

МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ
ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ
УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ

«СЕВЕРО-КАВКАЗСКАЯ ГОСУДАРСТВЕННАЯ АКАДЕМИЯ»

«УТВЕРЖДАЮ»

Проректор по учебной работе

«26»

11

2025 г.

Г.Ю. Нагорная



РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ

Теория механизмов и машин

Уровень образовательной программы _____ бакалавриат _____

Направление подготовки _____ 15.03.06 Мехатроника и робототехника _____

Направленность (профиль) Мехатронные и роботизированные технологические системы и комплексы

Форма обучения _____ очная _____

Срок освоения ОП _____ 4 года _____

Институт _____ Инженерный _____

Кафедра разработчик РПД _____ Общеинженерные и естественнонаучные дисциплины

Выпускающая кафедра _____ Мехатронные и робототехнические системы _____

Начальник
учебно-методического управления

Семенова Л.У.

Директор института

Павленко Е.Н.

Заведующий выпускающей кафедрой

Малсугенов Р.С.

Черкесск, 2025

СОДЕРЖАНИЕ

1. Цели освоения дисциплины	3
2. Место дисциплины в структуре образовательной программы	3
3. Планируемые результаты обучения по дисциплине	4
4. Структура и содержание дисциплины	5
4.1. Объем дисциплины и виды учебной работы.....	5
4.2. Содержание дисциплины	7
4.2.1. Разделы (темы) дисциплины, виды учебной деятельности и формы контроля.....	7
4.2.2. Лекционный курс	9
4.2.3. Лабораторный практикум	11
4.2.4. Практические занятия	11
4.3. Самостоятельная работа обучающегося	12
5. Перечень учебно-методического обеспечения для самостоятельной работы обучающихся по дисциплине	14
6. Образовательные технологии	16
7. Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины	17
7.1. Перечень основной и дополнительной учебной литературы.....	17
7.2. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети «Интернет».....	17
7.3. Информационные технологии	17
8. Материально-техническое обеспечение дисциплины	18
8.1. Требования к аудиториям (помещениям, местам) для проведения занятий	18
8.2. Требования к оборудованию рабочих мест преподавателя и обучающихся	18
8.3. Требования к специализированному оборудованию.....	18
9. Особенности реализации дисциплины для инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья	19
Приложение 1. Фонд оценочных средств	20
Приложение 2. Аннотация рабочей программы	59

1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

Цель освоения дисциплины «Теория механизмов и машин» состоит в формирований у обучающихся знаний общих методов исследования и проектирования схем механизмов, необходимых для создания машин, установок, автоматических устройств, соответствующих современным требованиям эффективности, точности, надежности и экономичности.

При этом *задачами* дисциплины являются:

- приобретение обучающимися знаний в области:

- структуры основных видов механизмов, кинематических и динамических характеристик механизмов.
- изучение методов определения параметров механизмов по требуемым условиям.

2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ

2.1. Дисциплина «Теория механизмов и машин» относится к базовой части Блока 1 Дисциплины (модули), имеет тесную связь с другими дисциплинами.

2.2. В таблице приведены предшествующие и последующие дисциплины, направленные на формирование компетенций дисциплины в соответствии с матрицей компетенций ОП.

Предшествующие и последующие дисциплины, направленные на формирование компетенций

№ п/п	Предшествующие дисциплины	Последующие дисциплины
	Математика Теоретическая механика Начертательная геометрия и инженерная графика	Детали машин Основы технологии машиностроения Проектирование мехатронных устройств и роботов

3. ПЛАНИРУЕМЫЕ РЕЗУЛЬТАТЫ ОБУЧЕНИЯ

Планируемые результаты освоения образовательной программы (ОП) – компетенции обучающихся определяются требованиями стандарта по направлению подготовки (специальности) и формируются в соответствии с матрицей компетенций ОП

№ п/п	Номер/ индекс компетенции	Наименование компетенции (или ее части)	В результате изучения дисциплины обучающиеся должны:
1	2	3	4
	ОПК-1	Способен применять естественнонаучные и общеинженерные знания, методы математического анализа и моделирования в профессиональной деятельности	ОПК-1.1. Анализирует задачи профессиональной деятельности выделяя ее базовые составляющие используя естественнонаучные и общеинженерные знания, методы математического анализа и моделирования. ОПК-1.2. Осуществляет поиск информации для решения поставленной задачи применяя естественнонаучные и общеинженерные знания, методы математического анализа и моделирования в профессиональной деятельности ОПК-1.3. Рассматривает и предлагает возможные варианты решения поставленной задачи, оценивая их достоинства и недостатки на основе естественнонаучных и общеинженерных знаний ОПК-1.4. Демонстрирует понимание физических явлений и применяет законы механики, термодинамики, электричества и магнетизма

4. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

4.1.а ОБЪЕМ ДИСЦИПЛИНЫ И ВИДЫ УЧЕБНОЙ РАБОТЫ

Очная форма обучения.

Вид учебной работы		Всего часов	Семестры*
			№ 4 часов
1		2	3
Аудиторная контактная работа (всего)		50	50
В том числе:			
Лекции (Л)		16	16
Практические занятия (ПЗ), Семинары (С)		34	34
Лабораторные работы (ЛР)			
Контактная внеаудиторная работа		2	2
В том числе индивидуальные и групповые консультации		2	2
Самостоятельная работа обучающегося (СРО)** (всего)		29	29
<i>Расчетно-графические работы (РГР)</i>		6	6
<i>Подготовка к занятиям (ПЗ)</i>		6	6
<i>Подготовка к текущему контролю (ПТК)</i>		2	2
<i>Подготовка к промежуточному контролю (ППК)</i>		2	2
<i>Самоподготовка</i>		13	13
Промежуточная аттестация	экзамен (Э) в том числе:	Э (27)	Э (27)
	Прием экз., час.	0,5	0,5
	Консультация, час.	2	2
	СРО, час.	24,5	24,5
ИТОГО:			
Общая трудоемкость	часов	108	108
	зач. ед.	3	3

4.2. СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

4.2.1.а Разделы (темы) дисциплины, виды учебной деятельности и формы контроля Очная форма обучения.

№ п/п	№ се м е ст ра	Наименование раздела (темы) дисциплины	Виды учебной деятельности, включая самостоятельную работу обучающихся (в часах)					Формы текущей и промежуточной аттестации
			Л	ЛР	ПЗ	СР О	все го	
1	2	3	4	5	6	7	8	9
1.	4	Основные понятия теории механизмов и машин. Основные виды механизмов	1			2	3	входящий тестовый контроль, РГР текущий тестовый контроль,
2.		Структурный анализ и синтез механизмов.	3		8	2	13	
3.		Кинематический анализ и синтез механизмов.	4		8	2	14	
4.		Кинетостатический анализ механизмов.	2		6	2	10	
5.		Динамический анализ и синтез механизмов.	2		4	6	12	
6.		Динамика приводов. Синтез рычажных механизмов	2			9	11	
7.		Синтез передаточных механизмов.	2		8	6	16	
8.		Внеаудиторная контактная работа					2	индивидуальные и групповые консультации
		Промежуточная аттестация					27	Экзамен
		ИТОГО:	16		34	29	108	

4.2.2. Лекционный курс

№ п/п	Наименование раздела дисциплины	Наименование темы лекции	Содержание лекции	Всего часов
				Очная
1	2	3	4	5
Семестр 4				
1.		Лекция 1. Основные понятия теории механизмов и машин. Основные виды механизмов	Введение. Машина. Основные понятия элементов машин. Деталь и звено. Кинематическая пара. Кинематическая цепь и механизм Основные виды механизмов.	2

		в.		
2.		Лекция 2. Структурный анализ и синтез механизмов.	Определение числа степеней свободы кинематической цепи. Замена высших кинематических пар цепями с низшими парами. Структурная классификация плоских механизмов. Класс механизма.	2
3.		Лекция 3. Кинематический анализ и синтез механизмов.	Задачи кинематики Графический метод кинематического исследования Графическое дифференцирование. Графическое интегрирование Графический метод как алгоритм решения задачи с помощью ЭВМ Метод планов скоростей и ускорений. Аналитический метод кинематического исследования.	4
4.		Лекция 4. Кинетостатический анализ механизмов.	Силовой расчет механизмов. Кинетостатика групп Ассура второго класса. Кинетостатика начального звена. Определение уравнивающей силы (момента) по методу Жуковского Н. Е. Учет трения в механизмах.	2
5.		Лекция 5 Динамический анализ и синтез механизмов.	Задачи динамики. Энергетический баланс машины. Кoeffициент полезного действия системы механизмов Приведение сил и масс в механизмах. Уравнение движения механизма в дифференциальной форме Уравнивание сил инерции вращающихся звеньев.	2
6.		Лекция 6. Динамика приводов. Синтез рычажных механизмов.	Динамика приводов. Электропривод механизмов. Гидропривод механизмов. Пнеumoпривод механизмов. Выбор типа приводов Общие методы синтеза механизмов. Синтез механизмов с низшими кинематическими парами. Методы оптимизации в синтезе механизмов с применением компьютерной техники.	2
7.		Лекция 7.	Синтез зубчатых механизмов.	2

