Документ подписан простой электронной подписью
Информация о владельце:
ФИО: Маланичева Наталья Николаевна
Должность: директор филиала
Дата подписания: 07.04.2023 11:35:52
Уникальный программный ключ:
94732c3d953a82d495dcc3155d5c573883fedd18

МИНИСТЕРСТВО ТРАНСПОРТА РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

ФЕДЕРАЛЬНОЕ АГЕНТСТВО ЖЕЛЕЗНОДОРОЖНОГО ТРАНСПОРТА

ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ

САМАРСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ ПУТЕЙ СООБЩЕНИЯ

(СамГУПС)

Филиал СамГУПС в г. Нижнем Новгороде

РАССМОТРЕНА
на заседании Ученого совета филиала
СамГУПС в г. Нижнем Новгороде
протокол от 28 июня 2022 г. № 1

УТВЕРЖДАЮ:
Директор филиала
_____ Н.Н. Маланичева
05 июля 2022 г.

Теоретическая механика

рабочая программа дисциплины

Специальность 23.05.03 Подвижной состав железных дорог

Специализация: Грузовые вагоны

Форма обучения: заочная

Нижний Новгород 2022

Программу составил: Манакин Е.А.

Рабочая программа разработана в соответствии с ФГОС:

Федеральный государственный образовательный стандарт высшего образования по специальности 23.05.03 Подвижной состав железных дорог, специализация «Грузовые вагоны» утвержден приказом Министерства образования и науки Российской Федерации от «27» марта 2018 г. № 215.

Рабочая программа одобрена на заседании кафедры «Общеобразовательные и профессиональные дисциплины»

Протокол от «18» июня 2022 г. № 10

Зав. кафедрой, канд. техн. наук, проф. _____ И.В. Каспаров
подпись

1. **Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине, соотнесенных с планируемыми результатами освоения образовательной программы**

1.1. Цель и задачи дисциплины

Теоретическая механика занимает особое место среди фундаментальных наук. Эта общенаучная дисциплина наряду с физикой и математикой составляет основу физико-математического образования. Она играет роль связующего звена между физикой, математикой и общеинженерными дисциплинами, к которым относятся сопротивление материалов, строительная механика, теория механизмов и машин, детали машин, гидравлика и др.

Теоретическая механика является первым потребителем физических законов и математических алгоритмов, и в тоже время одной из первых дисциплин, в которой студенты встречаются с объектами реального мира.

Цель данной дисциплины является изучение общих законов движения и равновесия материальных тел, отражающих взаимодействие между этими телами.

Теоретическая механика наряду с математикой имеет огромное общеобразовательное значение. Изучение этой дисциплины развивает логическое и техническое мышление, вводит в понимание широкого круга явлений, относящихся к механическому движению.

Задачами дисциплины являются:

- выработка практических навыков решения задач механики путем изучения методов и алгоритмов построения математических моделей движения или состояния рассматриваемых механических систем, а также методов исследования этих математических моделей;
- воспитание естественнонаучного мировоззрения на базе изучения основных законов природы и механики.

1.2. Компетенции обучающегося, формируемые в результате освоения дисциплины

В ходе изучения дисциплины у студента должны быть сформированы знания, умения и навыки, соотнесенные с планируемыми результатами освоения образовательных программ.

Индикатор	**Результаты освоения учебной дисциплины**
ОПК-4: Способен выполнять проектирование и расчет транспортных объектов в соответствии с требованиями нормативных документов	
ОПК-4.2. Определяет силы реакций, действующих на тело, скорости ускорения точек тела в различных	**Знать:** - основные понятия и аксиомы статики; - способы задания движения точки и твердого тела; законы движения точки и твердого тела;

видах движений, анализирует кинематические схемы механических систем	- методы проведения теоретических и экспериментальных научных исследований по поиску и проверке новых идей совершенствования наземных транспортно-технологических средств, их технологического оборудования и создания комплексов.
	Уметь: - составлять условия равновесия твердого тела, определять скорости и ускорения точек твердого текла, совершающего простейшие движения; - определять кинетические характеристики точки, совершающей сложное движение, составлять и решать дифференциальные уравнения вынужденных колебаний точки; - проводить теоретические и экспериментальные научные исследования по поиску и проверке новых идей совершенствования наземных транспортно-технологических средств, их технологического оборудования и создания комплексов.
	Владеть: - приемами составления условий равновесия твердого тела, определения скорости и ускорения точек твердого текла, совершающего простейшие движения; - навыками определения кинетических характеристик точки, совершающей сложное движение; - способами проведения теоретических и экспериментальных научных исследований.

2. Место дисциплины в структуре образовательной программы

Учебная дисциплина «Теоретическая механика» относится к дисциплинам обязательной части Блока 1. Дисциплины (модули) и является обязательной для изучения.

Код дисциплины	Наименование дисциплины	Коды формируемых компетенций
Осваиваемая дисциплина		
Б1.О.16	Теоретическая механика	ОПК-4 (ОПК-4.2)
Предшествующие дисциплины		
	нет	
Дисциплины, осваиваемые параллельно		
	нет	
Последующие дисциплины		
Б3.01(Д)	Выполнение и защита выпускной квалификационной работы	ОПК-4 (ОПК-4.2)

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

3.1. Распределение объема учебной дисциплины на контактную работу с преподавателем и самостоятельную работу обучающихся

Вид учебной работы	Всего часов по учебному плану	Курс 2
Общая трудоемкость дисциплины: - часов - зачетных единиц	 144 4	 144 4
Контактная работа обучающихся с преподавателем (всего), часов	14,75	14,75
из нее аудиторные занятия, всего	14,75	14,75
в т.ч. лекции	4	4
практические занятия	8	8
лабораторные работы		
КА	0,4	0,4
КЭ	2,35	2,35
Самостоятельная подготовка к экзаменам в период экзаменационной сессии (контроль)	6,65	6,65
Самостоятельная работа	122,6	122,6
в том числе на выполнение:		
контрольной работы	9	9
расчетно-графической работы		
реферата		
курсовой работы		
курсового проекта		
Виды промежуточного контроля	Экз	Экз
Текущий контроль (вид, количество)	К(1)	К(1)

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

4.1. Темы и краткое содержание курса

РАЗДЕЛ I. СТАТИКА

Предмет статики. Скалярные и векторные величины в теоретической механике. Типы векторов. Связи и реакции связей. Принцип освобождаемости от связей. Простейшие типы связей и их реакции. Проекция силы на ось и на плоскость. Алгебраический момент силы относительно точки. Условия равновесия произвольной плоской системы сил в аналитической форме. Трение скольжения. Законы Кулона. Угол и конус трения. Трение качения. Центр тяжести твердого тела.

Математические модели силы в виде скользящего и связанного вектора. Центр системы параллельных связанных сил. Центр тяжести тела.

РАЗДЕЛ 2. КИНЕМАТИКА

Предмет кинематики. Пространство и время в классической механике. Система отсчета. Задачи кинематики. Кинематика точки. Способы задания движения точки. Вектор скорости точки. Вектор ускорения точки.

Определение скорости и ускорения точки при координатном способе задания ее движения. Определение скорости и ускорения точки при естественном способе задания ее движения; касательное и нормальное ускорения точки. Равномерное и равнопеременное движения точки. Поступательное и вращательное движение твердого тела. Поступательное движения тела. Вращательное движение тела; угловая скорость и угловое ускорение. Определение скоростей точек тела при вращательном движении. Плоскопараллельное движение твердого тела; уравнения этого движения. Определение скоростей точек тела при плоскопараллельном движении. Составные части сложного движения точки. Теорема о сложении скоростей и теорема о сложении ускорений точки в сложном движении.

