5.

Предмет кинематики. Пространство и время в классической механике. Относительность механического движения. Система отсчета. Кинематика точки. Векторный способ задания движения точки. Траектория точки. Векторы скорости и ускорения точки. Координатный способ задания движения точки. Определение траектории движения точки. Определение скорости и ускорения точки по их проекциям на координатные оси. Естественный способ задания движения точки. Алгебраическая величина скорости. Определение ускорения точки по его проекциям на естественные оси: касательное и нормальное ускорения точки (2 часа).

Лекция 6.

Понятие об абсолютно твердом теле. Поступательное движение твердого тела. Теорема о траекториях, скоростях и ускорениях точек тела при поступательном движении. Вращение твердого тела вокруг неподвижной оси. Уравнение вращательного движения тела. Угловая скорость и угловое ускорение тела. Скорость и ускорение точки твердого тела, вращающегося вокруг неподвижной оси (2 часа).

Лекция 7.

Плоскопараллельное движение твердого тела и движение плоской фигуры в ее плоскости. Уравнения движения плоской фигуры. Разложение движения плоской фигуры на поступательное вместе с полюсом и вращательное вокруг полюса. Независимость вращательной части движения от выбора полюса. Определение скорости любой точки плоской фигуры. Теорема о проекциях скоростей двух точек фигуры. Мгновенный центр скоростей, определение с его помощью скоростей точек плоской фигуры. Определение ускорений любой точки плоской фигуры (2 часа).

Лекция 8.

Сложное движение точки и тела. Относительное, переносное и абсолютное движение точки. Теорема о сложении ускорений. Теорема Кориолиса о сложении ускорений. Модуль и направление Кориолисова ускорения. Случай поступательного переносного движения (2 часа).

Семестр 3

Раздел 3. Динамика

Лекция 9.

Предмет динамики. Роль динамики как научной основы исследования движения механических систем. Основные понятия и определения: масса, материальная точка, сила. Закон Галилея-Ньютона. Инерциальная система отсчета. Динамика точки. Дифференциальные уравнения движения свободной и несвободной материальной точки в координатной и естественной формах. Две основные задачи динамики материальной точки. Решение первой задачи. Решение второй задачи динамики точки. Введение в динамику механической системы. Классификация сил. Свойства внутренних сил (2 часа).

Лекция 10.

Центр масс системы и его координаты. Момент инерции твердого тела относительно оси; радиус инерции. Теорема о моментах инерции относительно параллельных осей. Осевые моменты инерции некоторых тел. Дифференциальные уравнения движения системы, теорема о движении центра масс системы. Закон сохранения движения центра масс (2 часа).

Лекция 11.

Теорема об изменении количества движения. Количество движения материальной точки. Элементарный импульс силы. Теорема об изменении количества движения

материальной точки в дифференциальной и конечной формах. Количество движения механической системы. Теорема об изменении количества движения и закон его сохранения для механической системы (2 часа).

Лекция 12.

Теорема об изменении момента количества движения. Момент количества движения материальной точки относительно центра и оси. Теорема об изменении момента количества движения точки. Кинетический момент вращающегося твердого тела относительно неподвижной оси, теорема об изменении кинетического момента системы. Закон сохранения кинетического момента. Дифференциальное уравнение вращательного движения твердого тела (2 часа).

Лекция 13.

Теорема об изменении кинетической энергии. Кинетическая энергия материальной точки. Элементарная и полная работа силы. Мощность. Работа силы тяжести и силы упругости. Теорема об изменении кинетической энергии материальной точки. Кинетическая энергия материальной точки. Вычисление ее при поступательном, вращательном и плоскопараллельном движениях твердого тела. Теорема об изменении кинетической энергии механической системы. Равенство нулю суммы работ внутренних сил в абсолютно твердом теле. Работа и мощность силы, приложенной к твердому телу, вращающемуся вокруг неподвижной оси (2 часа).

Лекция 14.

Принцип Даламбера. Сила инерции материальной точки. Принцип Даламбера для точки и механической системы. Приведение сил инерции точек твердого тела к данному центру, главный вектор и главный момент сил инерции. Определение динамических реакций подшипников при вращении твердого тела вокруг неподвижной оси. Центробежные моменты инерции. Главные оси инерции (2 часа).

Лекция 15.

Принцип возможных перемещений. Связи, классификация связей. Возможные перемещения материальной точки и механической системы. Число степеней свободы. Идеальные связи. Принцип Гамильтона-Остроградского. Общее уравнение динамики (2 часа).

Лекция 16.

Уравнение Лагранжа второго рода. Обобщенные координаты системы. Обобщенные силы и их вычисление. Дифференциальные уравнения движения системы в обобщенных координатах. Случай потенциальных сил (2 часа).

4.1.2.2. Перечень практических занятий

Семестр 2

Раздел 1. Статика

Практическое занятие 1

Определение реакции опор твердого тела. Плоская система сил (2 часа).

Практическое занятие 2

Определение реакции опор составной конструкции (система двух тел) (2 часа).

Практическое занятие 3

Определение реакций опор твердого тела. Пространственная система сил (2 часа).

Раздел 2. Кинематика

Практическое занятие 4

Определение скорости и ускорения точки по заданным уравнениям ее движения (2 часа).

Практическое занятие 5

Составление уравнений движения точки и определение ее скорости и ускорения (2 часа).

Практическое занятие 6

Определение скоростей и ускорений точек твердого тела при поступательном и вращательном движениях (2 часа).

Практическое занятие 7

Кинематический анализ плоского механизма. Определение скоростей точек твердого тела при плоском движении (2 часа).

Практическое занятие 8

Сложное движение твердого тела. Определение абсолютной скорости и абсолютного ускорения точки в случае поступательного переносного движения. Определение абсолютной скорости и абсолютного ускорения точки в случае вращательного переносного движения (2 часа).

Семестр 3

Раздел 3. Динамика

Практическое занятие 9

Интегрирование дифференциальных уравнений движения материальной точки, находящейся под действием постоянных сил (2 часа).

Практическое занятие 10

Применение теорем об изменении количества движения и о движении центра масс к исследованию движения механической системы (2 часа).

Практическое занятие 11

Применение теоремы об изменении кинетического момента к определению угловой скорости твердого тела (2 часа).

Практическое занятие 12

Применение теоремы об изменении кинетической энергии к изучению движения механической системы (2 часа).

Практическое занятие 13

Применение теоремы об изменении кинетической энергии к изучению движения механической системы (2 часа).

Практическое занятие 14

Применение общего уравнения динамики к исследованию движения механической системы с одной степенью свободы (2 часа).

Практическое занятие 15

Применение общего уравнения динамики к исследованию движения механической системы с одной степенью свободы (2 часа).

Практическое занятие 16

Применение уравнений Лагранжа второго рода к исследованию движения механической системы с одной степенью свободы (2 часа).

4.1.2.3. Перечень лабораторных работ

Не планируется.

4.1.2.4. Перечень тем и учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы

Перечень тем, вынесенных на самостоятельное изучение:

1. Расчет плоских ферм. Определение реакций опор и сил в стержнях плоских ферм.
2. Область равновесия. Трение скольжения. Предельная сила трения. Угол и конус трения. Трение качения.
3. Центр параллельных сил и центр тяжести. Формулы координат центра параллельных сил. Центры тяжести твердого тела, объема, площади, линии. Способы определения положения центров тяжести тел.
4. Сферическое движение твердого тела. Углы Эйлера. Уравнения движения тела.
5. Мгновенная ось вращения тела. Векторы угловой скорости и углового ускорения тела. Определение скоростей и ускорений точек тела в сферическом движении. Общий случай движения свободного твердого тела. Уравнение этого движения. Определение скоростей и ускорений точек тела.
6. Сложное движение твердого тела вокруг пересекающихся и параллельных осей. Винтовое движение тела, шаг и параметр винта.

7. Потенциальное силовое поле. Потенциальная энергия. Выражение работы в потенциальном силовом поле через потенциальную энергию. Однородное поле тяжести и поле тяготения. Закон сохранения механической энергии.
8. Свободные колебания материальной точки. Амплитуда, круговая частота и период колебаний.
9. Затухающие колебания материальной точки при сопротивлении, пропорциональном скорости, период и декремент колебаний. Аперiodическое движение.
10. Вынужденные колебания материальной точки без учета и с учетом сопротивления среды. Амплитуда и сдвиг фаз, их зависимость от отношения частот, коэффициент динамичности. Явление резонанса.
11. Элементарная теория гироскопических явлений. Свободный гироскоп: его основное свойство. Действие силы на ось гироскопа. Правило прецессии оси гироскопа. Гироскопические реакции.
12. Элементы теории удара. Основное уравнение теории удара. Коэффициент восстановления при ударе. Абсолютно неупругий прямой удар двух тел.
13. Относительное движение материальной точки. Дифференциальные уравнения относительного движения точки, переносная и кориолисова силы инерции. Принцип относительности классической механики. Случай относительного покоя.

Содержание РГР:.

2 семестр.

1. Плоская система произвольно расположенных сил. Определение реакций опор твердого тела.
2. Равновесие составной конструкции. Определение реакций опор.
3. Равновесие пространственной конструкции. Определение реакций опор твердого тела.
4. Кинематика точки. Определение скорости и ускорения точки по заданным уравнениям ее движения.
5. Определение скоростей и ускорений точек твердого тела при поступательном и вращательном движениях.
6. Плоское движение твердого тела. Кинематический анализ плоского механизма.
7. Сложное движение, определение абсолютной скорости, абсолютного ускорения.

3 семестр.

1. Динамика точки. Дифференциальные уравнения движения точки.
2. Динамика механической системы. Теорема об изменении кинетической энергии.
3. Динамика механической системы. Общее уравнение динамики.
4. Динамика механической системы. Комплексная задача на применение теорем и принципов механики.

Задания для выполнения РГР: <https://www.mivlgu.ru/iop/mod/resource/view.php?id=34054>

Для самостоятельной работы используются методические указания по освоению дисциплины и издания из списка приведенной ниже основной и дополнительной литературы.