		Синтез передаточных механизмов.	Основная теорема зацепления. Цилиндрическая зубчатая передача. Кинематика зубчатых механизмов. Эвольвентное зацепление. Методы изготовления зубчатых колес. Размеры зубчатых колес, формируемые при нарезании стандартным инструментом реечного типа. Геометрические показатели качества зацепления. Планетарные передачи. Кулачковые механизмы. Типы механизмов. Принципы кинематического анализа и синтеза кулачковых механизмов. Динамический синтез кулачковых механизмов. Построение профиля кулачка. Силовое замыкание высшей кинематической пары.	
ИТОГО часов в семестре:				16

4.2.3. Лабораторный практикум (не предполагается)

4.2.4. Практические занятия очная(заочная, очно-заочная)формы обучения

№ п/п	Наименование раздела дисциплины	Наименование практического занятия	Содержание практического занятия	Всего часов
				Очная
1	2	3	4	5
Семестр 4				
1.	Структурный анализ и синтез механизмов.	Структурный анализ и синтез механизмов.	Решение задач	8
2.	Кинематический анализ и синтез механизмов.	Кинематическое исследование механизмов.	Решение задач	8
3.	Кинетостатический анализ механизмов.	Кинетостатический анализ механизмов.	Решение задач	6
4.	Динамический анализ и синтез механизмов.	Трение в кинематических парах.	Решение задач	4
5.	Синтез передаточных механизмов.	Кинематика зубчатых механизмов. Синтез планетарных и дифференциальных механизмов.	Решение задач	8
ИТОГО часов в семестре:				34

4.3.а САМОСТОЯТЕЛЬНАЯ РАБОТА ОБУЧАЮЩЕГОСЯ

Очная форма обучения

№ п/п	Наименование раздела (темы) дисциплины	№ п/п	Виды СРО	Всего часов
1	3	4	5	6
Семестр 4				
1.	Основные понятия теории механизмов и машин. Основные виды механизмов.	1.1.	Самостоятельное изучение материала по теме	1
		1.2.	Подготовка к практическим занятиям	1
2.	Структурный анализ и синтез механизмов.	2.1.	Самостоятельное изучение материала по теме	1
		2.2.	Подготовка к практическим занятиям	1
3.	Кинематический анализ и синтез механизмов.	3.1	Выполнение задания по РГР.	2
4	Кинетостатический анализ механизмов.	4.1	Самостоятельное изучение материала по теме	1
		4.2	Подготовка к практическим занятиям	1
5	Динамический анализ и синтез механизмов.	5.1	Самостоятельное изучение материала по теме	1
		5.2	Подготовка к практическим занятиям	1
		5.3	Выполнение задания по РГР.	4
6	Динамика приводов. Синтез рычажных механизмов.	6.1	Самостоятельное изучение материала по теме	7
		6.2	Подготовка к текущему контролю	2
7.	Синтез передаточных механизмов.	7.1	Самостоятельное изучение материала по теме	2
		7.2	Подготовка к практическим занятиям	2
		7.3	Подготовка к промежуточному контролю	2
ИТОГО часов в семестре:				29

5. ПЕРЕЧЕНЬ УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ ДЛЯ САМОСТОЯТЕЛЬНОЙ РАБОТЫ ОБУЧАЮЩИХСЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ

5.1 Методические указания для подготовки обучающихся к лекционным занятиям

При подготовке к лекционным занятиям обучающиеся должны ознакомиться с тезисами лекций, отметить непонятные термины и положения, подготовить вопросы с целью уточнения правильности понимания, попытаться ответить на контрольные вопросы. Необходимо приходить на лекцию подготовленным.

Написание конспекта лекций должно быть кратко, схематично, последовательно фиксировать основные положения, выводы, формулировки, обобщения; помечать важные мысли, выделять ключевые слова, термины. Проверка терминов, понятий с помощью энциклопедий, словарей, справочников с выписыванием толкований в тетрадь. Обозначить вопросы, термины, материал, который вызывает трудности, пометить и попытаться найти ответ в рекомендуемой литературе.

В конспекте по возможности применять сокращения слов и условные знаки

5.2. Методические указания для подготовки обучающихся к практическим занятиям

Подготовку к практическому занятию каждый обучающийся должен начать с ознакомления с планом практического занятия, который отражает содержание предложенной темы. Тщательное продумывание и изучение вопросов плана основывается на проработке текущего материала, а затем изучения обязательной и дополнительной литературы, рекомендованную к данной теме. На основе индивидуальных предпочтений обучающему необходимо самостоятельно выбрать тему доклада по проблеме семинара и по возможности подготовить по нему презентацию.

Если программой дисциплины предусмотрено выполнение практического задания, то его необходимо выполнить с учетом предложенной инструкции (устно или письменно). Все новые понятия по изучаемой теме необходимо выучить наизусть и внести в глоссарий, который целесообразно вести с самого начала изучения курса. Результат такой работы должен проявиться в способности обучающегося свободно ответить на теоретические вопросы семинара, его выступлении и участии в коллективном обсуждении вопросов изучаемой темы, правильном выполнении практических заданий и контрольных работ.

Структура практического занятия

В зависимости от содержания и количества отведенного времени на изучение каждой темы семинарское занятие может состоять из четырех-пяти частей:

1. Обсуждение теоретических вопросов, определенных программой дисциплины.
2. Доклад и/ или выступление с презентациями по проблеме семинара.
3. Обсуждение выступлений по теме - дискуссия.
4. Выполнение практического задания с последующим разбором полученных результатов или обсуждение практического задания, выполненного дома, если это предусмотрено программой.
5. Подведение итогов занятия.

Первая часть - обсуждение теоретических вопросов - проводится в виде фронтальной беседы со всей группой и включает выборочную проверку преподавателем теоретических знаний обучающихся. Примерная продолжительность - до 15 минут. Вторая часть - выступление обучающихся с докладами, которые должны сопровождаться презентациями с целью усиления наглядности восприятия, по одному из вопросов семинарского занятия. Обязательный элемент доклада - представление и анализ статистических данных, обоснование социальных последствий любого экономического факта, явления или процесса. Примерная продолжительность - 20-25 минут.

После докладов следует их обсуждение - дискуссия. В ходе этого этапа семинарского занятия могут быть заданы уточняющие вопросы к докладчикам. Примерная продолжительность - до 15-20 минут. Если программой предусмотрено выполнение практического задания в рамках конкретной темы, то преподавателем определяется его содержание и дается время на его выполнение, а затем идет обсуждение результатов. Если практическое задание должно было быть выполнено дома, то на семинарском занятии преподаватель проверяет его выполнение (устно или письменно). Примерная продолжительность - 15-20 минут. Подведением итогов заканчивается семинарское занятие. Обучающиеся должны быть объявлены оценки за работу и даны их четкие обоснования. Примерная продолжительность - 5 минут.

5.3. Методические указания по самостоятельной работе обучающихся

Самостоятельная работа обучающегося предполагает различные формы

индивидуальной деятельности: конспектирование научной литературы, сбор и анализ практического материала в СМИ, проектирование, выполнение тематических и творческих заданий и пр. выбор форм и видов самостоятельной работы определяется индивидуально – личностным подходом к обучению совместно преподавателем и обучающимся. Формы текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации обучающихся.

Содержание внеаудиторной самостоятельной работы обучающихся по дисциплине включает в себя различные виды деятельности:

- чтение текста (учебника, первоисточника, дополнительной литературы);
- составление плана текста;
- конспектирование текста;
- работа со словарями и справочниками;
- ознакомление с нормативными документами;
- Исследовательская работа;
- использование аудио – и видеозаписи;
- работа с электронными информационными ресурсами;
- выполнение текстовых заданий;
- ответы на контрольные вопросы;
- аннотирование, реферирование, рецензирование текста;
- составления глоссария, кроссворда или библиографии по конкретной теме;
- решение вариативных задач и упражнений.