РАЗДЕЛ 3. ДИНАМИКА

Аксиомы (законы) динамики. Дифференциальные уравнения движения точки в различных системах координат. Две основные задачи динамики точки. Введение в динамику материальной системы. Дифференциальные уравнения движения системы. Масса системы и ее центр масс. Моменты инерции. Принцип Даламбера для точки и системы. Следствия из принципа Даламбера для системы. Главный вектор и главный момент сил инерции точек системы относительного центра. Силы инерции точек при поступательном, вращательном и плоскопараллельном движении тела.

4.2. Содержание дисциплины (модуля), структурированное по темам

Разделы и темы	Всего часов по учебному плану	Виды учебных занятий		
		Контактная работа (Аудиторная работа)		СРС
		ЛК	ПЗ	
Раздел 1 Статика	46	2	4	40
Раздел 2. Кинематика	43	1	2	40
Раздел 3. Динамика	45,6	1	2	42,6
КА	0,4			
КЭ	2,35			
Контроль	6,65			
Итого	144	4	8	122,6

4.3. Тематика практических занятий

Тема практического занятия	Количество часов
	всего
Раздел 1 Статика	4
Раздел 2. Кинематика	2
Раздел 3. Динамика	2
Всего	8

4.4. Тематика лабораторных работ

Лабораторных работ учебным планом не предусмотрено.

4.5. Тематика контрольных работ

Контрольная работа

Тема: «Статика», «Кинематика», «Динамика». Контрольная работа состоит из 8 задач, по 20 вариантам и включают в себя: Равнодействующая сходящихся сил. Геометрическое и аналитическое условия равновесия системы сходящихся сил. Поступательное движение твердого тела. Вращение твердого тела вокруг неподвижной оси. Уравнение (закон) вращательного движения твердого тела. Угловая скорость и угловое ускорение тела. Скорость и ускорение точки твердого тела, вращающегося вокруг неподвижной оси. Количество движения материальной точки. Импульс силы. Теорема об изменении количества движения точки. Кинетическая энергия материальной точки. Элементарная работа силы. Работа силы на конечном перемещении точки ее приложения. Мощность. Теорема об изменении кинетической энергии точки.

5.Учебно-методическое обеспечение для самостоятельной работы обучающихся по дисциплине (модулю)

5.1. Распределение часов по темам и видам самостоятельной работы

Разделы и темы	Всего часов по учебному плану	Вид самостоятельной работы
Тема 1.Статика	40	Самостоятельное изучение отдельных тем учебной литературы. Выполнение КР. Подготовка к промежуточной аттестации и текущему контролю знаний.
Тема 2.Кинематика	40	Самостоятельное изучение отдельных тем учебной литературы. Выполнение КР. Подготовка к промежуточной аттестации и текущему контролю знаний.
Тема 3.Динамика	42,6	Самостоятельное изучение отдельных тем учебной литературы. Выполнение КР. Подготовка к промежуточной аттестации и текущему контролю знаний.
Итого	122,6	

5.2. Перечень учебно-методического обеспечения для самостоятельной работы студентов с указание места их нахождения:

- учебная литература – библиотека филиала
- методические рекомендации по выполнению контрольной работы;

- методические рекомендации по самостоятельной работе – сайт филиала.

6. Фонд оценочных средств для проведения промежуточной аттестации обучающихся по дисциплине

а) Состав фонда оценочных средств представлен в таблице

Вид оценочных средств	Количество
Текущий контроль	
Контрольная работа	1
Курсовая работа (курсовой проект)	Учебным планом не предусмотрено
Промежуточный контроль	
Экзамен	1

Фонд оценочных средств представлен в приложении к рабочей программе

7. Перечень основной и дополнительной литературы

7.1. Основная литература				
	Авторы, составители	Заглавие	Издательство, год	Количество
Л1.1	В. Д. Бертяев, Л. А. Булатов, А. Г. Митяев, В. Б. Борисевич.	Теоретическая механика. Краткий курс : учебник для вузов / В. Д. Бертяев, Л. А. Булатов, А. Г. Митяев, В. Б. Борисевич. — 2-е изд., перераб. и доп.	Москва : Издательство Юрайт, 2022. — 168 с. — (Высшее образование). — ISBN 978-5-534-13208-3. — Текст : электронный // Образовательная платформа Юрайт [сайт]. — URL: https://urait.ru/bcode/495014 (дата обращения: 05.07.2022).	[Электронный ресурс]
Л1.2	Бутенин Н.В. Лунц Я.Л. Меркин Д.Р.	Курс теоретической механики: учебное пособие	Санкт-Петербург: Лань, 2009. - 736 с. – режим доступа: https://e.lanbook.com/book/29	[Электронный ресурс]
Л1.3	Доронин Ф.А. Ермошин А.А. Индейкин А.В. Ткаченко А.С.	Теоретическая механика: учебное пособие	Санкт-Петербург: ПГУПС, [б. г.]. - Часть 3: Динамика - 2016. - 155 с. – режим доступа https://e.lanbook.com/book/91089	[Электронный ресурс]
7.2. Дополнительная литература				

Л2.1	Мещерский И.В.	Задачи по теоретической механике: учебное пособие	Санкт-Петербург: Лань, 2019. - 448 с. – режим доступа: https://e.lanbook.com/book/115729	[Электронный ресурс]
Л2.2	Чуркин В. М.	Теоретическая механика: геометрическая статика. Решение задач: учебное пособие для вузов	Москва: Издательство Юрайт, 2020. — 227 с. — https://urait.ru/book/teoreticheskaya-mehanika-geometricheskaya-statika-reshenie-zadach-453347	[Электронный ресурс]
Л2.3	Чуркин В. М.	Теоретическая механика в решениях задач. Кинематика: учебное пособие для вузов	Москва: Издательство Юрайт, 2020. — 386 с. — режим доступа https://urait.ru/book/teoreticheskaya-mehanika-v-resheniyah-zadach-kinematika-453991	[Электронный ресурс]
Л2.4	Т. А. Валькова, О. И. Рабецкая, А. Е. Митяев [и др.]	Теоретическая механика : учебное пособие	Красноярск: СФУ, 2019. — 272 с. — режим доступа: https://e.lanbook.com/book/157640	[Электронный ресурс]
Л2.5	Мищеряков В.Б.	Курс теоретической механики: учебник	М.: ФГБОУ «Учебно-методический центр по образованию на железнодорожном транспорте», 2012. – 280 с.	110 шт.

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

1.Официальный сайт филиала
2. Электронная библиотечная система

9. Методические указания для обучающихся по освоению дисциплины

В процессе освоения дисциплины студенты должны посетить лекционные и практические занятия, участвовать в дискуссиях по установленным темам, проводить самостоятельную работу, сдать зачет.

Указания для освоения теоретического и практического материала

1. Обязательное посещение лекционных и практических занятий по дисциплине с конспектированием излагаемого преподавателем материала в соответствии с расписанием занятий.

2. Получение в библиотеке рекомендованной учебной литературы и

электронное копирование рабочей программы с методическими рекомендациями, конспекта лекций.