4.1.2.5. Перечень тем контрольных работ, рефератов, ТР, РГР, РПР

Содержание РГР:.

2 семестр.

1. Плоская система произвольно расположенных сил. Определение реакций опор твердого тела.
2. Равновесие составной конструкции. Определение реакций опор.
3. Равновесие пространственной конструкции. Определение реакций опор твердого тела.
4. Кинематика точки. Определение скорости и ускорения точки по заданным уравнениям ее движения.
5. Определение скоростей и ускорений точек твердого тела при поступательном и вращательном движениях.
6. Плоское движение твердого тела. Кинематический анализ плоского механизма.
7. Сложное движение, определение абсолютной скорости, абсолютного ускорения.

3 семестр.

1. Динамика точки. Дифференциальные уравнения движения точки.
2. Динамика механической системы. Теорема об изменении кинетической энергии.
3. Динамика механической системы. Общее уравнения динамики.
4. Динамика механической системы. Комплексная задача на применение теорем и принципов механики.

Задания для выполнения РГР: <https://www.mivlgu.ru/iop/mod/resource/view.php?id=34054>

4.1.2.6. Примерный перечень тем курсовых работ (проектов)

Не планируется.

Уровень базового образования: среднее профессиональное.
Срок обучения 3г 6м.

Семестр	Трудоем- кость, час./ зач. ед.	Лек- ции, час.	Практи- ческие занятия, час.	Лабора- торные работы, час.	Консуль- тация, час.	Конт- роль, час.	Всего (контак- тная работа), час.	СРС, час.	Переат- теста- ция	Форма промежу- точного контроля (экз., зач., зач. с оц.)
2	144 / 4	4	4		2	0,5	10,5	39,75	90	Зач. с оц.(3,75)
3	126 / 3,5	4	6		2	0,6	12,6	104,75	0	Экз.(8,65)
Итого	270 / 7,5	8	10		4	1,1	23,1	144,5	90	12,4

4.2.1. Структура дисциплины

№ п\п	Раздел (тема) дисциплины	Семестр	Контактная работа обучающихся с педагогическим работником							Самостоятельная работа	Форма текущего контроля успеваемости (по неделям семестра), форма промежуточной аттестации(по семестрам)
			Лекции	Практические занятия	Лабораторные работы	Контрольные работы	КП / КР	Консультация	Контроль		
1	Статика	2	2	2						18	устный опрос, контрольная работа
2	Кинематика	2	2	2						21,75	устный опрос, контрольная работа
Всего за семестр		54	4	4		+		2	0,5	39,75	Зач. с оц.(3,75)
3	Динамика	3	4	6						104,75	устный опрос, контрольная работа
Всего за семестр		126	4	6		+		2	0,6	104,75	Экз.(8,65)
Итого		180	8	10				4	1,1	144,5	12,4
Итого с переаттестацией		270									

4.2.2. Содержание дисциплины

4.2.2.1. Перечень лекций

Семестр 2

Раздел 1. Статика

Лекция 1.

Предмет статики. Основные понятия: абсолютно твердое тело, сила, эквивалентные и уравновешенные системы сил, равнодействующая. Аксиомы статики. Связи и их реакции. Классификация сил. Свойство внутренних сил. Система сходящихся сил. Геометрический и аналитический способы сложения сил. Условия равновесия сходящихся сил в геометрической и аналитической формах. Теорема о равновесии трех непараллельных сил. Теория пар сил. Момент силы и пары сил как векторы. Эквивалентность и свойства пар. Приведение произвольной системы сил к данному центру. Главный вектор и главный момент системы сил. Плоская система сил. Определение главного вектора. Условия равновесия. Три вида уравнения равновесия плоской системы сил. Равновесие системы тел. Статически определимые и статически неопределимые системы (2 часа).

Раздел 2. Кинематика

Лекция 2.

Предмет кинематики. Пространство и время в классической механике. Относительность механического движения. Система отсчета. Кинематика точки. Векторный способ задания движения точки. Траектория точки. Векторы скорости и ускорения точки. Координатный способ задания движения точки. Определение траектории точки. Определение скорости и ускорения точки по их проекциям на координатные оси. Естественный способ задания движения точки. Алгебраическая величина скорости. Определение точки по его проекциям на естественные оси: касательное и нормальное ускорения точки. Понятие об абсолютно твердом теле. Поступательное движение твердого тела. Теорема о траекториях, скоростях и ускорениях точек тела при поступательном движении. Вращение твердого тела вокруг неподвижной оси. Уравнение вращательного движения тела. Плоскопараллельное движение твердого тела и движение плоской фигуры в ее плоскости (2 часа).

Семестр 3

Раздел 3. Динамика

Лекция 3.

Предмет динамики. Роль динамики как научной основы исследования движения механических систем, расчетов на прочность, энергоемкость, материалоемкость. Основные понятия и определения: масса, материальная точка, сила. Закон Галилея-Ньютона. Инерциальная система отсчета. Динамика точки. Дифференциальные уравнения движения свободной и несвободной материальной точки в координатной и естественной формах. Две основные задачи динамики материальной точки. Решение первой задачи. Решение второй задачи динамики точки. Введение в динамику механической системы. Классификация сил. Свойства внутренних сил (2 часа).

Лекция 4.

Теорема об изменении кинетической энергии. Кинетическая энергия материальной точки. Элементарная и полная работа силы. Мощность. Работа силы тяжести и силы упругости. Теорема об изменении кинетической энергии материальной точки. Вычисление кинетической энергии при поступательном, вращательном и плоскопараллельном движениях твердого тела. Теорема об изменении кинетической энергии механической системы. Работа и мощность силы, приложенной к твердому телу. Общее уравнение динамики (2 часа).

4.2.2.2. Перечень практических занятий

Семестр 2

Раздел 1. Статика

Практическое занятие 1.

Определение реакции опор твердого тела. Плоская система сил. Определение реакции опор составной конструкции (система двух тел). Определение реакций опор твердого тела. Пространственная система сил (2 часа).

Раздел 2. Кинематика

Практическое занятие 2.

Определение скорости и ускорения точки по заданным уравнениям ее движения. Определение скоростей и ускорений точек твердого тела при поступательном и вращательном движениях (2 часа).

Семестр 3

Раздел 3. Динамика

Практическое занятие 3.

Динамика механической системы (2 часа).

Практическое занятие 4.

Применение теоремы об изменении кинетической энергии к изучению движения механической системы (2 часа).

Практическое занятие 5.

Применение общего уравнения динамики к исследованию движения механической системы (2 часа).

4.2.2.3. Перечень лабораторных работ

Не планируется.

4.2.2.4. Перечень тем и учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы

Перечень тем, вынесенных на самостоятельное изучение:

1. Расчет плоских ферм.
2. Область равновесия . Определение реакций опор и сил в стержнях плоских ферм.
3. Законы трения скольжения.
4. Предельная сила трения.
5. Угол и конус трения.
6. Трение качения.
7. Центр параллельных сил и центр тяжести. Формула координат центра параллельных сил.
8. Центры тяжести твердого тела, объема, площади, линии.
9. Способы определения положения центров тяжести тел.
10. Плоскопараллельное движение твердого тела.
11. Сферическое движение твердого тела. Углы Эйлера. Уравнения движения тела.
12. Мгновенная ось вращения тела. Векторы угловой скорости и углового ускорения тела.
13. Определение скоростей и ускорений точек тела в сферическом движении.
14. Общий случай движения свободного твердого тела. Уравнение этого движения. Определение скоростей и ускорений точек тела.
15. Сложное движение точки и тела. Относительное, абсолютное и переносное движения точки. Теорема о сложении скоростей.
16. Теорема Кориолиса о сложении ускорений. Модуль и направление кориолисова ускорения.
17. Сложное движение точки и тела. Случай поступательного переносного движения.
18. Сложное движение твердого тела вокруг пересекающихся и параллельных осей.
19. Винтовое движение тела, шаг и параметр винта.
20. Центр масс системы и его координаты. Момент инерции твердого тела относительно оси; радиус инерции.
21. Теорема о моментах инерции относительно параллельных осей.
22. Осевые моменты инерции некоторых тел.
23. Дифференциальные уравнения движения системы, теорема о движении центра масс системы.
24. Закон сохранения движения центра масс.

25. Теорема об изменении количества движения материальной точки в дифференциальной и конечной формах.
26. Количество движения механической системы. Теорема об изменении количества движения и закон его сохранения для механической системы.
27. Кинетический момент вращающегося твердого тела относительно неподвижной оси.
28. Теорема об изменении кинетического момента системы.
29. Закон сохранения кинетического момента. Дифференциальное уравнение вращательного движения твердого тела.
30. Потенциальное силовое поле. Потенциальная энергия.
31. Выражение работы в потенциальном силовом поле через потенциальную энергию. Однородное поле тяжести и поле тяготения.
32. Закон сохранения механической энергии.
33. Принцип возможных перемещений. Связи, классификация связей.
34. Возможные перемещения материальной точки и механической системы. Число степеней свободы.
35. Идеальные связи.
36. Принцип возможных перемещений.
37. Уравнение Лагранжа второго рода.
38. Обобщенные координаты системы.
39. Обобщенные силы и их вычисление.
40. Дифференциальные уравнения движения системы в обобщенных координатах. Случай потенциальных сил.
41. Свободные колебания материальной точки. Амплитуда, круговая частота и период колебаний.
42. Затухающие колебания материальной точки при сопротивлении, пропорциональном скорости, период и декремент колебаний.
43. Аperiodическое движение.
44. Вынужденные колебания материальной точки без учета и с учетом сопротивления среды. Амплитуда и сдвиг фаз, их зависимость от отношения частот, коэффициент динамичности.
45. Явление резонанса.
46. Элементарная теория гироскопических явлений. Свободный гироскоп: его основное свойство.
47. Действие силы на ось гироскопа. Правило прецессии оси гироскопа.
48. Гироскопические реакции.
49. Элементы теории удара. Основное уравнение теории удара.
50. Коэффициент восстановления при ударе. Абсолютно неупругий прямой удар двух тел.
51. Относительное движение материальной точки. Дифференциальные уравнения относительного движения точки, переносная и кориолисова силы инерции.
51. Принцип относительности классической механики. Случай относительного покоя. Для самостоятельной работы используются методические указания по освоению дисциплины и издания из списка приведенной ниже основной и дополнительной литературы.