6. ОБРАЗОВАТЕЛЬНЫЕ ТЕХНОЛОГИИ

№ п/п	№ семестра	Виды учебной работы	Образовательные технологии	Всего часов
1	2	3	4	
1	4	Лекция «Структурный анализ и синтез механизмов»	проблемная лекция(визуализация)	2
2	4	Лекция «Кинематический анализ и синтез механизмов»	проблемная лекция(визуализация)	2
3	4	Лекция «Синтез передаточных механизмов»	проблемная лекция(визуализация)	2
4	4	Практическое занятие «Структурный анализ и синтез механизмов»	Практическая задача и моделирование	2
5	4	Практическое занятие «Кинематическое исследование механизмов»	Практическая задача и моделирование	2
6	4	Практическое занятие «Кинематика зубчатых механизмов»	Практическая задача и моделирование	2
Итого				12

7. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

7.1. Перечень основной и дополнительной учебной литературы

Список основной литературы	
1.	Иванов, В. А. Краткий курс теории механизмов и машин : учебное пособие / В. А. Иванов, А. Г. Замалиев. — Казань : Казанский национальный исследовательский технологический университет, 2008. — 157 с. — ISBN 978-5-7882-0656-1. — Текст : электронный // Цифровой образовательный ресурс IPR SMART : [сайт]. — URL: https://www.iprbookshop.ru/63717.html
2.	Кокорева, О. Г. Теория механизмов и машин : курс лекций / О. Г. Кокорева. — Москва : Московская государственная академия водного транспорта, 2015. — 83 с. — Текст : электронный // Цифровой образовательный ресурс IPR SMART : [сайт]. — URL: https://www.iprbookshop.ru/46856.html
3.	Кузнецов, Н. К. Теория механизмов и машин : учебное пособие / Н. К. Кузнецов. — Иркутск : Иркутский государственный технический университет, 2014. — 104 с. — ISBN 978-5-8038-0935-7. — Текст : электронный // Цифровой образовательный ресурс IPR SMART : [сайт]. — URL: https://www.iprbookshop.ru/23076.html
4.	Теория механизмов и машин : учебное пособие / В. И. Уральский, С. И. Гончаров, А. В. Шаталов [и др.]. — Белгород : Белгородский государственный технологический университет им. В.Г. Шухова, ЭБС АСВ, 2016. — 196 с. — Текст : электронный // Цифровой образовательный ресурс IPR SMART : [сайт]. — URL: https://www.iprbookshop.ru/80475.html
Список дополнительной литературы	
1.	Вашунин, А. И. Теория механизмов и машин : сборник задач по теории механизмов и машин / А. И. Вашунин. — Москва : Московская государственная академия водного транспорта, 2006. — 65 с. — Текст : электронный // Цифровой образовательный ресурс IPR SMART : [сайт]. — URL: https://www.iprbookshop.ru/46770.html
2.	Теория механизмов и машин : учебник пособие для студентов вузов/ М.З. Коловский, А.Н. Евграфов, Ю.А. Семёнов, А.В. Слоущ.– 3-е изд., испр.– Москва: Академия, 2008. – 560 с. - Текст: непосредственный.
3.	Тимофеев, Г.А. Теория механизмов и машин : учебное пособие/ Г.А. Тимофеев.– 2-е изд. перераб. и доп. – Москва: Юрайт, 2011. – 351 с. - Текст: непосредственный.

7.2. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети «Интернет»

<http://window.edu.ru> - Единое окно доступа к образовательным ресурсам;

<http://fcior.edu.ru> - Федеральный центр информационно-образовательных ресурсов;

<http://elibrary.ru> - Научная электронная библиотека.

7.3. Информационные технологии, лицензионное программное обеспечение

Лицензионное программное обеспечение	Реквизиты лицензий/ договоров
MS Office 2003, 2007, 2010, 2013	Сведения об Open Office: 63143487, 63321452, 64026734, 6416302, 64344172, 64394739, 64468661, 64489816, 64537893, 64563149, 64990070, 65615073

	Лицензия бессрочная
Антивирус Dr.Web Desktop Security Suite	Лицензионный договор № 621 Срок действия: с 25.09.2025 до 24.09.2026
Консультант Плюс	Договор № 7 от 15.01.2026 г.
Цифровой образовательный ресурс IPR SMART	Лицензионный договор № 12873/25П от 02.07.2025 г. Срок действия: с 01.07.2025 г. до 30.06.2026 г.
Бесплатное ПО	
Sumatra PDF, 7-Zip	

8. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

8.1. Требования к аудиториям (помещениям, местам) для проведения занятий

1. Учебная аудитория для проведения занятий лекционного типа (ауд.342)

Набор демонстрационного оборудования: настенный экран – 1 шт., проектор – 1 шт., монитор – 1 шт., системный блок – 1 шт., демонстрационные плакаты – 10 шт., плакат – табличка – 1 шт. Специализированная мебель: столы ученические – 14 шт., столы ученические – чертежные – 14 шт., стулья ученические – 38 шт., стол преподавателя – 1 шт., кафедра - преподавателя – 1 шт., доска ученическая – 1 шт.

2. Учебная аудитория для проведения занятий семинарского типа, курсового проектирования (выполнения курсовых работ), групповых и индивидуальных консультаций, текущего контроля и промежуточной аттестации (ауд.341)

Технические средства обучения, служащие для предоставления учебной информации большой аудитории: интерактивная система – 1 шт., принтер – 1 шт., МФУ – 1 шт., монитор – 8 шт., ноутбук – 1 шт., системный блок – 8 шт., стеллаж с образцами деталей – 1 шт., стенды – плакаты – 25 шт., плакаты переносные – 18 шт., стенд для чертежных инструментов – 1 шт., транспортиры – 11 шт., линейки – 15 шт., циркули – 5 шт., настенный стенд с образцами – 1 шт., настенный стенд с деталями – 1 шт. Специализированная мебель: стол компьютерный (серый) – 7 шт., стол преподавателя компьютерный однотумбовый – 2 шт., стол угловой – компьютерный – 1 шт., столы ученические чертежные – 16 шт., столы ученические – 3 шт., столы тумбовые для учебно-наглядных пособий – 3 шт., стул преподавателя мягкий – 2 шт., Кресло преподавателя – 2 шт., стулья ученические – 34 шт., шкаф книжный – 1 шт., стенд с полками книжный – 1 шт., сейф – 1 шт., доска ученическая (меловая) стационарная – 1 шт., доска ученическая (меловая) переносная – 1 шт.

3. Помещения для самостоятельной работы обучающихся (ауд.312)

Специализированная мебель: столы компьютерные – 13 шт., стулья ученические – 25 шт., столы ученические – 6 шт., стол двухтумбовый – 1 шт., стол однотумбовый – 1 шт. Персональные компьютеры с подключением к сети «Интернет» и обеспечением доступа в электронную информационно - образовательную среду Организации - 13 шт.

8.2. Требования к оборудованию рабочих мест преподавателя и обучающихся

1. Рабочее место преподавателя, оснащенное ноутбуком.
2. Рабочее место обучающегося, оснащенное компьютером с доступом к сети «Интернет», для работы в электронных образовательных средах, а также для работы с электронными учебниками.

8.3. Требования к специализированному оборудованию

Специализированное оборудование не предусмотрено.

9. ОСОБЕННОСТИ РЕАЛИЗАЦИИ ДИСЦИПЛИНЫ ДЛЯ ИНВАЛИДОВ И ЛИЦ С ОГРАНИЧЕННЫМИ ВОЗМОЖНОСТЯМИ ЗДОРОВЬЯ

Для обеспечения образования инвалидов и обучающихся с ограниченными возможностями здоровья разрабатывается (в случае необходимости) адаптированная образовательная программа, индивидуальный учебный план с учетом особенностей их психофизического развития и состояния здоровья, в частности применяется индивидуальный подход к освоению дисциплины, индивидуальные задания: рефераты, письменные работы и, наоборот, только устные ответы и диалоги, индивидуальные консультации, использование диктофона и других записывающих средств для воспроизведения лекционного и семинарского материала.

В целях обеспечения обучающихся инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья комплектуется фонд основной учебной литературой, адаптированной к ограничению электронных образовательных ресурсов, доступ к которым организован в БИЦ Академии. В библиотеке проводятся индивидуальные консультации для данной категории пользователей, оказывается помощь в регистрации и использовании сетевых и локальных электронных образовательных ресурсов, предоставляются места в читальном зале.

ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ
по дисциплине «Теория механизмов и машин»

1. ПАСПОРТ ФОНДА ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ ПО ДИСЦИПЛИНЕ

Теория механизмов и машин

1. Компетенции, формируемые в процессе изучения дисциплины

Индекс	Формулировка компетенции
ОПК-1	Способен применять естественнонаучные и общетехнические знания, методы математического анализа и моделирования в профессиональной деятельности

2. Этапы формирования компетенции в процессе освоения дисциплины

Основными этапами формирования указанных компетенций при изучении обучающимися дисциплины являются последовательное изучение содержательно связанных между собой разделов (тем) учебных занятий. Изучение каждого раздела (темы) предполагает овладение обучающимися необходимыми компетенциями. Результат аттестации обучающихся на различных этапах формирования компетенций показывает уровень освоения компетенций обучающимися.

Этапность формирования компетенций прямо связана с местом дисциплины в образовательной программе.