3. При подготовке к практическим занятиям по дисциплине необходимо изучить рекомендованный лектором материал, иметь при себе конспекты соответствующих тем и необходимый справочный материал.

4.Подготовка к экзамену предполагает:

- изучение рекомендуемой литературы;
- изучение конспектов лекций;
- выполнение и защита контрольной работы.

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

Программное обеспечение для проведения лекций, демонстрации презентаций: Microsoft Office 2010 и выше.

Профессиональные базы данных, используемые для изучения дисциплины (свободный доступ)

Международный научно-образовательный сайт EqWorld Адрес ресурса: http://eqworld.ipmnet.ru/indexr.htm

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

11.1. Требования к аудиториям (помещениям, кабинетам) для проведения занятий с указанием соответствующего оснащения

Учебная аудитория для проведения учебных занятий, предусмотренных программой специалитета (проведение занятий лекционного типа, занятий семинарского типа, групповых и индивидуальных консультаций, текущего контроля и промежуточной аттестации) - аудитория № 401. Специализированная мебель: столы ученические - 32 шт., стулья ученические - 64 шт., доска настенная - 1 шт., стол преподавателя - 1 шт., стул преподавателя - 1 шт. Технические средства обучения: переносной экран, переносной проектор, ноутбук. Учебно-наглядные пособия, обеспечивающие тематические иллюстрации, соответствующие рабочей учебной программе дисциплины - комплект презентаций (хранится на кафедре).

11.2. Перечень лабораторного оборудования

Лабораторные работы не предусмотрены.

Приложение к рабочей программе

ФОНД
ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ

по учебной дисциплине

ТЕОРЕТИЧЕСКАЯ МЕХАНИКА

1.Перечень компетенций с указанием этапов их формирования в процессе освоения учебной дисциплины

1.1. Перечень компетенций

ОПК-4: Способен выполнять проектирование и расчет транспортных объектов в соответствии с требованиями нормативных документов.

Индикатор ОПК-4.2: Определяет силы реакций, действующих на тело, скорости ускорения точек тела в различных видах движений, анализирует кинематические схемы механических систем.

1.2. Этапы формирования компетенций в процессе освоения учебной дисциплины

Наименование этапа	Содержание этапа (виды учебной работы)	Коды формируемых на этапе компетенций, индикаторов
Этап 1. Формирование теоретической базы знаний	Лекции, самостоятельная работа студентов с теоретической базой	ОПК-4 (ОПК-4.2)
Этап 2. Формирование умений	Практические занятия	ОПК-4 (ОПК-4.2)
Этап 3. Формирование навыков практического использования знаний и умений	Контрольная работа	ОПК-4 (ОПК-4.2)
Этап 4. Проверка усвоенного материала	Экзамен	ОПК-4 (ОПК-4.2)

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

2.1. Показатели и критерии оценивания компетенций на различных этапах их формирования

Этап формирования компетенции	Код компетенции, индикатора	Показатели оценивания компетенций	Критерии	Способы оценки
Этап 1. Формирование теоретической базы знаний	ОПК-4 (ОПК-4.2)	- посещение лекционных занятий; - участие в обсуждении теоретических вопросов на каждом занятии;	- наличие конспекта по всем темам, вынесенным на обсуждение; - активное участие студента в обсуждении теоретических вопросов;	устный ответ
Этап 2.	ОПК-4	- выполнение	- успешное	методические

Формирование умений (решение задачи по образцу)	(ОПК-4.2)	практических занятий	самостоятельное выполнение практических заданий	рекомендации
Этап 3. Формирование навыков практического использования знаний и умений	ОПК-4 (ОПК-4.2)	- наличие правильно выполненной контрольной работы	- успешное самостоятельное выполнение контрольных заданий	отчет по контрольной работе
Этап 4. Проверка усвоенного материала	ОПК-4 (ОПК-4.2)	- экзамен	- ответы на вопросы экзамена и на дополнительные вопросы (при необходимости)	устный ответ

2.2. Критерии оценивания компетенций по уровню их сформированности

Код компе-тенции, ин-дикатор	Уровни сформированности компетенций		
	базовый	средний	высокий
ОПК-4 (ОПК-4.2)	**Знать** основные понятия и аксиомы статики. **Уметь:** составлять условия равновесия твердого тела, определять скорости и ускорения точек твердого текла, совершающего простейшие движения. **Владеть:** приемами составления условий равновесия твердого тела, определения скорости и ускорения точек твердого текла, совершающего простейшие движения.	**Знать:** способы задания движения точки и твердого тела; законы движения точки и твердого тела. **Уметь:** определять кинетические характеристики точки, совершающей сложное движение, составлять и решать дифференциальные уравнения вынужденных колебаний точки. **Владеть:** навыками определения кинетических характеристик точки, совершающей сложное движение.	**Знать:** методы проведения теоретических и экспериментальных научных исследований по поиску и проверке новых идей совершенствования наземных транспортно-технологических средств, их технологического оборудования и создания комплексов. **Уметь:** проводить теоретические и экспериментальные научные исследования по поиску и проверке новых идей совершенствования наземных транспортно-технологических средств, их

			технологического оборудования и создания комплексов. **Владеть:** способами проведения теоретических и экспериментальных научных исследований.

2.3. Шкалы оценивания формирования индикаторов достижения компетенций

а) Шкала оценивания экзамена

Шкала оценивания	Критерии оценивания
оценка **«отлично»**	Индикатор достижения компетенции сформирован на высоком уровне. Теоретическое содержание дисциплины освоено полностью, без пробелов. Студент демонстрирует полное соответствие знаний, умений и навыков показателям и критериям оценивания индикатора достижения компетенции на формируемом дисциплиной уровне. Оперирует приобретенными знаниями, умениями и навыками, в том числе в ситуациях повышенной сложности. Отвечает на все вопросы билета без наводящих вопросов со стороны преподавателя. Не испытывает затруднений при ответе на дополнительные вопросы.
оценка **«хорошо»**	- Индикатор достижения компетенции сформирован на высоком уровне, но допускаются неточности; - индикатор достижения компетенции сформирован на среднем уровне, но студент отвечает на все дополнительные вопросы. Теоретическое содержание дисциплины освоено полностью, без пробелов. Студент демонстрирует полное соответствие знаний, умений и навыков показателям и критериям оценивания индикатора достижения компетенции на формируемом дисциплиной уровне. Оперирует приобретенными знаниями, умениями и навыками; его ответ представляет грамотное изложение учебного материала по существу; отсутствуют существенные неточности в формулировании понятий; правильно применены теоретические положения, подтвержденные примерами. На два теоретических вопроса студент дал полные ответы, на третий - при наводящих вопросах преподавателя. При ответе на дополнительные вопросы допускает неточности.
оценка **«удовлетворительно»**	- Индикатор достижения компетенции сформирован на базовом уровне и студент отвечает на все дополнительные

	вопросы; - индикатор достижения компетенции сформирован на среднем уровне с наличием неточностей и затрудняется ответить на дополнительные вопросы. Теоретическое содержание дисциплины освоено частично, но проблемы не носят принципиального характера. Студент демонстрирует неполное соответствие знаний, умений и навыков показателям и критериям оценивания индикатора достижения компетенции на формируемом дисциплиной уровне: допускаются значительные ошибки, проявляется отсутствие знаний по ряду вопросов. Затрудняется отвечать на дополнительные вопросы.
оценка **«неудовлетворительно»**	Индикатор достижения компетенции сформирован на уровне ниже базового и студент затрудняется ответить на дополнительные вопросы. Теоретическое содержание дисциплины освоено частично. Студент демонстрирует явную недостаточность или полное отсутствие знаний, умений и навыков на заданном уровне сформированности индикатора достижения компетенции.