4.2.2.5. Перечень тем контрольных работ, рефератов, ТР, РГР, РПР

Контрольная работа состоит из решения задач по темам:.

Семестр 2.

1. Изучение и расчет статически определимых систем и статически неопределимых систем.
2. Определение реакций и расчет пространственных систем .
3. Кинематика точки. Определение скорости и ускорения точки по заданным уравнениям ее движения .

4. Определение скоростей и ускорений точек твердого тела при поступательном и вращательном движениях.

Семестр 3.

1. Динамика механической системы . Применение теоремы об изменении кинетической энергии к изучению движения механической системы.

2. Применение общего уравнения динамики к исследованию движения механической системы .

4.2.2.6. Примерный перечень тем курсовых работ (проектов)

Не планируется.

4.3 Форма обучения: заочная

Уровень базового образования: среднее общее.

Срок обучения 5л.

Семестр	Трудоем- кость, час./ зач. ед.	Лек- ции, час.	Практи- ческие занятия, час.	Лабора- торные работы, час.	Консуль- тация, час.	Конт- роль, час.	Всего (контак- тная работа), час.	СРС, час.	Форма промежуточного контроля (экз., зач., зач. с оц.)
2	90 / 2,5	6	4		3	0,5	13,5	72,75	Зач. с оц.(3,75)
3	198 / 5,5	8	6		4	0,6	18,6	170,75	Экз.(8,65)
Итого	288 / 8	14	10		7	1,1	32,1	243,5	12,4

4.3.1. Структура дисциплины

№ п\п	Раздел (тема) дисциплины	Семестр	Контактная работа обучающихся с педагогическим работником							Самостоятельная работа	Форма текущего контроля успеваемости (по неделям семестра), форма промежуточной аттестации(по семестрам)
			Лекции	Практические занятия	Лабораторные работы	Контрольные работы	КП / КР	Консультация	Контроль		
1	Статика	2	4	2						36	устный опрос, контрольная работа
2	Кинематика	2	2	2						36,75	устный опрос, контрольная работа
Всего за семестр		90	6	4		+		3	0,5	72,75	Зач. с оц.(3,75)
3	Кинематика	3	2	2						34	устный опрос, контрольная работа
4	Динамика	3	6	4						136,75	устный опрос, контрольная работа
Всего за семестр		198	8	6		+		4	0,6	170,75	Экз.(8,65)
Итого		288	14	10				7	1,1	243,5	12,4

4.3.2. Содержание дисциплины

4.3.2.1. Перечень лекций

Семестр 2

Раздел 1. Статика

Лекция 1.

Предмет статики. Основные понятия: абсолютно твердое тело, сила, эквивалентные и уравновешенные системы сил, равнодействующая. Аксиомы статики. Связи и их реакции. Классификация сил. Свойство внутренних сил. Система сходящихся сил. Геометрический и аналитический способы сложения сил. Условия равновесия сходящихся сил в геометрической и аналитической формах. Теорема о равновесии трех непараллельных сил. Теория пар сил. Момент силы и пары сил как векторы. Эквивалентность и свойства пар (2 часа).

Лекция 2.

Приведение произвольной системы сил к данному центру. Главный вектор и главный момент системы сил. Плоская система сил. Определение главного вектора. Условия равновесия. Три вида уравнения равновесия плоской системы сил. Равновесие системы тел (2 часа).

Раздел 2. Кинематика

Лекция 3.

Предмет кинематики. Пространство и время в классической механике. Относительность механического движения. Система отсчета. Кинематика точки. Векторный способ задания движения точки. Траектория точки. Векторы скорости и ускорения точки. Координатный способ задания движения точки. Определение траектории точки (2 часа).

Семестр 3

Раздел 3. Кинематика

Лекция 4.

Определение скорости и ускорения точки по их проекциям на координатные оси. Естественный способ задания движения точки. Алгебраическая величина скорости. Определение точки по его проекциям на естественные оси: касательное и нормальное ускорения точки (2 часа).

Раздел 4. Динамика

Лекция 5.

Предмет динамики. Роль динамики как научной основы исследования движения механических систем. Основные понятия и определения: масса, материальная точка, сила. Закон Галилея-Ньютона. Инерциальная система отсчета (2 часа).

Лекция 6.

Динамика точки. Дифференциальные уравнения движения свободной и несвободной материальной точки в координатной и естественной формах. Две основные задачи динамики материальной точки. Решение первой задачи. Решение второй задачи динамики точки (2 часа).

Лекция 7.

Свободные колебания материальной точки. Амплитуда, круговая частота и период колебаний. Затухающие колебания материальной точки при сопротивлении, пропорциональном скорости, период и декремент колебаний. Аperiodическое движение. Вынужденные колебания материальной точки без учета и с учетом сопротивления среды. Амплитуда и сдвиг фаз, их зависимость от отношения частот, коэффициент динамичности. Явление резонанса (2 часа).

4.3.2.2. Перечень практических занятий

Семестр 2

Раздел 1. Статика

Практическое занятие 1.

Определение усилий в стержнях плоской фермы способом Риттера. Определение реакций опор и усилий в стержнях плоской фермы (2 часа).

Раздел 2. Кинематика

Практическое занятие 2.

Определение абсолютной скорости и абсолютного ускорения точки в случае поступательного переносного движения. Определение абсолютной скорости и абсолютного ускорения точки в случае вращательного переносного движения. Сложное движение твердого тела. Сложение вращений вокруг параллельных и пересекающихся осей (2 часа).

Семестр 3

Раздел 3. Кинематика

Практическое занятие 3.

Составление уравнений движения точки и определение ее скорости и ускорения. Определение скоростей и ускорений точек твердого тела при поступательном и вращательном движениях (2 часа).

Раздел 4. Динамика

Практическое занятие 4.

Применение теорем динамики к изучению движения механической системы. Применение теоремы об изменении кинетической энергии к изучению движения механической системы (2 часа).

Практическое занятие 5.

Применение общего уравнения динамики к исследованию движения механической системы с одной степенью свободы (2 часа).

4.3.2.3. Перечень лабораторных работ

Не планируется.

4.3.2.4. Перечень тем и учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы

Перечень тем, вынесенных на самостоятельное изучение:

1. Статически определимые и статически неопределимые системы.
2. Область равновесия.
3. Трение скольжения. Предельная сила трения.
4. Угол и конус трения. Трение качения.
5. Теорема пар сил. Момент сил и пары сил как векторы.
6. Эквивалентность и свойства пар. Сложение пар сил.
7. Условие равновесия системы пар.
8. Геометрический и аналитический способ сложения сил. Условия равновесия сходящихся сил в геометрической и аналитической формах.
9. Теорема о равновесии трех не параллельных сил.
10. Центр параллельных сил и центр тяжести. Формула координат центра параллельных сил.
11. Центры тяжести твердого тела, объема, площади, линии. Способы определения положения центров тяжести тел.
12. Сферическое движение твердого тела. Углы Эйлера. Уравнения движения тела. Мгновенная ось вращения тела. Векторы угловой скорости и углового ускорения тела. Определение скоростей и ускорений точек тела в сферическом движении. Общий случай движения свободного твердого тела. Уравнение этого движения. Определение скоростей и ускорений точек тела.
13. Сложное движение точки и тела. Относительное, абсолютное и переносное движения точки. Теорема о сложении скоростей. Теорема Кориолиса о сложении ускорений. Модуль и направление кориолисова ускорения. Случай поступательного переносного движения.
14. Сложное движение твердого тела вокруг пересекающихся и параллельных осей. Винтовое движение тела, шаг и параметр винта.

15. Потенциальное силовое поле. Потенциальная энергия. Выражение работы в потенциальном силовом поле через потенциальную энергию. Однородное поле тяжести и поле тяготения. Закон сохранения механической энергии.

16. Принцип возможных перемещений. Связи, классификация связей. Возможные перемещения материальной точки и механической системы. Число степеней свободы. Идеальные связи. Принцип возможных перемещений. Общее уравнение динамики.

17. Уравнение Лагранжа второго рода. Обобщенные координаты системы. Обобщенные силы и их вычисление. Дифференциальные уравнения движения системы в обобщенных координатах. Случай потенциальных сил.

18. Свободные колебания материальной точки. Амплитуда, круговая частота и период колебаний. Затухающие колебания материальной точки при сопротивлении, пропорциональном скорости, период и декремент колебаний. Аперiodическое движение.

19. Вынужденные колебания материальной точки без учета и с учетом сопротивления среды. Амплитуда и сдвиг фаз, их зависимость от отношения частот, коэффициент динамичности. Явление резонанса.

20. Элементарная теория гироскопических явлений. Свободный гироскоп: его основное свойство. Действие силы на ось гироскопа. Правило процессии оси гироскопа. Гироскопические реакции.

21. Элементы теории удара. Основное уравнение теории удара. Коэффициент восстановления при ударе. Абсолютно неупругий прямой удар двух тел.

22. Относительное движение материальной точки. Дифференциальные уравнения относительного движения точки, переносная и кориолисова силы инерции. Принцип относительности классической механики. Случай относительного покоя.

Для самостоятельной работы используются методические указания по освоению дисциплины и издания из списка приведенной ниже основной и дополнительной литературы.

4.3.2.5. Перечень тем контрольных работ, рефератов, ТР, РГР, РПР

Контрольная работа состоит из решения задач по темам:.

1. Плоская система сил. Определение реакций опор.
2. Определение реакций и расчет пространственных систем .
3. Кинематика точки. Определение скорости и ускорения точки по заданным уравнениям ее движения .
4. Динамика механической системы .

4.3.2.6. Примерный перечень тем курсовых работ (проектов)

Не планируется.