Разделы (темы) дисциплины	Формируемые компетенции (коды)
	ОПК-5
Тема 1. Основные понятия теории механизмов и машин. Основные виды механизмов.	+
Тема 2. Структурный анализ и синтез механизмов.	+
Тема 3. Кинематический анализ и синтез механизмов.	+
Тема 4. Кинетостатический анализ механизмов	+
Тема 5. Динамический анализ и синтез механизмов.	+
Тема 6. Динамика приводов. Синтез рычажных механизмов.	+
Тема 7. Синтез передаточных механизмов.	+

3. Показатели, критерии и средства оценивания компетенций, формируемых в процессе изучения дисциплины

ОПК-1 Способен применять естественнонаучные и инженерные знания, методы математического анализа и моделирования в профессиональной деятельности						
Планируемые результаты обучения (показатели)	Критерии оценивания результатов обучения				Средства оценивания результатов обучения	
	неудовлетв	удовлетв	хорошо	отлично	Текущий контроль	Промежуточная аттестация
ОПК-1.1. Анализирует задачи профессиональной деятельности выделяя ее базовые составляющие используя естественнонаучные и инженерные знания, методы математического анализа и моделирования.	допускает ошибки в формулировке определений и правил, искажающие их смысл, беспорядочно и неуверенно излагает материал; отмечаются такие недостатки в подготовке обучающегося, которые являются серьезным препятствием к успешному овладению материалом	обнаруживает знание и понимание основных положений данного задания, но: излагает материал неполно и допускает неточности в определении понятий или формулировке правил; не умеет достаточно глубоко и доказательно обосновать свои суждения и привести свои примеры; излагает материал непоследовательно и допускает ошибки	дает ответ, удовлетворяющий тем же требованиям, что и для оценки «5», но допускает 1-2 ошибки, которые сам же исправляет	полно и аргументированно отвечает по содержанию задания; обнаруживает понимание материала, может обосновать свои суждения, применить знания на практике, привести необходимые примеры не только по учебнику, но и самостоятельно составленные; излагает материал последовательно и правильно	Входной тест Собеседование <i>РГР</i> Текущий тестовый контроль	Экзамен
ОПК-1.2. Осуществляет поиск информации для решения поставленной задачи применяя естественнонаучные и инженерные знания, методы математического анализа и моделирования в	допускает ошибки в формулировке определений и правил, искажающие их смысл, беспорядочно и неуверенно излагает материал; отмечаются такие недостатки в подготовке обучающегося, которые являются серьезным препятствием к успешному овладению	обнаруживает знание и понимание основных положений данного задания, но: излагает материал неполно и допускает неточности в определении понятий или формулировке правил; не умеет достаточно глубоко и доказательно обосновать свои суждения и привести свои примеры; излагает	дает ответ, удовлетворяющий тем же требованиям, что и для оценки «5», но допускает 1-2 ошибки, которые сам же исправляет	полно и аргументированно отвечает по содержанию задания; обнаруживает понимание материала, может обосновать свои суждения, применить знания на практике, привести необходимые примеры не только по учебнику, но и самостоятельно составленные; излагает	Входной тест Собеседование <i>РГР</i> Текущий тестовый контроль	Экзамен

профессиональной деятельности	последующим материалом	материал непоследовательно и допускает ошибки		материал последовательно и правильно		
ОПК-1.3. Рассматривает и предлагает возможные варианты решения поставленной задачи, оценивая их достоинства и недостатки на основе естественнонаучных и общеинженерных знаний	допускает ошибки в формулировке определений и правил, искажающие их смысл, беспорядочно и неуверенно излагает материал; отмечаются такие недостатки в подготовке обучающегося, которые являются серьезным препятствием к успешному овладению последующим материалом	обнаруживает знание и понимание основных положений данного задания, но: излагает материал неполно и допускает неточности в определении понятий или формулировке правил; не умеет достаточно глубоко и доказательно обосновать свои суждения и привести свои примеры; излагает материал непоследовательно и допускает ошибки	дает ответ, удовлетворяющий тем же требованиям, что и для оценки «5», но допускает 1-2 ошибки, которые сам же исправляет	полно и аргументированно отвечает по содержанию задания; обнаруживает понимание материала, может обосновать свои суждения, применить знания на практике, привести необходимые примеры не только по учебнику, но и самостоятельно составленные; излагает материал последовательно и правильно	Входной тест Собеседование <i>РГР</i> Текущий тестовый контроль	Экзамен
ОПК-1.4. Демонстрирует понимание физических явлений и применяет законы механики, термодинамики, электричества и магнетизма	допускает ошибки в формулировке определений и правил, искажающие их смысл, беспорядочно и неуверенно излагает материал; отмечаются такие недостатки в подготовке обучающегося, которые являются серьезным препятствием к успешному овладению последующим материалом	обнаруживает знание и понимание основных положений данного задания, но: излагает материал неполно и допускает неточности в определении понятий или формулировке правил; не умеет достаточно глубоко и доказательно обосновать свои суждения и привести свои примеры; излагает материал непоследовательно и допускает ошибки	дает ответ, удовлетворяющий тем же требованиям, что и для оценки «5», но допускает 1-2 ошибки, которые сам же исправляет	полно и аргументированно отвечает по содержанию задания; обнаруживает понимание материала, может обосновать свои суждения, применить знания на практике, привести необходимые примеры не только по учебнику, но и самостоятельно составленные; излагает материал последовательно и правильно	Входной тест Собеседование <i>РГР</i> Текущий тестовый контроль	Экзамен

4. Комплект контрольно-оценочных средств по дисциплине

Вопросы к экзамену по дисциплине «Теория механизмов и машин»

1. Понятие механизма и машины.
2. Понятие кинематической пары. Классификация кинематических пар по четырем признакам.
3. Звено – простое, сложное. Кинематическая цепь – простая, сложная, замкнутая, незамкнутая.
4. Определение степени подвижности плоского механизма.
5. Определение степени подвижности пространственного механизма.
6. Входное и выходное звенья, начальное звено.
7. Структурные группы (группы Ассура). Структурная классификация механизмов по Асуру.
8. Структурный анализ механизма.
9. Замена высших кинематических пар на низшие кинематические пары.
10. Методы кинематического исследования плоских механизмов, исходные данные, допущения.
11. Понятие планов положений, скоростей, ускорений. свойства планов.
12. Определение угловых скоростей и угловых ускорений звеньев.
13. Определение положений звеньев рычажного механизма аналитическим методом.
14. Определение скоростей и ускорений (линейных и угловых) с помощью кинематических диаграмм (методами численного или графического дифференцирования, интегрирования).
15. Кинематическое исследование плоских механизмов.
16. Кинематическое исследование кулисных механизмов.
17. Кинематическое исследование кулачковых механизмов.
18. Классификация кулачковых механизмов, назначение и область применения.
19. Угол давления в кулачковых механизмах. Силовое и геометрическое замыкание.
20. Выбор закона движения выходного звена. Понятие о мягком и жестком ударах.
21. Профилирование кулачка по заданному закону движения толкателя.
22. Условие статической определимости групп Ассура.
23. Определение силы, движущей и силы полезного сопротивления с помощью индикаторной диаграммы.
24. Определение сил инерции и моментов от сил инерции.
25. Кинетостатика групп Ассура и начального звена (расчетные схемы и уравнения статики).
26. Понятие уравновешивающего момента. Теорема проф. Жуковского Н.Е. о «жестком» рычаге.
27. Понятие о приведенном механизме и о приведенных моментах от сил.
28. Кинетическая энергия и приведенный момент инерции.
29. Основное уравнение движения машины в форме приращения кинетической энергии и в дифференциальной форме.
30. Понятие о переходных режимах движения машины и установившееся движение.
31. Коэффициент неравномерности хода машины. Связь его величины с условиями работы машины.
32. Назначение маховика. Определение момента инерции маховика по заданным средней скорости и коэффициенту неравномерности движения.

33. Диаграмма энергия – масса (диаграмма Виттенбауэра) и определение момента инерции маховика.
34. Силовой расчет структурной группы III-го класса 3-го порядка (метод особых точек).
35. Виды трения. Понятие о механическом коэффициенте полезного действия.
36. Классификация механических передач.
37. Геометрические элементы зубчатого колеса по ГОСТ 16530-70.
38. Понятие о модуле зубьев.
39. Передаточное отношение и передаточное число зубчатой пары.
40. Расположение осей в пространстве и передача вращательного движения между ними.
41. Основной закон зацепления (теорема Виллиса).
42. Сопряженные профили, понятие о начальных окружностях.
43. Эвольвента круга, ее свойства и уравнения в полярных координатах.
44. Характеристики зацепления.
45. Изготовление зубчатых колес. Геометрия ИПРК.
46. Явление подрезания зубьев.
47. Нулевое, положительное и отрицательное зубчатые колеса.
48. Критерии назначения коэффициентов смещения.
49. Равносмещенная и неравносмещенная зубчатая передача.
50. Геометрия косозубых цилиндрических колес. Коэффициент перекрытия косозубой передачи.
51. Кинематика и геометрия конических передач.
52. Типы планетарных механизмов. Кинематика планетарных механизмов.
53. Выбор чисел зубьев в планетарных передачах Выбор числа сателлитов из условий соседства и равных углов между сателлитами.
54. КПД планетарной зубчатой передачи. Силовой расчет планетарной зубчатой передачи.
55. Колебания в механизмах. Основные термины и определения теории механических колебаний. Линейные уравнения движения в механизмах
56. Нелинейные уравнения движения в механизмах. Решение нелинейных уравнений движения механизмов.
57. Колебания в шарнирном четырехзвеннике с упругими звеньями
58. Малые колебания в рычажных механизмах приборов.
59. Самосинхронизация механизмов на вибрирующем основании.
60. Источники колебаний и объекты виброзащиты.
61. Колебания в механизме центробежного вибровозбудителя с двигателем ограниченной мощности.
62. Методы снижения виброактивности машин за счет рационального выбора динамических параметров и применения виброзащитных устройств.
63. Виброизоляция машин. Линейные виброизоляторы
64. Основные типы приводов. Выбор типа приводов.
65. Основные задачи проектирования. Классификация механизмов по функциональным и структурным признакам

СЕВЕРО-КАВКАЗСКАЯ ГОСУДАРСТВЕННАЯ АКАДЕМИЯ

Кафедра Общеинженерные и естественнонаучные дисциплины

20__ - 20__ учебный год

Экзаменационный билет № _____

по дисциплине Теория механизмов и машин

для обучающихся направления подготовки 15.03.06

1. Вопрос. Понятие механизма и машины.