б) Шкала оценивания контрольных работ

Шкала оценивания	Критерии оценивания
Зачтено	Все индикаторы достижений компетенции сформированы на уровне не ниже базового. Даны ответы на все теоретические вопросы. Все расчеты выполнены верно и имеют необходимые пояснения
Не зачтено	Все индикаторы достижений компетенции сформированы на уровне ниже базового. В расчетах допущены ошибки, необходимые пояснения отсутствуют, имеются ошибки в теоретических вопросах.

3.Типовые контрольные задания и иные материалы, необходимые для оценки знаний, умений, навыков, характеризующих этапы формирования компетенций

Код Компетенции, индикаторов	Этапы формирования компетенции	Типовые задания (оценочные средства)
ОПК-4 (ОПК-4.2)	Этап 1. Формирование теоретической базы знаний	- устный ответ
	Этап 2. Формирование умений	- практические работа (методические рекомендации для проведения практических занятий)
	Этап 3. Формирование навыков практического использования знаний и умений	- контрольные работы: перечень тем и заданий (методические рекомендации по СРС)
	Этап 4. Проверка усвоенно-	- вопросы к экзамену (приложение

	го материала	1)

4.Методические материалы, определяющие процедуры оценивания знаний, умений и навыков

Экзамен

Проводится в заданный срок, согласно графику учебного процесса. Экзамен проходит в форме собеседования по билетам, в которые включаются теоретические вопросы. При выставлении оценки учитывается уровень приобретенных компетенций студента. Аудиторное время, отведенное студенту, на подготовку – 30 мин.

Контрольная работа

Контрольные работы выполняются в соответствии с заданиями и методическими указаниями. Работа выполняется по вариантам, согласно последней и предпоследней цифре шифра и сдается на проверку. После проверки контрольная работа возвращается студентам для подготовки ее защите. В них отражены наиболее важные практические задачи дисциплины, которые выполняются студентами самостоятельно.

Тематика контрольной работы

Тема: «Статика», «Кинематика», «Динамика». Контрольная работа состоит из 8 задач, по 20 вариантам и включают в себя: Равнодействующая сходящихся сил. Геометрическое и аналитическое условия равновесия системы сходящихся сил. Поступательное движение твердого тела. Вращение твердого тела вокруг неподвижной оси. Уравнение (закон) вращательного движения твердого тела. Угловая скорость и угловое ускорение тела. Скорость и ускорение точки твердого тела, вращающегося вокруг неподвижной оси. Количество движения материальной точки. Импульс силы. Теорема об изменении количества движения точки. Кинетическая энергия материальной точки. Элементарная работа силы. Работа силы на конечном перемещении точки ее приложения. Мощность. Теорема об изменении кинетической энергии точки.

Практические занятия

Практические занятия — метод репродуктивного обучения, обеспечивающий связь теории и практики, содействующий выработке у студентов умений и навыков применения знаний, полученных на лекции и в ходе самостоятельной работы.

При проведении практических занятий студентам предлагается выполнить задания разного уровня сложности.

Дискуссия

При проведении дискуссии студентам для обсуждения предлагаются вопросы по теме, отведенной на практическое занятие.

Приложение 1

Вопросы к экзамену

Вопросы для проверки уровня обученности «ЗНАТЬ»

1. Основные понятия статики: абсолютно твёрдое тело, материальная точка, силы эквивалентные и уравновешенные системы сил. Аксиомы статики.
2. Связи и реакции связей.
3. 3.Геометрический способ сложения сходящихся сил. Равнодействующая сходящихся сил. Условие равновесия системы сходящихся сил в геометрической форме.
4. Аналитический способ сложения сходящихся сил. Аналитические условия равновесия системы сходящихся сил в пространстве и на плоскости.
5. Векторный момент сил относительно точки. Алгебраический момент силы относительно точки.
6. Пара сил. Момент сил (алгебраический и векторный). Эквивалентность пар.
7. Сложение пар сил в пространстве и на плоскости. Условия равновесия пар сил.
8. Теорема о приведении произвольной системы сил к заданному центру. Главный вектор и главный момент системы сил.
9. Способы задания движения точки. Скорость и ускорение точки.
10. Теорема о распределении скоростей точек свободного тела Формула Эйлера.
11. Теорема о независимости угловой скорости от выбора полюса.
12. Теорема Грасгофа о проекциях скоростей двух точек твердого тела.
13. Распределение ускорений в свободном теле. Формула Ривальса.
14. Поступательное движение твердого тела; кинематические уравнения его движения.
15. Вращение твердого тела вокруг неподвижной оси. Скорости и ускорения точек этого тела.
16. Плоское движение твердого тела. Теорема о мгновенном центре скоростей (МЦС).
17. Углы Эйлера. Кинематические уравнения Эйлера.
18. Сложное движение точки. Теорема сложения скоростей. Теорема Кориолиса.
19. Аксиомы динамики. Две основные задачи динамики для материальной точки. Дифференциальные уравнения движения.
20. Кинетическая энергия системы материальных точек. Кинетическая энергия твердого тела (поступательное движение, вращение вокруг неподвижной оси, плоское).
21. Возможные и действительные перемещения. Элементарная работа силы. Мощность силы. Мощность пары сил.

22. Общее уравнение динамики. Принцип возможных перемещений (скоростей). Определение реакций опор.
23. Геометрия масс. Центр масс механической системы Момент инерции твердого тела относительно полюса; относительно оси. Центробежные моменты инерции.
24. Обобщенные координаты, обобщенные силы. Условия равновесия механической системы в обобщенных координатах.
25. Тождества Лагранжа. Уравнения Лагранжа второго рода.
26. Теорема о движении центра масс системы.
27. Теорема об изменении кинетического момента системы относительно неподвижной точки.
28. Теорема об изменении момента количества движения точки.
29. Принцип Даламбера для материальной точки, для механической системы.
30. Приведение сил инерции точек твердого тела к простейшему виду. Главный вектор и главный момент сил инерции твердого тела.

Вопросы для проверки уровня обученности «УМЕТЬ»

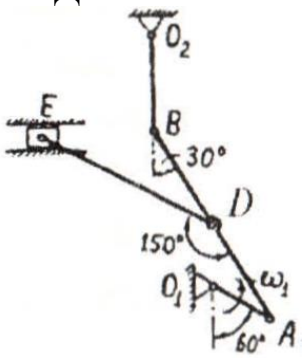
1. Определять условия и уравнения равновесия произвольной плоской системы сил. Различные виды систем уравнений равновесия сил.
2. Определять условия и уравнения равновесия параллельных сил на плоскости, центр тяжести и его координаты.
3. Закон трения скольжения. Реакции шероховатых связей. Равновесие сил, приложенных к твёрдому телу, при наличии трения.
4. Применять закон трения качения.
5. Применять теорему о приведении произвольной системы сил к заданному центру.
6. Вычисление главного вектора сил.
7. Вычисление главного момента произвольной системы сил в пространстве.
8. Составлять условия и уравнения равновесия произвольной системы сил в пространстве.
9. Условия и уравнения равновесия произвольной пространственной системы сил. Случай параллельных сил.
10. Определить скорость и ускорение точки при различных способах задания ее движения.
11. Определять скорости и ускорения тела при его вращении вокруг неподвижной оси.
12. Определять скорости и ускорения при поступательном движении твердого тела.
13. Определять МЦС при плоскопараллельном движении тела.
14. Определить скорости движения точек тела с помощью МЦС при плоскопараллельном движении.