5. Образовательные технологии

В процессе изучения дисциплины применяется контактная технология преподавания (за исключением самостоятельно изучаемых студентами вопросов). При проведении практических работ применяется имитационный или симуляционный подход. Шаги решения задач студентам демонстрируются при помощи мультимедийной техники. В дальнейшем студенты самостоятельно решают аналогичные задания.

6. Оценочные средства для текущего контроля успеваемости, промежуточной аттестации по итогам освоения дисциплины.

Фонды оценочных материалов (средств) приведены в приложении.

7. Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины.

7.1. Основная учебно-методическая литература по дисциплине

1. Ревина И.В. Механика [Электронный ресурс]: учебное пособие/ И.В. Ревина, Д.В. Коньшин— Электрон. текстовые данные.— Омск: Омский государственный институт сервиса, 2013.— 236 с. - <http://www.iprbookshop.ru/18257.html>
2. Григорьев А.Ю., Малякко Д.П., Федорова Л.А. Теоретическая механика. Кинематика: Учеб. пособие// СПб.: НИУ ИТМО; ИХиБТ, 2013. 74 с. - http://window.edu.ru/catalog/pdf2txt/255/80255/60667?p_page=1

7.2. Дополнительная учебно-методическая литература по дисциплине

1. Галаев В.И., Толмачев В.Н. Теоретическая механика: тестовые задания - Тамбов: Изд-во ГОУ ВПО ТГТУ, 2011. - <http://window.edu.ru/resource/448/76448>
2. Санкин, Ю.Н. Лекции по теоретической механике. Ч.2. Динамика, аналитическая механика - Ульяновск: УлГТУ, 2010. - <http://window.edu.ru/resource/178/77178>
3. Яковенко Г.Н. Краткий курс теоретической механики: учебное пособие. - 2-е изд., испр. - М.: БИНОМ. Лаборатория знаний, 2008. - <http://window.edu.ru/resource/627/64627>
4. Теоретическая механика. Раздел «Статика»: метод. указания по выполнению расчетно-графической работы для студентов образовательных программ 150900.62 «Технология, оборудование и автоматизация машиностроительных производств»; 151900.62 «Конструкторско-технологическое обеспечение машиностроительных производств»; 151000.62 «Технологические машины и оборудование»/ сост. Н.А. Лазуткина. – Муром: Изд.-полиграфический центр МИ ВлГУ, 2012. – 58 с. - 70 экз.
5. Учебно-методическое пособие по дисциплине "Теоретическая механика" для студентов направления подготовки 150.000 Metallургия, машиностроение и материалобработка. Раздел "Кинематика". Муром: Изд.-полиграфический центр МИ ВлГУ, Лазуткина Н.А. - 2011 г., 136 с. - 70 экз.
6. Лазуткина Н.А. Программный контроль знаний студентов по курсу теоретической механики раздел "Статика": Методические разработки/Муром ин-т (фил.) Влад. гос. ун-та/ Изд.-полиграфический центр МИ ВлГУ, 2007 - 50 экз.

7.3. Перечень информационных технологий, используемых при осуществлении образовательного процесса по дисциплине, включая перечень программного обеспечения и информационных справочных систем

В образовательном процессе используются информационные технологии, реализованные на основе информационно-образовательного портала института (www.mivlgu.ru/iop), и инфокоммуникационной сети института:

- предоставление учебно-методических материалов в электронном виде;
- взаимодействие участников образовательного процесса через локальную сеть института и Интернет;
- предоставление сведений о результатах учебной деятельности в электронном личном кабинете обучающегося.

Информационные справочные системы:

<https://www.techinsider.ru/> Журнал «Популярная механика». Новости науки и техники, последние события

<http://mashmex.ru/> Машиностроение, механика, металлургия

Программное обеспечение:

LibreOffice (Mozilla Public License v2.0)

7.4. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети «Интернет», необходимых для освоения дисциплины

iprbookshop.ru

mashmex.ru

8. Материально-техническое обеспечение дисциплины

Лекционная аудитория

Проектор Acer Projector X1285; ноутбук HP.

Лаборатория механики и сопротивления материалов

Динамометр ДОРМ-5; испытательная машина ДМ-30М; испытательная машина Р-5; копер маятниковый КМ-05; микроскопы типа МИМ-7; микроскоп инструм. (отсчётный микроскоп) типа МПБ-2 и МПУ – 1; машина для испытания на кручение КМ-50-1; Машина для испытания на усталость МУИ-6000; машина для статических испытаний пружин МИП-101; поляризационная оптическая установка ППУ-5; разрывная машина РМП-50; установка для исследования изгиба балки СМ-7Б; установка для определения вертикального, горизонтального и углового перемещения свободного конца ломанного бруса СМ-24Б; твердомеры типа ТК-2; твердомеры типа ТШ – 2; твердомеры типа ТШ – 2М; универсальная испытательная машина УММ-5 и УМ-5А; установка СМ12М.

9. Методические указания по освоению дисциплины

Для успешного освоения теоретического материала обучающийся: знакомится со списком рекомендуемой основной и дополнительной литературы; уточняет у преподавателя, каким дополнительным пособиям следует отдать предпочтение; ведет конспект лекций и прорабатывает лекционный материал, пользуясь как конспектом, так и учебными пособиями.

На практических занятиях пройденный теоретический материал подкрепляется решением задач по основным темам дисциплины. Каждой подгруппе обучающихся преподаватель выдает задачу. В конце занятия обучающие демонстрируют полученные результаты преподавателю и при необходимости делают работу над ошибками.

Самостоятельная работа оказывает важное влияние на формирование личности будущего специалиста, она планируется обучающимся самостоятельно. Каждый обучающийся самостоятельно определяет режим своей работы и меру труда, затрачиваемого на овладение учебным содержанием дисциплины. Он выполняет вне аудиторную работу и изучение разделов, выносимых на самостоятельную работу, по личному индивидуальному плану, в зависимости от его подготовки, времени и других условий.

Контрольная работа предполагает работу обучающегося с учебной литературой, методическими указаниями. Обучающийся получает от преподавателя индивидуальное задание. Решение оформляется на листах формата А4 и сдается на проверку преподавателю. После положительной рецензии преподавателя, работа допускается к собеседованию. При неудовлетворительной рецензии студент исправляет замечания и вновь сдает работу на рецензирование.:

Форма заключительного контроля при промежуточной аттестации – экзамен. Для проведения промежуточной аттестации по дисциплине разработаны фонд оценочных средств и балльно-рейтинговая система оценки учебной деятельности студентов. Оценка по дисциплине выставляется в информационной системе и носит интегрированный характер, учитывающий результаты оценивания участия студентов в аудиторных занятиях, качества и своевременности выполнения заданий в ходе изучения дисциплины и промежуточной аттестации.

Программа составлена в соответствии с требованиями ФГОС ВО по направлению
15.03.02 Технологические машины и оборудование
Рабочую программу составил к.т.н., доцент Лазуткина Н. А. _____

Программа рассмотрена и одобрена на заседании кафедры *ТБ*

протокол № 16 от 29.05.2019 года.

Заведующий кафедрой *ТБ* _____ *Шарапов Р.В.*
(Подпись)

Рабочая программа рассмотрена и одобрена на заседании учебно-методической
комиссии факультета

протокол № 6 от 29.05.2019 года.

Председатель комиссии МСФ _____ *Соловьев Л.П.*
(Подпись) (Ф.И.О.)

Фонд оценочных материалов (средств) по дисциплине
Теоретическая механика

1. Оценочные материалы для проведения текущего контроля успеваемости по дисциплине

Темы для устного опроса:

2 семестр

1. Какие вопросы рассматриваются в статике?
2. Какое тело называется абсолютно твердым?
3. Что называется силой?
4. Какими факторами определяется сила, действующая на тело?
5. Что называется проекцией силы на ось и плоскость?
6. Что называется системой сил?
7. Какая сила называется равнодействующей данной системы сил?
8. Какая система сил называется уравновешенной?
9. Какая система сил называется уравновешивающей?
10. Какие системы сил являются эквивалентными?
11. Какое тело называется свободным?
12. Какое тело называется несвободным?
13. Что называется связью?
14. Что называется реакцией связи?
15. Как определить направление реакции связи?
16. Сформулируйте две основные задачи статики.
17. Сформулируйте формулируйте аксиомы статики.
18. Если деформируемое (не абсолютно твердое тело) находится в равновесии под действием некоторой системы сил, то будут ли эти силы удовлетворять условиям равновесия абсолютно твердого тела?
 19. Силы удовлетворять условиям равновесия абсолютно твердого тела?
 20. В чем заключается принцип освобожденности от связей?
 21. Какая система сил называется сходящейся?
 22. К какому простейшему виду приводится система сходящихся сил?
 23. Сформулируйте условия равновесия системы сходящихся сил в геометрической форме.
 24. Сформулируйте условия равновесия системы сходящихся сил в аналитической форме.
 25. Что называется моментом силы относительно точки?
 26. Как направлен вектор момента силы относительно точки?
 27. В чем состоит теорема Вариньона?
 28. Что называется парой сил?
 29. Что называется плечом пары сил?
 30. Что называется моментом пары?
 31. Сформулируйте теорему о парах сил
 32. Сформулируйте лемму о параллельном переносе силы.
 33. Что такое момент силы?
 34. Как вычислить момент силы относительно точки, если сила и точка принадлежат одной плоскости?
 35. Как при помощи теоремы Вариньона найти момент силы?
 36. Что такое связи?
 37. Сформулируйте принцип освобожденности от связей.
 38. Как определяются реакции поверхности, стержня, шарнира?
 39. Сформулируйте условия равновесия сходящейся системы сил.
 40. Условия равновесия произвольной плоской системы сил.
 41. Какая механическая система является статически определимой?