2. Вопрос. Коэффициент неравномерности хода машины. Связь его величины с условиями работы машины.

3. Вопрос. Произвести структурный анализ механизма

Зав. кафедрой

Докумова Л.Ш.

Критерии оценки:

- *«отлично»* выставляется обучающему, если:

- даны исчерпывающие и обоснованные ответы на все поставленные вопросы, правильно;
- при ответах выделялось главное, все теоретические положения умело увязывались с требованиями руководящих документов;
- ответы были четкими и краткими, а мысли излагались в логической последовательности;
- показано умение самостоятельно анализировать факты, события, явления, процессы в их взаимосвязи и диалектическом развитии;

- *оценка «хорошо»*:

- даны полные, достаточно обоснованные ответы на поставленные вопросы, правильно решены практические задания;

- при ответах не всегда выделялось главное, отдельные положения недостаточно увязывались с требованиями руководящих документов;
 - ответы в основном были краткими, но не всегда четкими.
- оценка «удовлетворительно»:
- даны в основном правильные ответы на все поставленные вопросы, но без должной глубины и обоснования
 - на уточняющие вопросы даны правильные ответы;
 - при ответах не выделялось главное;
 - ответы были многословными, нечеткими и без должной логической последовательности;
 - на отдельные дополнительные вопросы не даны положительные ответы.
- оценка «неудовлетворительно»:
- не выполнены требования, предъявляемые к знаниям, оцениваемым “удовлетворительно”.

Комплект заданий для выполнения расчетно-графической работы

по дисциплине Теория механизмов и машин

Тема: Кинематический анализ механизмов

Вариант 1

Задание: Кинематический анализ кривошипно-ползунного механизма

Вариант 2

Задание: Кинематический анализ шарнирного четырехзвенника.

Вариант 3

Задание: Кинематический анализ синусного механизма

Вариант 4

Задание: Кинематический анализ двухкривошипного шарнирного механизма.

Вариант 5

Задание: Кинематический анализ кривошипно-ползунного механизма с большим дезаксиалом.

Вариант 6

Задание: Кинематический анализ шарнирного четырехзвенника с коромыслом.

Тема: Кинетостатический анализ механизмов

Вариант 1

Задание: Кинематический анализ кривошипно-ползунного механизма

Вариант 2

Задание: Кинематический анализ шарнирного четырехзвенника.

Вариант 3

Задание: Кинематический анализ синусного механизма

Вариант 4

Задание: Кинематический анализ двухкривошипного шарнирного механизма.

Вариант 5

Задание: Кинематический анализ кривошипно-ползунного механизма с большим дезаксиалом.

Вариант 6

Задание: Кинематический анализ шарнирного четырехзвенника с коромыслом.

Критерии оценки:

- оценка «зачтено» выставляется обучающемуся, если он демонстрирует знания в определении основных понятий и терминов в области применения математических методов при решении задач прикладной механики. Может адекватно и точно оценивать и использовать математические методы при решении задач прикладной механики. Владеет отдельными приемами и технологиями применения математических методов при решении задач прикладной механики;

- оценка «не зачтено» выставляется обучающемуся, если он не знает основные понятия и термины и не способен определять область применения математических методов при решении задач прикладной механики. Не способен и не умеет использовать математические методы при решении задач прикладной механики. Не владеет математическими методами и не способен их применять при решении задач прикладной механики.

Тестовые задачи

по дисциплине Теория механизмов и машин_____

1. Структурный анализ и классификация механизмов

1. Механизм, все подвижные точки которого описывают неплоские траектории или траектории, лежащие в пересекающихся плоскостях, называют ... (ОПК-1)

- 1) пространственным.
- 2) плоским.
- 3) линейным.
- 4) симметричным.

2. Для приведения в действие механизма движение сообщается ... звену. (ОПК-1)

- 1) неподвижному
- 2) начальному
- 3) подвижному
- 4) входному

3. Звено механизма, совершающее полный оборот вращательного движения, называется ... (ОПК-1)

- 1) ползуном.
- 2) кривошипом.
- 3) коромыслом.
- 4) шатуном.

4. Звено механизма, совершающее поступательное движение, называют ... (ОПК-1)

- 1) коромыслом.
- 2) кривошипом.
- 3) ползуном.
- 4) шатуном.

5. Механизм, все подвижные точки которого описывают траектории, лежащие в одной плоскости, называется ... (ОПК-1)

- 1) плоским.
- 2) пространственным.
- 3) линейным.
- 4) симметричным.

6. Звенья высшей кинематической пары соприкасаются ... (ОПК-1)

- 1) по линии и в точке.
 - 2) по поверхности.
 - 3) только в точке.
 - 4) только по линии.
7. Звенья низшей кинематической пары соприкасаются ... (ОПК-1)
- 1) в точке.
 - 2) по поверхности.
 - 3) по линии.
 - 4) по касательной.
8. Звено механизма, совершающее колебательное движение, называется ... (ОПК-1)
- 1) ползуном.
 - 2) кривошипом.
 - 3) коромыслом.
 - 4) шатуном.
9. Количество степеней свободы плоского механизма определяют по формуле ... (ОПК-1)
- 1) Мерцалова.
 - 2) Сомова - Малышева.
 - 3) Эйлера.
 - 4) Чебышева.
10. Плоский рычажный механизм, структурная формула которого имеет вид $I \rightarrow II \rightarrow III$, относится к ... классу. (ОПК-1)
- 1) четвёртому
 - 2) второму
 - 3) первому
 - 4) третьему
11. Кинематическая пара пространственного механизма, создающая одну связь – ... (ОПК-1)
- 1) одноподвижная.
 - 2) пятиподвижная.
 - 3) двухподвижная.
 - 4) трёхподвижная.
12. Формула Сомова - Малышева для определения количества степеней свободы пространственного механизма имеет вид: ... (ОПК-1)
- 1) $W = 6n - 5P_5 - 4P_4 - 3P_3 - 2P_2 - P_1$.
 - 2) $W = 3n - 2P_5 - P_4$.
 - 3) $W = 5n - 4P_5 - 3P_4 - 2P_3 - P_2$.
 - 4) $W = 2n - P_5$.

13. Количество степеней свободы пространственного механизма определяется по формуле ... (ОПК-1)

- 1) Озола.
- 2) Чебышева.
- 3) Сомова - Малышева.
- 4) Жуковского.

14. Кинематическая пара механизма, создающая пять связей, ... (ОПК-1)

- 1) двухподвижная.
- 2) одноподвижная.
- 3) пятиподвижная.
- 4) четырёхподвижная.

15. Формула Чебышева для определения количества степеней свободы плоского механизма имеет вид: ... (ОПК-1)

- 1) $W = 3n - 2P_5 - P_4$.
- 2) $W = 6n - 5P_5 - 4P_4 - 3P_3 - 2P_2 - P_1$.
- 3) $W = 5n - 4P_5 - 3P_4 - 2P_3 - P_2$.
- 4) $W = 4n - 3P_3 - 2P_4 - P_5$.

16. Структурная группа Асура – это статически определимая кинематическая цепь со степенью подвижности ... (ОПК-1)

- 1) $W = 2$.
- 2) $W = 1$.
- 3) $W = 0$.
- 4) $W = 3$.

17. Кинематическая пара – это подвижное соединение ... звеньев. (ОПК-1)

- 1) четырёх
- 2) трёх
- 3) двух
- 4) пяти

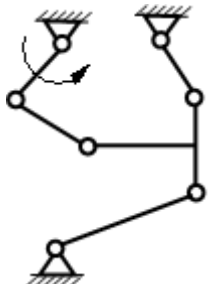
18. Количество звеньев n в группе Асура плоского механизма и количество кинематических пар пятого класса P_5 связаны соотношением ... (ОПК-1)

- 1) $n = \frac{2}{3} P_5$.
- 2) $n = \frac{3}{2} P_5$.
- 3) $n = \frac{1}{2} P_5$.
- 4) $n = \frac{4}{3} P_5$.