15. Определять ускорения точек тела при плоскопараллельном движении.
16. Определять скорость точки при сложном движении.
17. Определять ускорение точки при сложном движении.
18. Определять ускорение Кориолиса при сложном движении.
19. Применять общее уравнение динамики.
20. Применять теорему о движении центра масс системы для решения задач.
21. Применять теорему об изменении кинетической энергии механической системы для решения задач.
22. Применять теорему об изменении момента количества движения точки для решения задач.
23. Применять принцип Даламбера для материальной точки, для механической системы для решения задач.
24. Применять общее уравнение динамики для решения задач.
25. Применять теорему об изменении кинетического момента системы относительно неподвижной точки.
26. Применять обобщенные координаты для решения задач.
27. Применять принцип возможных перемещений для решения задач.
28. Определение реакций опор.
29. Применять условия равновесия механической системы в обобщенных координатах.
30. Применять уравнения Лагранжа второго рода.

Вопросы для проверки уровня обученности «ВЛАДЕТЬ»

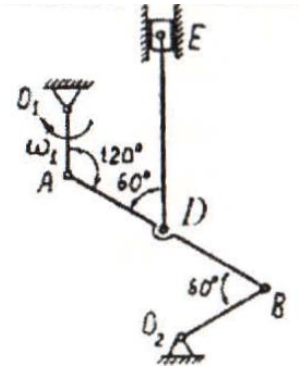
Задача 1

Кривошип O_1A вращается вокруг оси O_1 с постоянной угловой скоростью $w_1=w_{OA}$. Для заданного положения механизма построить мгновенные центры скоростей шатунов АВ и *DE*.



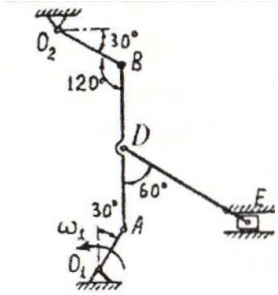
Задача 2

Кривошип O_1A вращается вокруг оси O_1 с постоянной угловой скоростью $w_1=w_{OA}$. Для заданного положения механизма построить мгновенные центры скоростей шатунов *AB* и *DE*.



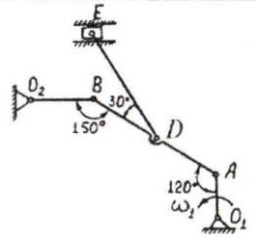
Задача 3

Кривошип O_1A вращается вокруг оси O_1 с постоянной угловой скоростью $w_1=w_{OA}$. Для заданного положения механизма построить мгновенные центры скоростей шатунов *AB* и *DE*.



Задача 4

Кривошип O_1A вращается вокруг оси O_1 с постоянной угловой скоростью $w_1=w_{OA}$. Для заданного положения механизма построить мгновенные центры скоростей шатунов *AB* и *DE*.



Задача 5

По заданным уравнениям движения точки *M* $x=5t$, $y=2-5t^2$ найти траекторию точки, а также для заданного момента времени $t=1c$ найти положение точки.

Задача 6

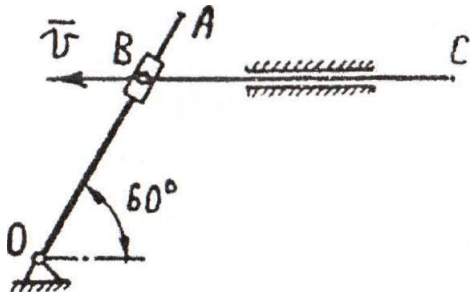
По заданным уравнениям движения точки *M* $x=6t^2-3$, $y=3t$ найти траекторию точки, а также для заданного момента времени $t=1c$ найти положение точки.

Задача 7

По заданным уравнениям движения точки *M* $x=2t$, $y= t^2-3$ найти траекторию точки, а также для заданного момента времени $t=2c$ найти положение точки.

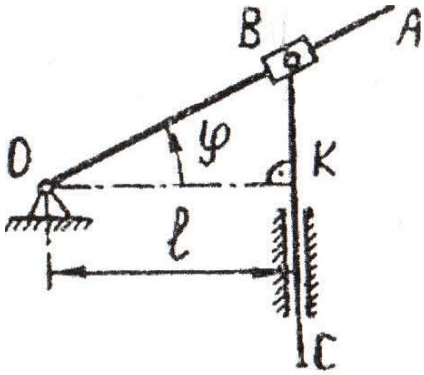
Задача 8

Стержень *BC* кулисного механизма движется со скоростью $v_{0TH}=1мс^{-1}$. Для указанного положения механизма определить угловую скорость кулисы *OA*, если расстояние $OB=0,7м$.



Задача 9

В кулисном механизме при качании кривошипа *OA* вокруг оси *O* ползун *B*, перемещаясь вдоль кривошипа OA, приводит



в движение стержень *BC*. Определить скорость движения ползуна *B* относительно кривошипа в функции угловой скорости *w* и угла поворота φ кривошипа.

Задача 10

На движущийся по прямолинейному горизонтальному участку пути поезд действует постоянная сила тяги электровоза, равная силе трения. Какое движение совершает поезд? Как проявляется в данном случае закон инерции?

Задача 11

При движении мотоцикла по горизонтальному шоссе со скоростью *54км/ч* водитель выключил двигатель. После этого мотоцикл до остановки двигался равнозамедленно. Найти ускорение, путь и время движения мотоцикла с выключенным двигателем, если коэффициент трения колес о дорогу *0,03*.

Задача 12

На весах уравновешен неполный сосуд с водой. Нарушится ли равновесие весов, если в воду опустить палец так, чтобы он не касался дна или стенок.

Задача 13

Верхний конец стального стержня закреплен неподвижно, к нижнему подвешен груз массой *2000кг*. Длина стержня *5м*, сечение $4см^2$. Определить нормальное напряжение материала стержня *s*, абсолютное и относительное удлинение стержня, его потенциальную энергию.

Задача 14

Верхний конец стального стержня закреплен неподвижно, к нижнему подвешен груз массой *1000кг*. Длина стержня *2,5м*, сечение $2см^2$. Определить нормальное напряжение материала стержня *s*, и его потенциальную энергию.

Задача 15

Найти скорость, с которой нужно вывести спутник Земли на круговую орбиту на высоту *1600км* над поверхностью Земли. Радиус Земли принять *6400км*, ускорение у поверхности Земли $9,8м/с^2$. Сопротивлением воздуха пренебречь.

Задача 16

Свободная материальная точка, вес которой *5кг*, движется прямолинейно с ускорением *50см/сек*^{2}. Определить силу, приложенную к точке.

Задача 17

Свободная материальная точка находится под действием постоянной силы *P=5,1кг* в течение *20сек* и проходит за это время по прямолинейной траектории путь *0,5км.* До начала действия силы точка находится в покое. Найти массу точки.