- 42.Какая механическая система является статически неопределимой?
- 43.Что называется моментом силы относительно оси?
- 44.Как связаны между собой момент силы относительно точки и момент силы относительно оси, проходящей через эту же точку?
- 45.К какому простейшему виду приводится пространственная система сил?
- 46.Сформулируйте векторные условия равновесия пространственной системы сил.
- 47.Сформулируйте аналитические условия равновесия пространственной системы сил.
- 48.Сформулируйте аналитические условия равновесия пространственной системы пар сил.
- 49.Сформулируйте аналитические условия равновесия произвольной плоской системы сил.
- 50.Что такое сила и как определить проекцию силы на оси координат?
- 51.Что называется центром тяжести твердого тела?
- 52.Какие методы используются для определения координат центра тяжести?
- 53.Как определить положение центра тяжести сложной фигуры?
- 54.Как определить положение центра тяжести круга, прямоугольника, треугольника, пирамиды?
- 55.Какую форму движения изучает теоретическая механика?
- 56.Какое движение называется механическим?
- 57.В чем заключается координатный способ задания движения точки?
- 58.В чем заключается векторный способ задания движения точки?
- 59.Что называется скоростью точки?
- 60.Как определить скорость точки по закону ее движения, заданному в координатной форме?
- 61.Что называется ускорением точки?
- 62.Как определяется ускорение точки при задании движения в декартовых координатах?
- 63.В чем заключается естественный способ задания движения?
- 64.Как направлено нормальное ускорение точки?
- 65.Как направлено касательное ускорение точки?
- 66.Какое движение твердого тела называется поступательным?
- 67.Сформулируйте теорему о движении точек твердого тела, движущегося поступательно.
- 68.Какое движение твердого тела называется вращательным?
- 69.Что называется углом поворота, угловой скоростью и угловым ускорением?
- 70.Какое вращение твердого тела называется равномерным?
- 71.Какое вращение твердого тела называется равнопеременным?
- 72.Какова зависимость между угловой скоростью вращающегося тела и числом его оборотов в минуту?
- 73.Как направлен вектор угловой скорости тела?
- 74.Какова зависимость между угловой скоростью вращающегося тела и линейной скоростью точки этого тела?
- 75.Как найти касательное и нормальное ускорения точки твердого тела, вращающегося вокруг неподвижной оси?
- 76.Какое движение твердого тела называется плоским?
- 77.Сколько уравнений описывают плоское движение твердого тела?
- 78.Что называется мгновенным центром скоростей?
- 79.Как определить положение мгновенного центра скоростей?
- 80.Как определить ускорение точки плоской фигуры?
- 81.Какое движение точки называется сложным?
- 82.Какое движение точки называется относительным?
- 83.Какое движение точки называется переносным?
- 84.Какая скорость называется относительной скоростью точки?
- 85.Какая скорость называется переносной скоростью точки?

- 86.Какая скорость называется абсолютной скоростью точки?
 - 87.Какое ускорение называется относительным ускорением точки?
 - 88.Какое ускорение называется переносным ускорением точки?
 - 89.Какое ускорение называется абсолютным ускорением точки?
 - 90.В чем состоит теорема о сложении скоростей в сложном движении точки?
 - 91.Как определяется абсолютное ускорение точки?
 - 92.Как определяется направление кориолисова ускорения точки?
 - 93.В каких случаях кориолисово ускорение точки равно нулю?
 - 94.Как задается движение точки и находятся ее скорость и ускорение?
 - 95.Какие вы знаете простейшие виды движения твердого тела ?
 - 96.Как определяются угловые скорость и ускорение при вращательном движение твердого тела относительно неподвижной оси?
 - 97.Как задается связь угловой и линейной скоростей (формула Эйлера)?
 - 98.Как определяются скорости и ускорения точек тела при плоскопараллельном движении твердого тела?
 - 99.Как с помощью мгновенного центра скоростей вычислить скорость точки твердого тела, которое движется плоско-параллельно?
- 3 семестр
- 100.В чем заключаются первая и вторая задачи динамики точки ?
 - 101.Что такое начальные условия?
 - 102.В чем заключаются две основные задачи динамики точки?
 - 103.В чем заключается решение второй задачи динамики?
 - 104.Какая точка называется материальной?
 - 105.Что такое инертность?
 - 106.В чем заключаются законы Ньютона?
 - 107.Сформулируйте первый закон Ньютона.
 - 108.Сформулируйте основной закон механики.
 - 109.Какие системы отсчета называются инерциальными?
 - 110.Какие системы отсчета называются неинерциальными?
 - 111.Сформулируйте третий закон Ньютона.
 - 112.В чем заключается закон независимости действия сил?
 - 113.Как записать дифференциальное уравнение движение- точки?
 - 114.Что называют силой инерции?
 - 115.В чем выражается основной закон динамики для относительного движения материальной точки?
 - 116.В чем заключается принцип относительности классической механики?
 - 117.Как составляются дифференциальные уравнения движения точки при координатном способе задания ее движения?
 - 118.Как определяются постоянные интегрирования, входящие в общее решение дифференциальных уравнений точки?
 - 119.Как составляются дифференциальные уравнения движения точки при естественном способе задания движения?
 - 120.Сформулируйте основные законы механики.
 - 121.Укажите основные допущения, принимаемые в классической механике.
 - 122.Сформулируйте основные понятия механики.
 - 123.Дайте классификацию сил, действующих на материальную точку.
 - 124.В чем сущность принципа освобожденности от связей и как это проявляется в дифференциальных уравнениях движения точки.
 - 125.Что называется массой механической системы?
 - 126.Что называется центром масс механической системы?
 - 127.Что называется моментом инерции точки относительно оси?
 - 128.Что называется моментом инерции системы относительно оси?
 - 129.Каково физическое значение момента инерции тела относительно оси?
 - 130.Что называется радиусом инерции тела относительно оси?

131. Сформулируйте теорему о зависимости между моментами инерции тела относительно двух параллельных осей.
132. Какие силы называются внешними?
133. Какие силы называются внутренними?
134. Перечислите свойства внутренних сил.
135. Что называется элементарным импульсом силы?
137. Что такое количество движения системы?
138. Что называется кинетическим моментом точки относительно центра?
139. Что называется кинетическим моментом системы относительно центра и относительно оси?
140. Дайте определение элементарной работы.
141. Дайте определение мощности.
142. Что называется кинетической энергией точки?
143. Что называется кинетической энергией системы?
144. Сформулируйте теорему о движении центра масс системы.
145. Сформулируйте теорему об изменении количества движения системы.
146. Сформулируйте теорему об изменении кинетического момента системы.
147. Сформулируйте теорему об изменении кинетической энергии механической системы.
148. Входят ли в уравнение, описывающее теорему об изменении кинетической энергии системы, внутренние силы этой системы?
149. Сформулируйте принцип Д'Аламбера для материальной точки.
150. Что такое сила инерции Даламбера?
151. Что такое импульс силы, работа, мощность, кинетическая энергия?
152. Что такое осевой момент инерции и как он вычисляется для точки и некоторых твердых тел?
153. Как вычисляются меры механического движения (количества: движения, момент количества движения для точки, материальной системы и твердого тела) при поступательном и вращательном движении?
154. Сформулируйте теорему об изменении количества движения и закон его сохранения для механической системы.
155. Сформулируйте принцип возможных перемещений.
156. Как записывается закон гармонических колебаний материальной точки?
157. Как определяется частота собственных колебаний точки?
158. Как определяется период гармонических колебаний точки?
159. Какое колебательное движение материальной точки является затухающим?
160. От соотношения каких величин зависит общее решение дифференциальных уравнений затухающих колебаний материальной точки?
161. Какие колебания материальной точки называются вынужденными?
162. Как представлено общее решение вынужденных колебаний материальной точки?
163. Сформулируйте основные задачи статики, кинематики и динамики точки и укажите на методы их решения.
164. Сформулируйте основные уравнения теории удара.
165. Как определяется коэффициент восстановления при ударе.
166. Какой удар называется прямым центральным ударом?
167. Как определяется потеря кинетической энергии при неупругом ударе двух тел?
168. От чего зависит число параметров определяющих положение механической системы?
169. Запишите выражение полной элементарной работы всех действующих на систему сил в обобщенных координатах.
170. Как определяются обобщенные силы?
171. Запишите условия равновесия системы в обобщенных координатах.
172. В чем преимущества применения уравнений Лагранжа при решении задач динамики?

Общее распределение баллов текущего контроля по видам учебных работ для студентов

Рейтинг-контроль 1	2 семестр 3 практических занятия, устный опрос, 3 семестр 3 практических занятия, устный опрос	2 семестр 20, 3 семестр 10
Рейтинг-контроль 2	2 семестр 3 практических занятия, устный опрос, 3 семестр 3 практических занятия, устный опрос	2 семестр 20, 3 семестр 10
Рейтинг-контроль 3	2 семестр 2 практических занятия, устный опрос, 3 семестр 2 практических занятия, устный опрос	2 семестр 20, 3 семестр 10
Посещение занятий студентом		2 семестр 15, 3 семестр 15
Дополнительные баллы (бонусы)		2 семестр 5, 3 семестр 5
Выполнение семестрового плана самостоятельной работы		2 семестр 20, 3 семестр 10

2. Промежуточная аттестация по дисциплине

Перечень вопросов к экзамену / зачету / зачету с оценкой.

Перечень практических задач / заданий к экзамену / зачету / зачету с оценкой (при наличии)

Тест

ПК-5:

Блок 1 (знать)

Вопрос 1 Как читается аксиома о присоединении и отбрасывании уравновешенной системы сил?

1. Если к твердому телу, находящемуся под действием некоторой системы сил, приложить уравновешивающуюся систему или исключить такую систему сил, то твердое тело выйдет из состояния покоя и будет двигаться прямолинейно и равномерно.

2. Если к твердому телу, находящемуся под действием некоторой системы сил, приложить уравновешивающуюся систему или исключить такую систему сил, то твердое тело будет называться свободным.

3. Если к твердому телу, находящемуся под действием некоторой системы сил, приложить уравновешивающуюся систему или исключить такую систему, то внутренние и внешние силы будут эквивалентными данной системе.

4. Если к твердому телу, находящемуся под действием некоторой системы сил, приложить уравновешивающуюся систему или исключить такую систему сил, то любую силу можно переносить вдоль линии ее действия, добавляя при этом пару сил.