19. Кинематическая цепь со степенью подвижности $W \leq 0$ называется ... (ПК-13, ПК-22)

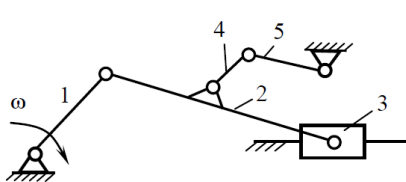
- 1) группой начальных звеньев.
- 2) группой выходных звеньев.
- 3) структурной группой Ассура.
- 4) группой входных звеньев.

20. На рисунке представлена схема механизма ... (ОПК-1)



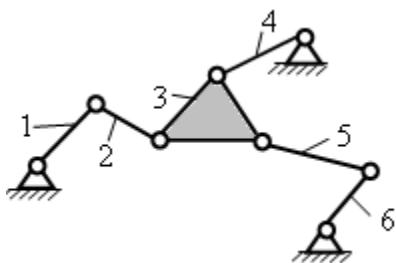
- 1) II класса.
- 2) III класса.
- 3) IV класса.
- 4) V класса.

21. На рисунке представлена схема механизма ... (ОПК-1)



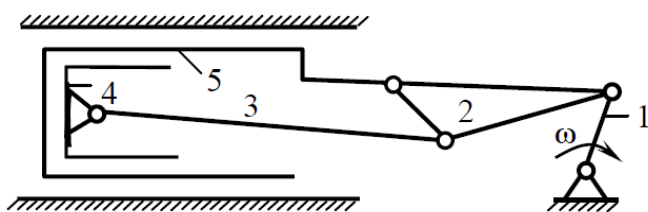
- 1) V класса.
- 2) IV класса.
- 3) III класса.
- 4) II класса.

22. Механизм становится механизмом II класса, если начальными звеньями являются ... (ОПК-1)



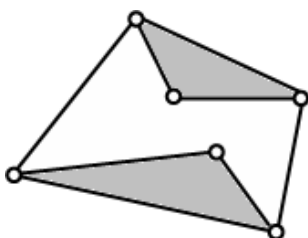
- 1) первое.
- 2) второе и шестое.
- 3) четвертое и шестое.
- 4) шестое.

23. Правильная формула строения механизма ... (ОПК-1)



- 1) I(1) → II(2,5) → II(3,4).
- 2) I(1) → II(3,4) → II(2,5).
- 3) I(1) → II(2,3) → II(4,5).
- 4) I(1) → II(3,4) → II(2,5).

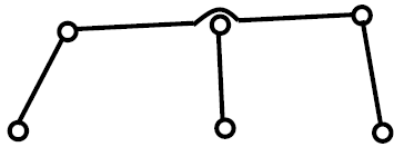
24. На рисунке указана группа Ассура ... (ОПК-1)



- 1) V класса.

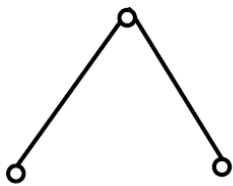
- 2) III класса.
- 3) II класса.
- 4) IV класса.

25. На рисунке указана группа Ассура ... (ОПК-1)



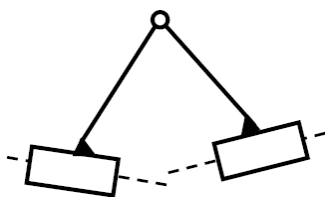
- 1) III класса третьего порядка.
- 2) II класса третьего порядка.
- 3) III класса второго порядка.
- 4) II класса второго порядка.

26. На рисунке представлена группа второго класса ... вида. (ОПК-1)



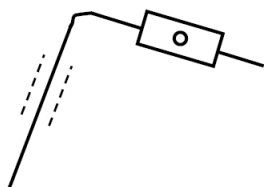
- 1) четвёртого
- 2) первого
- 3) пятого
- 4) второго

27. На рисунке представлена группа второго класса ... вида. (ОПК-1)



- 1) пятого
- 2) первого
- 3) четвёртого
- 4) второго

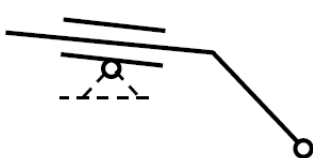
28. На рисунке представлена группа второго класса ... вида. (ОПК-1)



- 1) четвёртого
- 2) пятого
- 3) второго
- 4) третьего

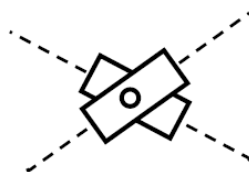
29. На рисунке представлена группа второго класса ... вида. (ОПК-1)

1)



- 1) пятого
- 2) четвёртого
- 3) второго
- 4) третьего

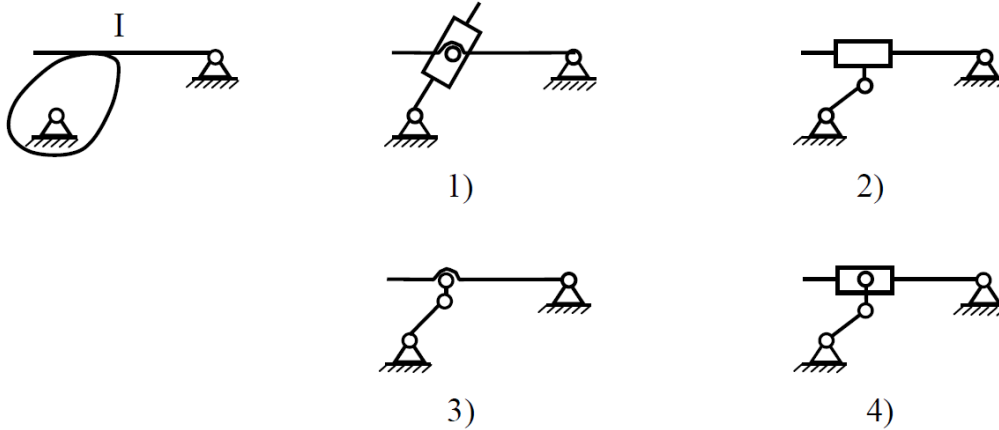
30. На рисунке представлена группа второго класса ... вида. (ОПК-1)



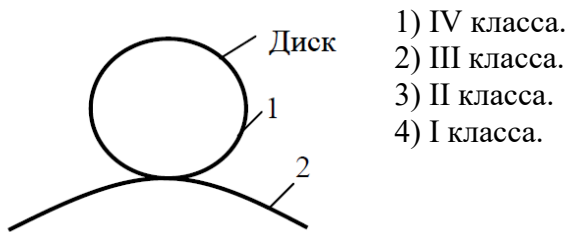
- 1) четвёртого
- 2) третьего
- 3) второго

4) пятого

31. Замена высшей пары для механизма I проведена правильно на схеме № ... (ОПК-1)

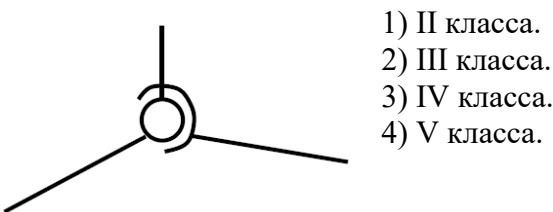


32. На рисунке представлена плоская кинематическая пара ... (ОПК-1)



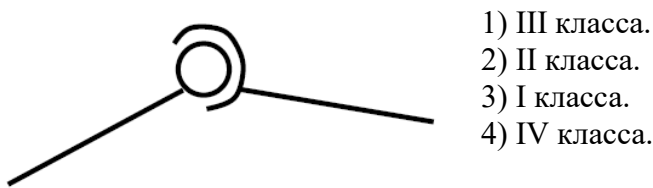
- 1) IV класса.
- 2) III класса.
- 3) II класса.
- 4) I класса.

33. На рисунке представлена кинематическая пара ... (ОПК-1)



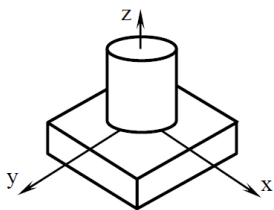
- 1) II класса.
- 2) III класса.
- 3) IV класса.
- 4) V класса.

34. На рисунке представлена кинематическая пара ... (ОПК-1)



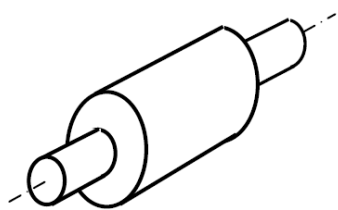
- 1) III класса.
- 2) II класса.
- 3) I класса.
- 4) IV класса.