Задача 18

Точка массой *m=5кг* движется горизонтально по прямой *AB* с ускорением *a=2 м/сек*^{2}, направленным вдоль той же прямой. Чему должны быть равны постоянные силы P_1 и P_2, лежащие в одной плоскости и действующие на точку, как показано на рис. 244.

Задача 19

Аэростат массы *m* начал опускаться с постоянным ускорением *w*. Определить массу балласта, который следует сбросить за борт, чтобы аэростат получил такое же ускорение, но направленное вверх. Сопротивлением воздуха пренебречь.

Задача 20

В шахте опускается равноускорено лифт массы *280кг*. В первые *10с* он проходит *35м*. Найти натяжение каната, на котором висит лифт.

Задача 21

Горизонтальная платформа, на которой лежит груз массы *1,02кг*, опускается вертикально вниз с ускорением *4м/с*^{2}. Найти силу давления, производимого грузом на платформу во время их совместного спуска.

Задача 22

На весах уравновешен неполный сосуд с водой. Нарушится ли равновесие весов, если в воду опустить палец так, чтобы он не касался дна или стенок.

Задача 23

Верхний конец стального стержня закреплен неподвижно, к нижнему подвешен груз массой *1000кг*. Длина стержня *4м*, сечение *4см*^{2}. Определить нормальное напряжение материала стержня *s*, абсолютное и относительное удлинение стержня, его потенциальную энергию.

Задача 24

Верхний конец стального стержня закреплен неподвижно, к нижнему подвешен груз массой *2000кг*. Длина стержня *2м*, сечение *2см*^{2}. Определить нормальное напряжение материала стержня *s*, и его потенциальную энергию.

Задача 25

Найти скорость, с которой нужно вывести спутник Земли на круговую орбиту на высоту *1000км* над поверхностью Земли. Радиус Земли принять *6000км*, ускорение у поверхности Земли *9,8м/с*^{2}. Сопротивлением воздуха пренебречь.

Задача 26

Свободная материальная точка, вес которой *8кг*, движется прямолинейно с ускорением *50см/сек*^{2}. Определить силу, приложенную к точке.

Задача 27

Свободная материальная точка находится под действием постоянной силы *P=4кг* в течение *10сек* и проходит за это время по прямолинейной траектории путь *0,5км.* До начала действия силы точка находится в покое. Найти массу точки.

Задача 28

Точка массой *m=6кг* движется горизонтально по прямой *AB* с ускорением *a=2м/сек*^{2}, направленным вдоль той же прямой. Чему должны быть равны постоянные силы P_1 и P_2, лежащие в одной плоскости и действующие на точку.

Задача 29

Аэростат массы *m* начал опускаться с постоянным ускорением *w*. Определить массу балласта, который следует сбросить за борт, чтобы аэростат получил такое же ускорение, но направленное вверх. Сопротивлением воздуха пренебречь.

Задача 30

В шахте опускается равноускорено лифт массы *240кг*. В первые *10с* он проходит *30м*. Найти натяжение каната, на котором висит лифт.

Оценочные средства

Компетенция ОПК-4: Способен выполнять проектирование и расчет транспортных объектов в соответствии с требованиями нормативных документов.

Тестовые задания

1. **Вставить пропущенное слово**. Теорема об изменении кинетического момента системы материальных точек относительно центра гласит первая производная по времени от кинетического момента системы материальных точек относительно центра равна главному моменту всех _____ сил относительно данного центра:

а) внешних;

б) активных;

в) внутренних.

2. Один конец стержня постоянного сечения жестко заделан в неподвижном основании, а другой свободен. Если длину стержня увеличить в 4 раза, то его первая частота свободных крутильных колебаний:

а) увеличится в 4 раза;

б) уменьшится в 4 раза;

в) уменьшится в 2 раза.

3. Один конец стержня постоянного сечения жестко заделан в неподвижном основании, а другой свободен. Если длину стержня увеличить в 4 раза, то его первая частота свободных продольных колебаний:

а) уменьшится в 16 раз;

б) уменьшится в 2 раза;

в) уменьшится в 4 раза.

4. **Вычислить.** Тело весом P=2 кН установлено на горизонтальной поверхности. К телу приложена горизонтально направленная сдвигающая сила Q=100Н. Коэффициент трения скольжения f=0,2. Сила трения по опорной поверхности равна:

а) 100 Н;

б) 500 Н;

в) 400 Н.

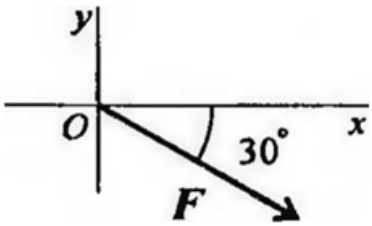
5. **Вычислить.** Материальная точка движется вдоль координатной оси OY по закону: y(t)=2-t+t3. Чему равен модуль ускорения точки в момент времени t = 1 с? Все физические величины выражены в системе СИ:

а) 4;

б) 6;

в) 2.

6. Выражение для расчета проекции силы *F* на ось *Oy* для рисунка:

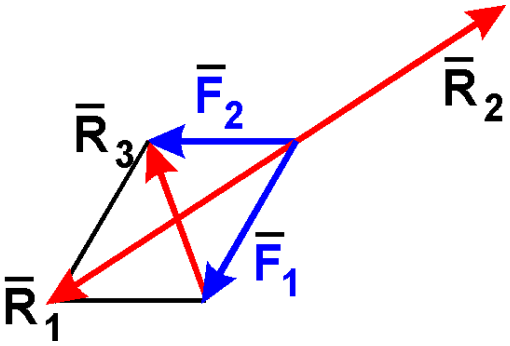


а) $F_y = - F \sin 30°$;

б) $F_y = F \cos 30°$;

в) $F_y = F \sin 30°$.

7. Какая сила будет равнодействующей сил F_1 и F_2:



а) R_2;

б) R_1;

в) R_3.

8. **Вставить пропущенное слово**. Закон движения точки задан уравнениями:

$x = -3-9\sin(2\pi t/6)$;

$y = -9\cos(2\pi t/6)+5$.

Точка движется по _____ траектории:

а) параболической;

б) эллиптической;

в) окружности.

9. Как выражается зависимость между угловой скоростью вращающегося тела и линейной скоростью какой-нибудь точки этого тела?

а) $V=\omega R$;

б) $V=(\pi n/30)R$;

в) $V=\omega R^2$.

10. Траектория точки – это…:

а) путь, пройденный точкой;

б) линия, на которой находится точка в любой момент движения;

в) расстояние от текущего положения точки до начала координат.

11. Установить соответствие:

1) Динамика – это раздел теоретической механики, который изучает…

2) Статика – это раздел теоретической механики, который изучает…

3) Кинематика – это раздел теоретической механики, который изучает…

а) движение тел как перемещение в пространстве; характеристики тел и причины, вызывающие движение, не рассматриваются;

б) общие законы равновесия материальных точек и твердых тел и их взаимодействие;

в) основные законы механического движения физических тел.

12. **Вставить пропущенное слово**. Угловое ускорение – это _____ за единицу времени:

а) изменение пути;

б) изменение угловой скорости;

в) изменение угла поворота.

13. В теоретической механике абсолютно твердое тело – это тело…:

а) расстояние между каждыми двумя точками которого остается неизменным;

б) изготовленное из металла;

в) имеет большую массу.