5. Действие данной системы сил на тело не изменится, если к ней присоединить или отбросить уравновешенную систему сил.

Вопрос 2

Что называется материальной точкой?

1. Геометрическое тело, обладающее массой.

2. Материальное тело, размеры которого очень малы.

3. Любое материальное тело, размерами которого в условиях данной задачи можно пренебречь.
4. Материальное тело, массой которого в условиях данной задачи можно пренебречь.
5. Материальное тело, размеры которого не изменяются.

Вопрос 3

Что называется абсолютно твердым телом?

1. Твердое тело, размеры которого очень мало изменяются.
2. Тело, форма которого очень мало меняется, а расстояние между точками остается.
3. Тело, расстояния между точками которого мало меняется, а форма тела остается постоянной.
4. Тело, расстояния между любыми двумя точками которого остается постоянными.
5. Правильного ответа среди указанных нет.

Вопрос 4

Что называется равнодействующей системы сил?

1. Сила, эквивалентная данной системе сил.
2. Сила, уравнивающая данную систему сил.
3. Сила, модуль которой равен сумме модулей данной системы.
4. Сила, равная векторной сумме всех сил данной системы.
5. Сила, из этой же системы сил, равная сумме остальных сил этой системы.

Вопрос 5

Что называется алгебраическим моментом силы относительно центра?

1. Произведение силы на радиус-вектор и косинус угла между ними.
2. Произведение силы на плечо.
3. Произведение силы на радиус-вектор центра.
4. Скалярная величина, равная произведению модуля силы на плечо, взятая с соответствующим знаком.
5. Произведение силы на расстояние от точки приложения до центра приведения.

Вопрос 6

Теорема Вариньона

1. Если данная система сил имеет равнодействующую, то момент этой равнодействующей относительно любого центра равен сумме моментов всех сил этой системы относительно того же центра.
2. Данную пару, не изменяя ее действия на тело, можно переносить в любую плоскость, параллельную плоскости этой пары.
3. Для равновесия системы параллельных сил, не лежащих в одной плоскости, необходимо и достаточно, чтобы сумма их проекции на ось, параллельную этим силам, равнялась нулю и чтобы сумма моментов относительно каждой из двух координатных осей, перпендикулярных к этим силам, также равнялась нулю.
4. Сумма моментов двух равных по модулю сил, направленных по одной прямой в противоположные стороны, относительно любой точки равна нулю.
5. Максимальная величина силы трения в покое прямо-пропорциональна нормальному давлению одного тела на другое или, что то же, нормальной реакции.

Вопрос 7

Как читается аксиома статики о равновесии двух тел?

1. Если линии действия всех сил пересекаются в одной точке, то тело может находиться в равновесии.
2. Если сумма моментов сил относительно центра равна нулю, то тело находится в покое.

3. Если на свободное абсолютно твердое тело действуют две силы, то тело может находиться в равновесии тогда и только тогда, когда эти силы равны по модулю и направлены вдоль одной прямой в противоположные стороны.

4. Если присоединить или удалить уравновешенную систему сил, то системы сил не изменит свое действие на тело.

5. Сумма сил равна геометрической сумме сил, действующих на тело.

Вопрос 8

Что называется уравновешенной системой сил?

1. Геометрическая сумма сил, действующая на тело.

2. Параллельные линии действия сил.

3. Правильного ответа среди приведенных нет.

4. Момент сил относительно оси равен нулю.

5. Если замкнутый многоугольник сил.

Вопрос 9

При каком условии можно рассматривать не свободное тело как свободное?

1. При полном затвердевании исследуемого деформируемого тела.

2. Если отбросить все наложенные связи и заменить их активными силами.

3. Если убрать все ограничения, препятствующие перемещению данного несвободного тела в каком-либо направлении в пространстве.

4. Если все активные силы, приложенные к телу, заменить реакциями наложенных связей.

5. Если отбросить связи и заменить их действие реакциями.

Вопрос 10

Что называется связью?

1. Тело, действующее на данный объект.

2. Тело, способствующее движению выделенного объекта.

3. Сила действия на данный объект другого тела.

4. Тело, близко расположенное к данному объекту.

5. Тело, препятствующее перемещению данного тела в пространстве.

Вопрос 11

Чему равна проекция силы на ось?

1. Произведению модуля силы на косинус угла между направлениями оси и силы.

2. Произведению модуля этой силы на синус угла между направлениями оси и силы.

3. Отрезку, заключенному между началом координат и проекцией конца силы на эту ось.

4. Произведению этой силы на расстояние от этой силы до данной оси.

5. Моменту этой силы относительно этой оси.

Вопрос 12

Как формулируется аксиома отвердевания?

1. Всякое абсолютно твердое тело сохраняет состояние равновесия.

2. Если деформируемое тело, находящееся под действием данных сил в состоянии равновесия, станет абсолютно твердым, то его равновесие не нарушится.

3. Не изменяя действия данной силы на абсолютно твердое тело, точку приложения этой силы можно переносить по ее линии действия.

4. Всякое деформируемое тело может находиться в состоянии равновесия после затвердевания.

5. Затвердевание деформируемого тела – необходимое и достаточное условие его равновесия.

Вопрос 13

Какая задача называется статически неопределимой?

1. Если рассматривается несколько сочлененных тел.

2. Если рассматривается деформированное тело.

3. Если число активных сил больше числа реакций связи.
4. Если число неизвестных уравнений больше числа уравнений равновесия.
5. Если число реакций больше числа активных сил.

Вопрос 14

Теорема о трех непараллельных силах?

1. Свободное тело будет находиться в равновесии под действием трех непараллельных сил, лежащих в одной плоскости, если эти силы пересекаются в одной точке.
2. Чтобы свободное тело находилось в равновесии под действием трех непараллельных сил, лежащих в одной плоскости, необходимо и достаточно, чтобы силы были равны между собой и пересекались в одной точке.
3. Если свободное тело находится в равновесии под действием трех непараллельных сил, не лежащих в одной плоскости, то линии действия этих сил пересекаются в одной точке.
4. Если свободное тело находится в равновесии под действием трех непараллельных сил, лежащих в одной плоскости, то линии действия этих сил пересекаются в одной точке.
5. Всякое свободное тело находится в равновесии под действием трех параллельных сил.

Вопрос 15

Чему равен модуль векторного момента силы относительно данной точки?

1. Произведению силы на радиус-вектор точки приложения силы и косинуса угла между ними.
2. Произведению силы на радиус-вектор.
3. Произведению модуля на ее плечо и на косинус угла между ними.
4. Произведению модуля силы на ее плечо.
5. Произведению модуля силы на ее плечо и на синус угла между ними.

Вопрос 16

При каком условии две пары будут эквивалентны?

1. Если сумма моментов сил пар равна нулю.
2. Если силы пар равны и параллельны.
3. Если их моменты равны.
4. Если сумма проекций сил пар равна нулю.
5. Если сумма проекций сил и сумма моментов сил пар равна нулю.

Вопрос 17

Выбрать правильные уравнения равновесия произвольной плоской системы

1. 2. 3.

4. 5.

Вопрос 18

Чему равна сумма проекций сил пары на ось?

1. Удвоенной проекции одной из сил пары.
2. Моменту пары сил.
3. Нулю.
4. Проекция на эту ось пары сил.
5. Проекция момента пары сил на эту ось.

Вопрос 19

Теорема о параллельном переносе силы

1. Силу, приложенную к абсолютно твердому телу, можно переносить параллельно самой себе, при этом действие силы на тело не изменится.
2. Силу, приложенную к твердому телу, можно переносить параллельно самой себе, если добавить силу, равную по величине, но обратную по направлению.

3. Силу, приложенную к твердому телу, можно переносить параллельно самой себе, при этом надо изменить направление силы и добавить пару сил, момент которой равен моменту этой силы относительно центра.

4. Силу, приложенную к абсолютно твердому телу, не изменяя ее действие на тело, можно переносить параллельно самой себе в любую точку тела, добавив при этом пару, момент которой равен моменту данной силы относительно новой точки ее приложения.

5. Силу, приложенную к абсолютно твердому телу, нельзя переносить в другую точку.

Вопрос 20

Как решить задачу о равновесии системы сочлененных тел?

1. Расчленить систему тел в местах сочленения и рассматривать равновесие каждой части в отдельности или одной из частей и всего тела в целом.

2. Разрезать тела системы и рассматривать равновесие частей тел.

3. Представить систему сочлененных тел как одно твердое тело и рассмотреть его как объект равновесия; расчленять систему нельзя.

4. В теоретической механике такие задачи не рассматриваются – это статически неопределенные задачи.

Вопрос 21

Как читается теорема о сложении пар сил?

1. Сумма моментов сил пары равна моменту пары.

2. Система пар эквивалента одной паре, момент которой равен сумме моментов всех данных пар системы.

3. Две пары эквивалентны, если равны между собой их моменты.

4. Для того, чтобы данные пары уравнивались, момент равнодействующей пары должен равняться нулю.

5. Не изменяя действия данной пары на тело, можно изменять модуль силы и плечо этой пары, но при условии, чтобы ее момент оставался неизменным.

Вопрос 22

Что называется проекцией силы на плоскость ?

1. Произведение модуля силы на косинус угла между силой и плоскостью.

2. Вектор, соединяющий проекции начала и конца силы на эту плоскость.

3. Величина отрезка, заключенного между проекциями начала и конца вектора.

4. Произведение модуля и синуса угла между вектором и плоскостью.

5. Произведение модуля силы на косинус угла между силой и плоскостью.

Вопрос 23

В каких случаях произвольная пространственная система сил приводится к равнодействующей, проходящей через центр приведения?

1. Если главный вектор системы сил равен нулю.

2. Если момент равнодействующей относительно любого центра равен сумме моментов всех составляющих сил относительно того же центра.

3. Если модуль главного момента данной системы сил относительно всякой точки, лежащей на центральной оси, имеет одно и то же и притом минимальное значение.

4. При перемещении центра приведения по прямой, имеющей направление главного вектора.

5. Если главный момент системы сил относительно данного центра равен нулю, а главный вектор не равен нулю.