35. На рисунке представлена кинематическая пара ... (ОПК-1)



- 1) II класса.
- 2) III класса.
- 3) I класса.
- 4) IV класса.

36. На рисунке представлена кинематическая пара ... (ОПК-1)



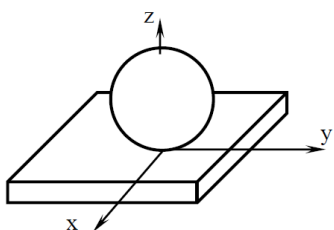
- 1) I класса.
- 2) II класса.
- 3) III класса.
- 4) IV класса.

37. На рисунке представлена кинематическая пара ...(ОПК-1)



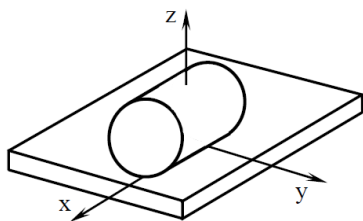
- 1) II класса.
- 2) III класса.
- 3) IV класса.
- 4) V класса.

38. На рисунке представлена кинематическая пара ...(ОПК-1)



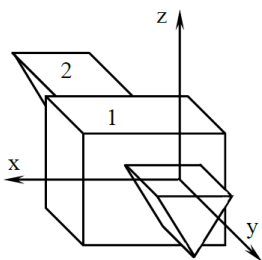
- 1) I класса.
- 2) III класса.
- 3) IV класса.
- 4) II класса.

39. На рисунке представлена кинематическая пара ...(ОПК-1)



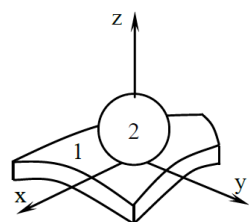
- 1) III класса.
- 2) II класса.
- 3) IV класса.
- 4) V класса.

40. На рисунке представлена кинематическая пара ...(ОПК-1)



- 1) II класса.
- 2) III класса.
- 3) IV класса.
- 4) V класса.

41. На рисунке представлена кинематическая пара ...(ОПК-1)

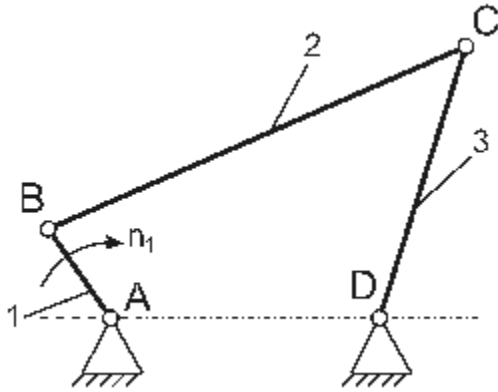


- 1) I класса.
- 2) II класса.
- 3) III класса.
- 4) IV класса.

42. В состав механизма может входить ...(ОПК-1)

- 1) не менее одного и не более двух неподвижных звеньев.
- 2) любое число неподвижных звеньев.
- 3) два или более неподвижных звеньев.
- 4) только одно неподвижное звено.

43. В механизме шарнирного четырехзвенника число избыточных связей равно ... (ОПК-1)

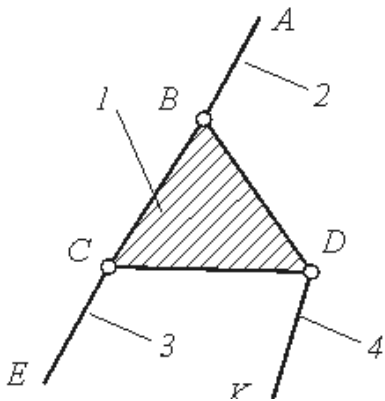


- 1) 1.
- 2) 2.
- 3) 3.
- 4) 4.
- 5) 0.

44. Звено, для которого элементарная работа внешних сил, приложенных к нему положительна, называется ... (ОПК-1)

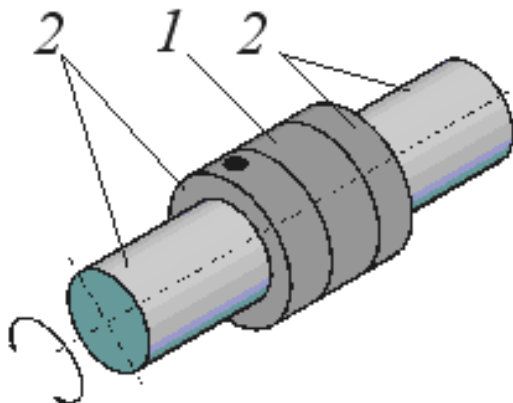
- 1) начальным звеном.
- 2) ведомым звеном
- 3) входным звеном.
- 4) выходным звеном.
- 5) ведущим звеном.

45. Кинематическая цепь, приведенная на рисунке, является ... (ОПК-1)



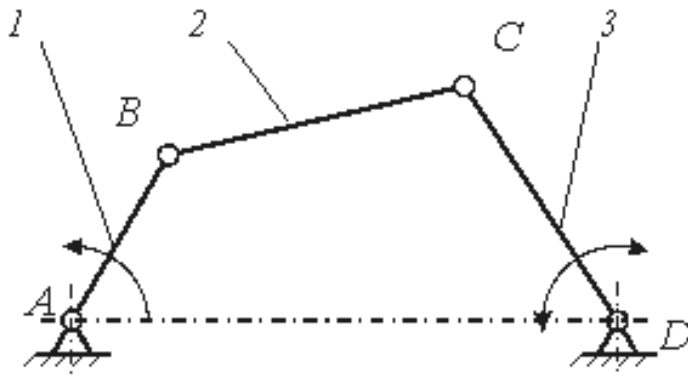
- 1) сложной незамкнутой.
- 2) сложной замкнутой.
- 3) простой незамкнутой.
- 4) простой замкнутой.

46. Класс кинематической пары, приведенной на рисунке, равен ... (ОПК-1)



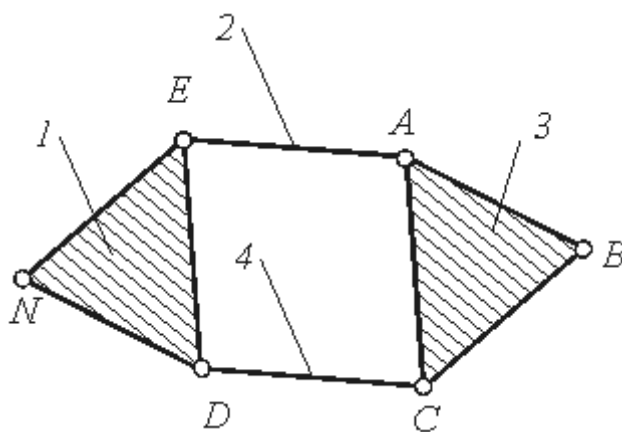
- 1) 1.
- 2) 2.
- 3) 3.
- 4) 4.
- 5) 5.

47. Механизм, структурная схема которого показана на рисунке, относится к ... (ОПК-1)



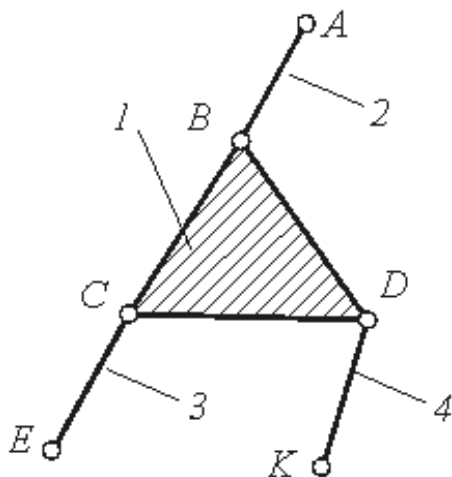
- 1) кулисным механизмом.
- 2) зубчатым механизмом.
- 3) клиновым механизмом.
- 4) кулачковым механизмом.
- 5) шарнирным механизмом.

48. Порядок структурной группы, приведенной на рисунке, равен ... (ОПК-1)



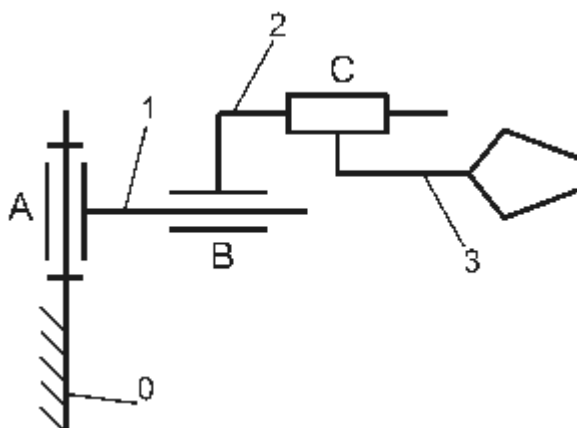
- 1) 1.
- 2) 2.
- 3) 3.
- 4) 4.
- 5) 5.