14. Если определённая равнодействующая сила при графическом сложении векторов в плоской системе сходящихся сил, оказалась равна нулю, то это будет означать:

а) что данное тело не испытывает нагрузок;

б) что данное тело не движется;

в) что данное тело движется по линии действия уравновешивающей силы;

г) что данное тело не испытывает излишней нагрузки.

15. Система сил– это совокупность всех …:

а) векторных величин, действующих на одно тело;

б) скалярных величин, действующих на соседние тела;

в) векторных величин, действующих на соседние тела;

г) скалярных величин, действующих на одно тело.

16. Сила – это…:

а) векторная величина, характеризующая механическое взаимодействие тел между собой;

б) векторная величина, характеризующая механическое взаимодействие сил между собой;

в) векторная величина, характеризующая динамическое взаимодействие сил между собой;

г) скалярная величина, характеризующая динамическое взаимодействие сил между собой.

17. Тела, ограничивающие перемещение других тел, называют:

а) реакциями;

б) опорами;

в) связями;

г) поверхностями.

18. Коэффициент трения скольжения в покое – это безразмерный коэффициент, устанавливающий связь между:

а) силой трения, действующей в условиях равновесия, и нормальной реакцией опорной поверхности;

б) предельной в условиях равновесия силой трения и нормальной реакцией опорной поверхности;

в) силой трения, действующей в условиях равновесия, и сдвигающей силой.

19. К числу принципов теоретической механики относится принцип:

а) сохранения кинетического момента;

б) Лагранжа-Даламбера;

в) сохранения механической энергии.

20. Возбуждение вибрации системы возбуждающими силами (моментами), не зависящими от состояния системы, это такое возбуждение:

а) силовое;

б) кинематическое;

в) внешнее.

21. Обобщенные координаты есть множество взаимно независимых параметров, которыми:

а) однозначно определяется положение данного объекта на плоскости;

б) определяется положение данной механической системы относительно заданной системы координат;

в) однозначно определяется положение данной механической системы относительно выбранной системы отсчета.

22. Изменение кинетической энергии механической системы с идеальными связями равно сумме работ:

а) всех внешних и внутренних активных сил;

б) всех внешних активных сил;

в) сил тяжести всех тел, входящих в систему.

23. Раздел механики, в котором изучаются условия равновесия механических систем под действием приложенных сил:

а) теория механизмов и машин;

б) статика;

в) строительная механика.

24. Натуральный логарифм коэффициента затухания есть:

а) коэффициент демпфирования;

б) коэффициент относительного демпфирования;

в) логарифмический декремент колебаний.

25. Равнодействующая сила – это…:

а) такая сила, которое оказывает на тело такое же действие, как и все силы, воздействующие на тело вместе взятые;

б) такая сила, которое оказывает на тело такое же действие, как и каждая из сил, воздействующих на тело;

в) такая система сил, которое оказывает на тело такое же действие, как и все силы, воздействующие на тело вместе взятые;

г) такая система сил, которое оказывает на тело такое же действие, как и каждая из сил, воздействующих на тело.

26. Абсолютная скорость точки – это скорость:

а) в абсолютном движении, равная геометрической сумме двух скоростей: переносной и относительной;

б) относительно системы координат, неизменно связанной с Землей;

в) относительно системы отсчета, совершающей переносное движение.

27. Дифференциальное уравнение вращательного движения тела можно записать:

а) одной формулой;

б) двумя формулами;

в) тремя формулами.

28. Сила трения между поверхностями:

а) меньше, чем нормальная реакция;

б) зависит от нормальной реакции и коэффициента трения;

в) больше, чем нормальная реакция.

29. Приложение к твердому телу совокупности сил, которые уравновешиваются, приводит к:

а) нарушению равновесия тела;

б) уравновешиванию тела;

в) никаких изменений не происходит.

30. Как формулируется основной закон динамики:

а) силы, которые действуют на тело, двигают его ускоренно;

б) тело двигается под действием силы равномерно и прямолинейно;

в) произведение массы материальной точки и вектора ее ускорение равняется векторной сумме действующих на материальную точку сил.

31. Действие связей на тело может быть заменено:

а) равнодействующей;

б) реакцией;

в) системой сил.

32. Количественное измерение механического взаимодействия материальных тел называют:

а) скоростью;

б) связью;

в) силой.

33. Коэффициент трения скольжения между поверхностями определяется:

а) площадью контакта поверхностей;

б) нормальным давлением в контакте;

в) физическим состоянием поверхностей.

34. Полное ускорение точки не направлено:

а) по касательной к траектории;

б) параллельно оси x;

в) по нормали к траектории в сторону выпуклости кривой ("наружу");

35. Сила тяготения может быть:

а) зависимой от ускорения материальной точки;

б) постоянной силой;

в) зависимой от времени.

36. Как при прямолинейном движении находится скорость точки?

а) как производная от координаты точки по ускорению;

б) как вторая производная от координаты по времени;

в) как производная от координаты точки по времени.

37. Если при движении любая прямая, связанная с телом, перемещается параллельно сама себе, то такое движение называется:

а) равномерным;

б) поступательным;

в) прямолинейным.

38. Если точка двигается по траектории так, что в любые промежутки времени она проходит равные отрезки пути, то такое движение называется:

а) равномерным;

б) равноускоренным;

в) вращательным;

г) криволинейным.

39. В кинематике ускорением точки называют векторную величину, которая равняется:

а) отношению скорости к интервалу времени, за которое это изменение произошло;

б) отношению изменения скорости к интервалу времени, за которое это изменение произошло;

в) отношению изменения скорости к изменению перемещения.

40. Как движется точка, если нормальное ускорение равно нулю, касательное – постоянная положительная величина?

а) прямолинейно равноускорено;

б) прямолинейно равномерно;

в) криволинейно равноускорено.

41. Вектор скорости всегда направлен:

а) по касательной к траектории движения;

б) по нормали к центру кривизны траектории;

в) может быть и по касательной, а может быть и по нормали.

42. Касательное ускорение и скорость:

а) всегда лежат на одной прямой;

б) всегда перпендикулярны;

в) всегда лежат на непараллельных прямых.

43. Не является характеристикой движения:

а) скорость;

б) ускорение;

в) сила.

44. Чему равны проекции вектора скорости точки на оси декартовых координат?

а) первым производным от функции декартовых координат по времени;

б) модулю скорости;

в) производной от вектора скорости по времени.

45. Как направлен вектор ускорения криволинейного движения точки по отношению к траектории?

а) в сторону выпуклости траектории;

б) в сторону вогнутости траектории;

в) по касательной к траектории.

46. Что называется угловой скоростью тела?

а) это векторная величина, которая характеризует изменение угла поворота тела с течением времени;

б) это скалярная величина, которая характеризует изменение угла поворота тела с течением времени;

в) это скалярная величина, которая определяется первой производной от угла поворота тела по времени.

47. Характеристики силы:

а) верного ответа нет;

б) величина, линия действия, направление действия;

в) точка приложения, границы изменения, скорость изменения;

г) величина, точка приложения, линия действия, направление действия.

48. Возбуждение вибрации системы возбуждающими силами (моментами), не зависящими от состояния системы, это такое возбуждение:

а) силовое;

б) кинематическое;

в) внешнее.

49. Изменение кинетической энергии механической системы с идеальными связями равно сумме работ:

а) всех внешних и внутренних активных сил;

б) всех внешних активных сил;

в) сил тяжести всех тел, входящих в систему.