Вопрос 24

Что называется главным моментом системы сил?

1. Вектор, равный сумме моментов данных сил относительно центра приведения, называется главным моментом системы сил относительно центра приведения.

2. Момент равнодействующей относительно центра приведения.

3. Момент главного вектора относительно центра приведения.
4. Сумма моментов пар сил.
5. Величина, равная произведению модуля главного вектора системы на его плечо относительно центра приведения.

Вопрос 25

Что называется центром системы параллельных сил?

1. Точка на линии действия равнодействующей этой системы, положение которой не меняется при повороте всех сил на один и тот же угол в одну и ту же сторону вокруг их точек приложения.
2. Точка приложения равнодействующей этой системы.
3. Центр тяжести этих сил.
4. Правильного ответа нет.
5. Точка, относительно которой система сил находится в равновесии.

Вопрос 26

Каковы аналитические условия равновесия произвольной пространственной системы сил?

1. Равенство нулю суммы проекций сил на оси координат и суммы моментов сил относительно осей.
2. Равенство нулю суммы проекций сил на оси координат и суммы моментов относительно одной из осей координат.
3. Равенство нулю суммы проекций сил на одну из осей и суммы моментов относительно осей координат.
4. Равенство нулю суммы проекций сил на оси координат.
5. Равенство нулю суммы моментов относительно осей координат.

Вопрос 27

Как выражается вектор силы через орты?

1. $F_x \mathbf{e}_x + F_y \mathbf{e}_y + F_z \mathbf{e}_z$,
 2. $F_x \mathbf{e}_x + F_y \mathbf{e}_y + F_z \mathbf{e}_z$,
 3. $F_x \mathbf{e}_x + F_y \mathbf{e}_y + F_z \mathbf{e}_z$,
 4. $F_x \mathbf{e}_x + F_y \mathbf{e}_y + F_z \mathbf{e}_z$,
- где α, β, γ - углы между вектором силы и оортами.
5. $F_x \mathbf{e}_x + F_y \mathbf{e}_y + F_z \mathbf{e}_z$.

Вопрос 28

Что называется реакцией связи?

1. Сила, направленная в сторону предполагаемого движения.
2. Сила, с которой связь действует на тело.
3. Сила, равная произведению интенсивности на площадь.
4. Сила, приложенная к одной точке тела.
5. Сила, ограничивающая свободу движения тела.

Вопрос 29

Как читается основная теорема статики?

1. При приведении произвольной системы сил к данному центру эта система заменяется одной силой, равной главному вектору системы, и одной парой сил, момент которой равен главному моменту системы относительно центра приведения.
2. Для равновесия системы сходящихся сил необходимо и достаточно, чтобы равнодействующая сила равнялась нулю.
3. При приведении произвольной системы сил к центру эта система сил приводится к равнодействующей.
4. Силу P можно, не изменяя ее действие на тело, переносить параллельно самой себе, добавив при этом пару, момент которой равен моменту силы P относительно нового центра приложения.
5. Данную пару, не изменяя ее действия на тело, можно переносить в любую плоскость, параллельную плоскости этой пары.

Вопрос 30

Что называется главным вектором системы?

1. Векторная величина, равная геометрической сумме данных сил.
2. Равнодействующая данных сил.
3. Сумма модулей данных сил.
4. Величина, равная сумме моментов данных сил.
5. Вектор, заменяющий данную систему сил.

Вопрос 31

В каком случае произвольная пространственная система сил приводится к динаме?

1. Если $\sum \mathbf{F} = 0$ и $\sum \mathbf{M} = 0$.
2. Если $\sum \mathbf{F} = 0$.
3. Если $\sum \mathbf{M} = 0$ и $\sum \mathbf{F} = 0$.
4. Если $\sum \mathbf{F} = 0$.
5. Если $\sum \mathbf{M} = 0$.

Вопрос 32

Как направлен вектор-момент пары?

1. Вектор-момент пары лежит в плоскости действия пары и направлен так, чтобы с его конца поворот пары был виден против часовой стрелки.
2. Вектор-момент пары лежит в плоскости действия пары и направлен в ту сторону, откуда поворот пары виден по часовой стрелке.
3. Вектор-момент пары перпендикулярен плоскости действия пары и направлен в ту сторону, откуда поворот пары виден по ходу часовой стрелки.
4. Вектор-момент пары перпендикулярен плоскости действия пары и направлен в ту сторону, откуда поворот пары виден против хода часовой стрелки.
5. Вектор-момент пары равен геометрической сумме моментов каждой силы пары относительно точки O ; лежит в плоскости, перпендикулярной плоскости действия пары, и направлен в ту сторону, откуда поворот пары виден по ходу часовой стрелки.

Вопрос 33

В чем заключается метод дополнения при определении центра тяжести тела? (метод отрицательных масс)

1. Если в теле имеются полости или отверстия, то для определения центра тяжести такого тела пользуются теми же методами и приемами, как в методе разбиения, считая при этом веса, объемы или площади вырезаемых частей отрицательными.
2. От тела отнимают веса тех частей, центры тяжести которых неизвестны, и находят центр тяжести остающихся частей.
3. Несимметричное тело дополняют до симметричного и находят центр тяжести полученного тела.
4. У несимметричного тела считают веса несимметричных частей отрицательными, а симметричных – положительными.
5. Дополняют тело до такой формы, центр тяжести которой известен, это и будет центр тяжести тела.

Вопрос 34

Чему равна сумма моментов сил пары относительно какого-нибудь центра?

1. Моменту пары сил.
2. Нулю.
3. Удвоенному произведению моментов одной из сил пары относительно данного центра.
4. Сумме проекций сил пары на любую ось.

5. Удвоенной проекции одной из сил пары на ось.

Вопрос 35

Что называется моментом силы относительно оси?

1. Величина, равная произведению силы на расстояние от силы до оси.
2. Вектор, равный векторному произведению плеча на силу.
3. Скалярная величина, взятая со знаком плюс или минус и равная произведению модуля проекции этой силы на плоскость, перпендикулярную к этой оси, на кратчайшее расстояние от точки пересечения оси с плоскостью до линии действия проекции данной силы на плоскость.
4. Проекция вектора-момента силы относительно точки, лежащей на этой оси, на плоскость, перпендикулярную к этой оси.
5. Векторная величина, взятая со знаком плюс или минус, и равная произведению модуля проекции этой силы на плоскость, перпендикулярную к этой оси, на расстояние от точки пересечения оси с плоскостью до линии действия проекции данной силы на плоскость.

Вопрос 36

Что называется парой сил?

1. Две антипараллельные силы.
2. Две равные силы.
3. Две параллельные силы.
4. Суммы моментов двух сил, относительно другого центра, называется моментом пары или просто парой сил.
5. Совокупность двух параллельных сил, равных по модулю, направленных противоположно, линии действия которых не совпадают.

Вопрос 37

Какая существует зависимость между векторами моментов силы относительно данного центра и моментом той же силы относительно оси, проходящей через этот центр?

1. Проекции на эту ось векторного момента этой силы относительно центра, лежащего на оси.
2. Произведению модуля векторного момента силы относительно центра на косинус угла между направлением оси и силы.
3. Произведению модуля векторного момента силы относительно центра на синус угла между направлением оси и силы.
4. Проекции на эту ось алгебраического момента силы относительно центра, лежащего на оси.
5. Векторному моменту этой силы, умноженному на косинус угла между направлением оси и силы.

Вопрос 38

В чем заключается разница между главным вектором и равнодействующей силой?

1. Эти два вектора имеют одинаковый модуль и направление, поэтому тождественны, разницы нет.
2. Равнодействующая сила эквивалентна всей системе, а главный вектор нет.
3. Хотя модуль этих векторов определяется по одинаковым формулам, направления разные, поэтому они отличаются.
4. Они отличаются не только направлением, но и модулем.
5. Точки приложения этих векторов разные, поэтому равнодействующая отличается от главного вектора.

Вопрос 39

При каком условии главный момент произвольной пространственной системы сил не зависит от выбора точки приведения?

1. Если главный вектор не равен нулю.
2. Если он будет равен нулю, т.е., если пара сил равна нулю.
3. Главный момент от выбора центров момента никогда не зависит, т.е. он является единственным вариантом.
4. Если главный вектор и главный момент параллельны, то главный момент не зависит от выбора точки приведения.
5. Если главный вектор системы равен нулю.

Вопрос 40

Написать аналитические выражения для моментов силы относительно координатных осей

1. 2.
3. 4. 5.

Вопрос 41

Как изменяется главный вектор данной системы сил при перемене центра приведения?

1. Не изменится.
2. Изменяется по величине.
3. Изменится по направлению.
4. Изменяется знак момента.
5. Неизвестно.

Вопрос 42

Какая зависимость существует между углом трения и коэффициентом трения?

1. Тангенс угла трения равняется коэффициенту трения.
2. Угол трения равен коэффициенту трения.
3. Тангенс угла трения равен отношению коэффициента трения и коэффициента трения качения.
4. Тангенс угла трения равен отношению силы трения к нормальной реакции.
5. Отношение веса тела к силе равняется тангенсу угла трения.

Вопрос 43

Что называется центром тяжести данного тела?

1. Центр параллельных сил тяжести элементарных частиц, на которые разбито тело.
2. Точка приложения веса тела.
3. Точка, в которой сосредоточен весь вес тела.
4. Геометрическое место точек, относительно которых момент силы тяжести равен нулю.
5. Сумма всех сил тяжести элементарных частиц, на которые разбито тело.

Вопрос 44

Сформулируйте аксиому освобожденности от связей

1. Механическое состояние тела не изменится, если отбросить активные силы и заменить их реакциями.
2. Равновесие тела не изменится, если отбросить активные силы и заменить их реакциями.
3. Механическое состояние тела не изменится, если отбросить связи, наложенные на тело, и действие связей заменить их реакциями.

4. Механическое состояние тела не изменится, если сделать его свободным, отбросив связи.

5. Равновесие тела не изменится, если отбросить связи и рассматривать его как свободное.