50. Натуральный логарифм коэффициента затухания есть:

а) коэффициент демпфирования;

б) коэффициент относительного демпфирования;

в) логарифмический декремент колебаний.

51. Абсолютная скорость точки – это скорость:

а) в абсолютном движении, равная геометрической сумме двух скоростей переносной и относительной;

б) относительно системы координат, неизменно связанной с Землей;

в) относительно системы отсчета, совершающей переносное движение.

52. Аксиома параллелограмма сил декларирует, что две силы, приложенные к телу в точке:

а) можно заменить одной – равнодействующей;

б) двигают тело прямолинейно и равномерно;

в) можно сложить алгебраически с учетом знаков;

г) взаимно уничтожаются.

53. Момент силы относительно точки на плоскости:

а) произведение модуля силы на кратчайшее расстояние между вектором силы и точкой;

б) произведение модуля силы на синус угла между вектором силы и осью;

в) произведение модуля силы на косинус угла между вектором силы и осью;

г) проекция силы на ось.

54. В каждый момент движения материальной точки, действующие на нее активные силы и силы реакции связей, уравновешиваются условно приложенной силой инерции. Данное утверждение представляет собой:

а) второй закон Ньютона;

б) принцип Лагранжа – Даламбера;

в) принцип Даламбера. +

55. Основные понятия динамики точки:

а) перемещение, ускорение, скорость;

б) верного ответа нет;

в) скорость, траектория, пройденный путь;

г) сила, масса, ускорение.

56. Произведение постоянной силы на перемещение точки ее приложения – это…:

а) работа силы;

б) кинетическая энергия;

в) мощность;

г) количество движения точки.

57. Не изменяя действия силы на тело, можно ли перенести ее параллельно в другую точку?

а) нет;

б) можно, прибавив пару сил с моментом, который равен моменту силы относительно точки и направлен в противоположную сторону;

в) да, без ограничений;

г) можно, прибавив еще одну силу так, чтобы образовалась пара сил, направленная в противоположную сторону.

58. Коэффициент трения скольжения между поверхностями определяется:

а) нормальным давлением в контакте;

б) физическим состоянием поверхностей;

в) площадью контакта поверхностей;

г) активными силами, которые действуют на тело.

59. Количественное измерение механического взаимодействия материальных тел зовут:

а) ускорением;

б) силой;

в) скоростью;

г) связью.

60. Если система трех непараллельных сил находится в равновесии, то:

а) все силы находятся в одной плоскости и не пересекаются линиями действия;

б) силы пересекаются в одной точке и принадлежат одной плоскости;

в) все силы находятся в разных плоскостях;

г) силы равны между собой.

Вопросы для подготовки к тестовым заданиям

1. Основные понятия статики: абсолютно твёрдое тело, материальная точка, силы эквивалентные и уравновешенные системы сил. Аксиомы статики.
2. Связи и реакции связей.

3. Геометрический способ сложения сходящихся сил. Равнодействующая сходящихся сил. Условие равновесия системы сходящихся сил в геометрической форме.
4. Аналитический способ сложения сходящихся сил. Аналитические условия равновесия системы сходящихся сил в пространстве и на плоскости.
5. Векторный момент сил относительно точки. Алгебраический момент силы относительно точки.
6. Пара сил. Момент сил (алгебраический и векторный). Эквивалентность пар.
7. Сложение пар сил в пространстве и на плоскости. Условия равновесия пар сил.
8. Теорема о приведении произвольной системы сил к заданному центру. Главный вектор и главный момент системы сил.
9. Способы задания движения точки. Скорость и ускорение точки.
10. Теорема о распределении скоростей точек свободного тела Формула Эйлера.
11. Теорема о независимости угловой скорости от выбора полюса.
12. Теорема Грасгофа о проекциях скоростей двух точек твердого тела.
13. Распределение ускорений в свободном теле. Формула Ривальса.
14. Поступательное движение твердого тела; кинематические уравнения его движения.
15. Вращение твердого тела вокруг неподвижной оси. Скорости и ускорения точек этого тела.
16. Плоское движение твердого тела. Теорема о мгновенном центре скоростей (МЦС).
17. Углы Эйлера. Кинематические уравнения Эйлера.
18. Сложное движение точки. Теорема сложения скоростей. Теорема Кориолиса.
19. Аксиомы динамики. Две основные задачи динамики для материальной точки. Дифференциальные уравнения движения.
20. Кинетическая энергия системы материальных точек. Кинетическая энергия твердого тела (поступательное движение, вращение вокруг неподвижной оси, плоское).
21. Возможные и действительные перемещения. Элементарная работа силы. Мощность силы. Мощность пары сил.
22. Общее уравнение динамики. Принцип возможных перемещений (скоростей). Определение реакций опор.
23. Геометрия масс. Центр масс механической системы Момент инерции твердого тела относительно полюса; относительно оси. Центробежные моменты инерции.
24. Обобщенные координаты, обобщенные силы. Условия равновесия механической системы в обобщенных координатах.
25. Тождества Лагранжа. Уравнения Лагранжа второго рода.

26. Теорема о движении центра масс системы.
27. Теорема об изменении кинетического момента системы относительно неподвижной точки.
28. Теорема об изменении момента количества движения точки.
29. Принцип Даламбера для материальной точки, для механической системы.
30. Приведение сил инерции точек твердого тела к простейшему виду. Главный вектор и главный момент сил инерции твердого тела.
31. Определять условия и уравнения равновесия произвольной плоской системы сил. Различные виды систем уравнений равновесия сил.
32. Определять условия и уравнения равновесия параллельных сил на плоскости, центр тяжести и его координаты.
33. Закон трения скольжения. Реакции шероховатых связей. Равновесие сил, приложенных к твёрдому телу, при наличии трения.
34. Применять закон трения качения.
35. Применять теорему о приведении произвольной системы сил к заданному центру.
36. Вычисление главного вектора сил.
37. Вычисление главного момента произвольной системы сил в пространстве.
38. Составлять условия и уравнения равновесия произвольной системы сил в пространстве.
39. Условия и уравнения равновесия произвольной пространственной системы сил. Случай параллельных сил.
40. Определить скорость и ускорение точки при различных способах задания ее движения.
41. Определять скорости и ускорения тела при его вращении вокруг неподвижной оси.
42. Определять скорости и ускорения при поступательном движении твердого тела.
43. Определять МЦС при плоскопараллельном движении тела.
44. Определить скорости движения точек тела с помощью МЦС при плоскопараллельном движении.
45. Определять ускорения точек тела при плоскопараллельном движении.
46. Определять скорость точки при сложном движении.
47. Определять ускорение точки при сложном движении.
48. Определять ускорение Кориолиса при сложном движении.
49. Применять общее уравнение динамики.
50. Применять теорему о движении центра масс системы для решения задач.
51. Применять теорему об изменении кинетической энергии механической системы для решения задач.
52. Применять теорему об изменении момента количества движения точки для решения задач.

53. Применять принцип Даламбера для материальной точки, для механической системы для решения задач.
54. Применять общее уравнение динамики для решения задач.
55. Применять теорему об изменении кинетического момента системы относительно неподвижной точки.
56. Применять обобщенные координаты для решения задач.
57. Применять принцип возможных перемещений для решения задач.
58. Определение реакций опор.
59. Применять условия равновесия механической системы в обобщенных координатах.
60. Применять уравнения Лагранжа второго рода.