Вопрос 45

Какие системы сил называются эквивалентными?

1. Две системы сил называются эквивалентными, если равны их главные векторы.
2. Две системы сил называются эквивалентными, если равны их главные моменты.
3. Две системы сил называются эквивалентными, если каждая из них, действуя отдельно, оказывает на тело одинаковое механическое воздействие.

4. Две системы сил называются эквивалентными, если они, действуя отдельно, уравнивают одна другую.

5. Две системы сил называют эквивалентными, если они приложены к одному и тому же телу.

Вопрос 46

Что называют системой сил?

1. Совокупность нескольких сил, приложенных к твердому телу.
2. Совокупность нескольких сил.
3. Две уравнивающие друг друга силы.
4. Совокупность сил, которые, будучи приложенными к твердому телу, не изменяют его механическое состояние.
5. Совокупность сил, взаимодействующих друг с другом.

Вопрос 47

Какую силу называют уравнивающей?

1. Силу, равную векторной сумме всех сил системы.
2. Силу, равную геометрической сумме всех сил системы.
3. Силу, которая, будучи присоединенной к заданной системе сил, составит вместе с ней новую систему сил, эквивалентную нулю.
4. Силу, которая, будучи присоединенной к заданной системе сил, составит вместе с ней новую систему сил, эквивалентную заданной.
5. Силу, эквивалентную заданной системе сил.

Вопрос 48

Какой вектор представляет собой сила?

1. Постоянный.
2. Скользящий.
3. Связанный.
4. Свободный.
5. Направленный.

Вопрос 49.

Аксиома взаимодействия

1. Силы, с которыми два тела действуют на третье, равны по величине и направлены по одной прямой в противоположные стороны.
2. Силы, с которыми два тела действуют друг на друга, равны по величине и направлены по одной прямой в противоположные стороны.

3. Силы взаимодействия уравнивают друг друга.
4. Силы взаимодействия приложены к одному телу по величине и направлены вдоль одной прямой в противоположные стороны.
5. Силы действия и силы противодействия эквивалентны.

Вопрос 50

Аксиома параллелограмма

1. Система двух сил F_1 и F_2 , приложенных в одной точке твердого тела, всегда имеет равнодействующую силу R , приложенную в той же точке и изображаемую диагонально параллелограмма, построенного на этих силах как на сторонах.
2. Система двух сил F_1 и F_2 , приложенных в одной точке, всегда имеет равнодействующую силу R , приложенную в той же точке и равную R .
3. Система двух сил F_1 и F_2 , приложенных к твердому телу в одной точке, всегда имеют равнодействующую, равную одной из сторон параллелограмма, построенного на этих силах как на сторонах.
4. Система двух сил F_1 и F_2 , приложенных к твердому телу в одной точке, имеет следующую равнодействующую
5. Система двух сил F_1 и F_2 , направленных по сторонам параллелограмма, равнодействующей не имеет.

Вопрос 51

Укажите неправильное направление реакций гладкой поверхности

Вопрос 52

Укажите правильное направление реакции неподвижного цилиндрического шарнира

Вопрос 53

Укажите правильное направление реакции подвижного цилиндрического шарнира

Вопрос 54

Укажите правильное направление реакции подпятника

Вопрос 55

Какие силы называют сходящимися?

1. Силы, приложенные к телу в одной точке.
2. Силы, линии действия которых пересекаются в одной точке.
3. Силы, которые сходятся.
4. Силы, приводящиеся к равнодействующей.
5. Силы, имеющие геометрическую сумму.

Вопрос 56

Укажите систему уравнений, необходимых и достаточных для равновесия системы сходящихся сил

1. 2. 3.
4. 5.

Вопрос 57

Какую силу называют силой давления?

1. Силу, с которой связь действует на тело.
2. Силу, с которой тело действует на связь.
3. Силу взаимодействия между телом и связью.
4. Силу, направленную вертикально вниз.
5. Силу, с которой происходит давление.

Вопрос 58

Сформулировать условие равновесия системы сходящихся сил в геометрической форме

1. Для равновесия системы сходящихся сил необходимо и достаточно, чтобы многоугольник, построенный на этих силах как на сторонах, был замкнут.
2. Для равновесия системы сходящихся сил необходимо и достаточно, чтобы многоугольник, построенный на этих силах как на сторонах, имел замыкающую сторону.
3. Для равновесия системы сходящихся сил необходимо и достаточно, чтобы эти силы были приложены к телу в одной точке.
4. Для равновесия системы сходящихся сил необходимо и достаточно, чтобы они образовали силовой многоугольник.
5. Для равновесия системы сходящихся сил необходимо и достаточно, чтобы их линии действия пересекались в одной точке.

Вопрос 59

Чему равен модуль силы F , если известны ее проекции на координатные оси Ox , Oy , Oz ?

1. F ,
2. F_x ,
3. F_y ,
4. F_z ,
5. F^2 .

Вопрос 60

Что называют статикой?

1. Раздел механики, в котором излагается общее учение о силах и изучаются условия равновесия материальных тел, находящихся под действием сил.
2. Раздел механики, в котором излагается общее учение о силах и причинах, их вызывающих.
3. Раздел механики, в котором изучаются условия равновесия геометрических тел под действием приложенных к ним сил.
4. Раздел механики, в котором изучаются силы, возникающие при равновесии тел.
5. Раздел механики, в котором изучаются силы, возникающие при движении тел.

Вопрос 61

Как направлен вектор момента силы относительно центра?

1. Лежит в плоскости, образованной силой и центром, и направлен от силы к центру.
2. Направлен так, чтобы, если смотреть с его конца, был виден поворот от силы к центру против часовой стрелки.
3. Направлен перпендикулярно плоскости, образованной силой и центром, в ту сторону, чтобы если смотреть с его конца, было видно стремление силы вращать тело вокруг центра против часовой стрелки.
4. Направлен перпендикулярно плоскости, образованной силой и центром, в ту сторону, чтобы, если смотреть с его конца, было видно стремление силы вращать тело вокруг центра по часовой стрелке.
5. Момент силы относительно центра не является вектором.

Вопрос 62

Как направлен вектор момента силы относительно оси?

1. Лежит в плоскости, образованной силой и центром, и направлен от силы к центру.
2. Направлен так, чтобы глядя с его конца виден был поворот от силы к центру против часовой стрелки.
3. Направлен перпендикулярно к плоскости, образованной силой и центром, в ту сторону, чтобы, если смотреть с его конца, видно было стремление силы вращать тело вокруг центра против часовой стрелки.
4. Направлен перпендикулярно плоскости, образованной силой и центром, в ту сторону, чтобы, если смотреть с его конца, видно было стремление силы вращать тело вокруг центра по часовой стрелке.
5. Момент силы относительно оси не является вектором.

Методические материалы, характеризующие процедуры оценивания

Индивидуальный семестровый рейтинг студента формируется на основе действующего в ВУЗе Положения "О проведении текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации обучающихся"

http://www.mivlgu.ru/site_arch/documents/raiting_students_check_2012.pdf

В течение семестра студент получает баллы успеваемости за выполнение всех видов учебных поручений: посещение лекций, выполнение практических работ и РГР. Зачет выставляется в случае, если итоговая оценка студента составляет не менее 50 баллов. Оценка за экзамен формируется за счет выполнения РГР в семестре и за счет баллов полученных в результате ответов на вопросы на экзамене.

Максимальная сумма баллов, набираемая студентом по дисциплине равна 100.

Оценка в баллах	Оценка по шкале	Обоснование	Уровень сформированности компетенций
Более 80	«Отлично»	Содержание курса освоено полностью, без пробелов, необходимые практические навыки работы с освоенным материалом сформированы, все предусмотренные программой обучения учебные задания выполнены, качество их выполнения оценено числом баллов, близким к максимальному	Высокий уровень
66-80	«Хорошо»	Содержание курса освоено полностью, без пробелов,	Продвинутый уровень

		некоторые практические навыки работы с освоенным материалом сформированы недостаточно, все предусмотренные программой обучения учебные задания выполнены, качество выполнения ни одного из них не оценено минимальным числом баллов, некоторые виды заданий выполнены с ошибками	
50-65	«Удовлетворительно»	Содержание курса освоено частично, но пробелы не носят существенного характера, необходимые практические навыки работы с освоенным материалом в основном сформированы, большинство предусмотренных программой обучения учебных заданий выполнено, некоторые из выполненных заданий, возможно, содержат ошибки	<i>Пороговый уровень</i>
Менее 50	«Неудовлетворительно»	Содержание курса не освоено, необходимые практические навыки работы не сформированы, выполненные учебные задания содержат грубые ошибки	<i>Компетенции не сформированы</i>

3. Задания в тестовой форме по дисциплине

Примеры заданий:

В чем заключается разница между главным вектором и равнодействующей силой?

- Они отличаются не только направлением, но и модулем
- Хотя модуль этих векторов определяется по одинаковым формулам, направления разные, поэтому они отличаются
- Эти два вектора имеют одинаковый модуль и направление, поэтому тождественны, разницы нет
- Равнодействующая сила эквивалентна всей системе, а главный вектор нет
- Точки приложения этих векторов разные, поэтому равнодействующая отличается от главного вектора

Какие системы сил называются эквивалентными?

- Две системы сил называются эквивалентными, если они, действуя отдельно, уравнивают одна другую
- Две системы сил называются эквивалентными, если равны их главные векторы
- Две системы сил называют эквивалентными, если они приложены к одному и тому же телу
- Две системы сил называются эквивалентными, если равны их главные моменты
- Две системы сил называются эквивалентными, если каждая из них, действуя отдельно, оказывает на тело одинаковое механическое воздействие

Полный перечень тестовых заданий с указанием правильных ответов, размещен в банке вопросов на информационно-образовательном портале института по ссылке <https://www.mivlgu.ru/iop/question/edit.php?courseid=2594&category=24061%2C80095&qbshowtext=0&qbshowtext=1&recurse=0&recurse=1&showhidden=0>

Оценка рассчитывается как процент правильно выполненных тестовых заданий из их общего числа.