49. Структурная группа, показанная на рисунке, относится ко (к) ... классу. (ОПК-1)



- 1) третьему.
- 2) четвертому.
- 3) пятому.
- 4) второму.
- 5) первому.

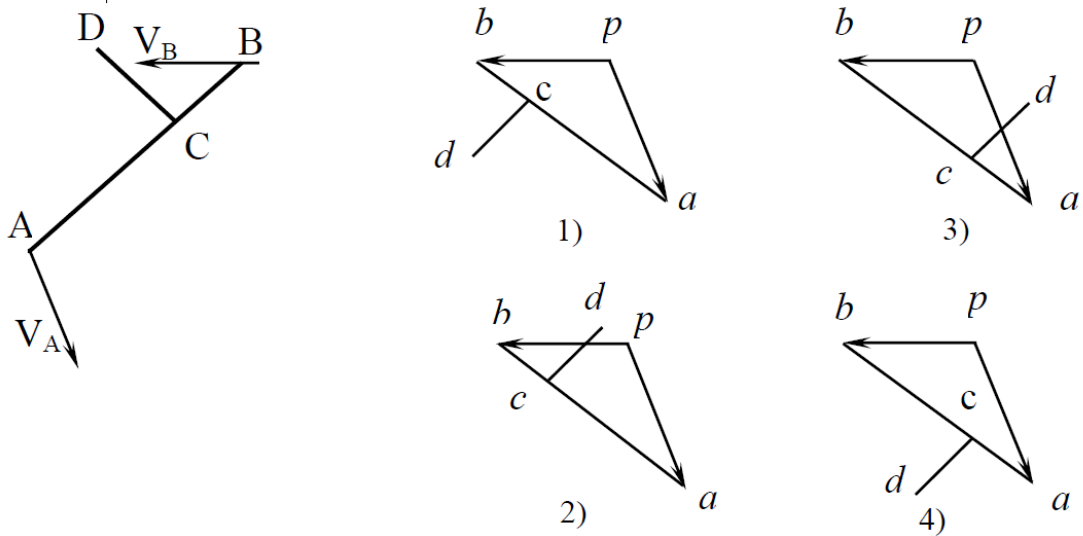
50. Число степеней свободы W манипулятора равно ... (ОПК-1)



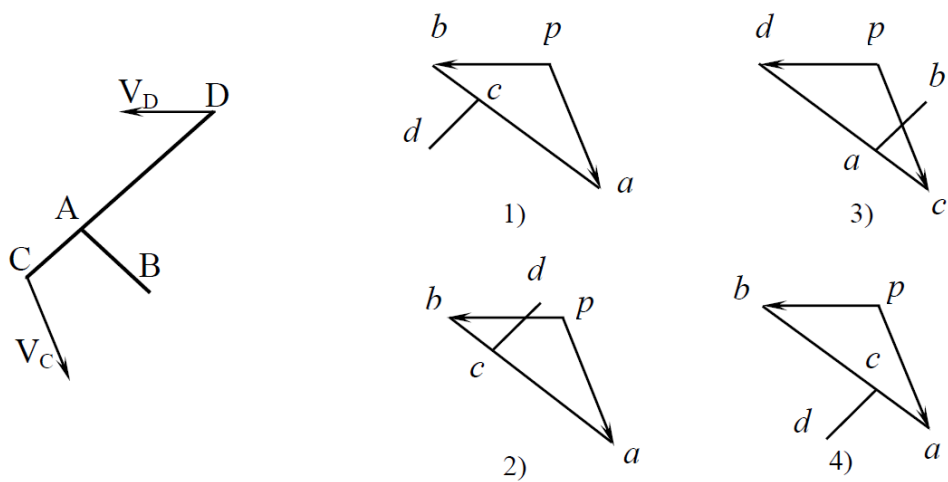
- 1) 7.
- 2) 3.
- 3) 4.
- 4) 6.
- 5) 5.

2. Кинематическое исследование механизмов

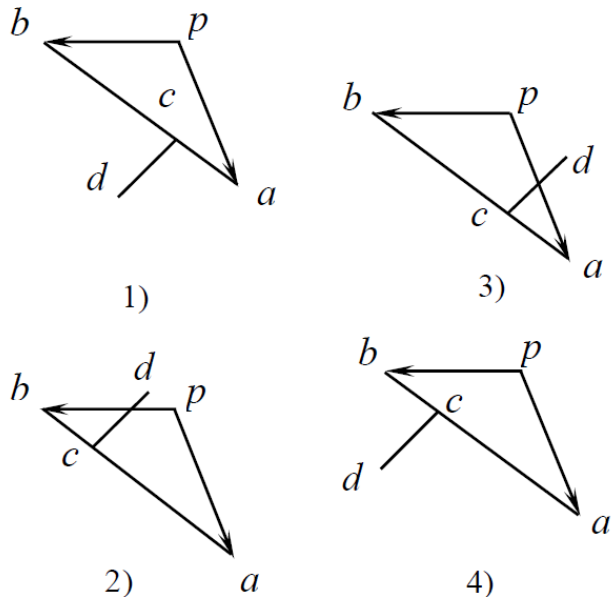
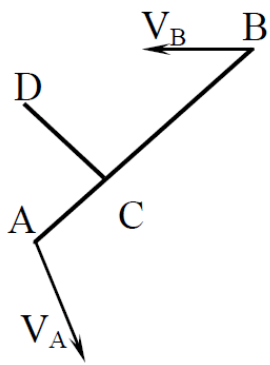
1. Правильный план скоростей для звена с точками A, B, C, D показан под номером ... (ОПК-1)



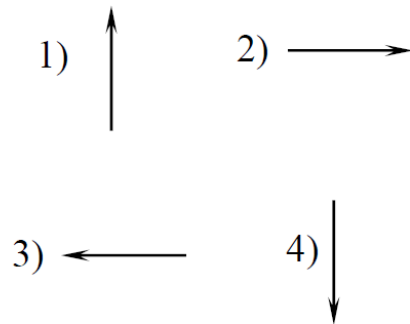
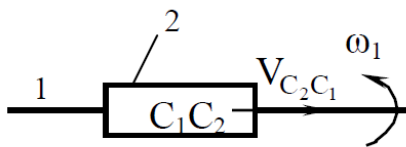
2. Правильный план скоростей для звена с точками A, B, C, D показан под номером ... (ОПК-1)



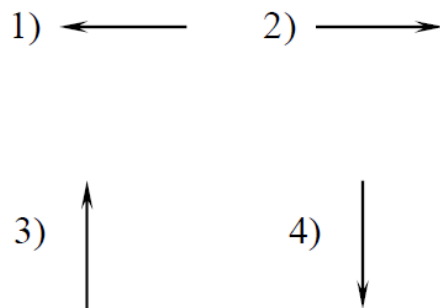
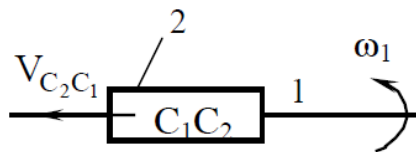
3. Правильный план скоростей для звена с точками A, B, C, D показан под номером ... (ОПК-1)



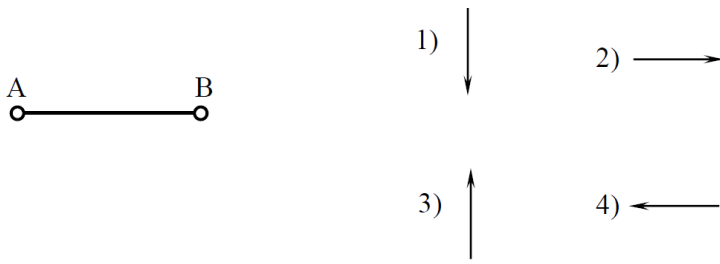
4. Правильно указывает направление ускорения Кориолиса $\vec{a}_{C_2C_1}^k$ вектор под номером (ОПК-1)



5. Правильно указывает направление ускорения Кориолиса $\vec{a}_{C_2C_1}^k$ вектор под номером (ОПК-1)

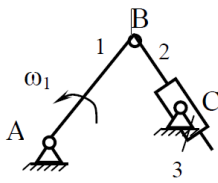


6. Правильно указывает направление нормального ускорения \vec{a}_{BA}^n вектор под номером (ОПК-1)



7. Верное утверждение в отношении записанных формул указано

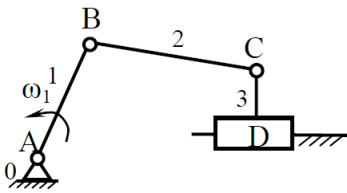
под номером ... (ОПК-1) 1. $a_{C_2B}^n = \omega_2^2 l_{CB}$; 2. $a_{C_2C}^K = 2\omega_2 V_{C_2C}$.



- 1) Обе формулы верны.
- 2) Обе формулы неверны.
- 3) Первая формула верна, вторая неверна.
- 4) Первая формула неверна, вторая верна.

8. Верное утверждение в отношении записанных формул указано

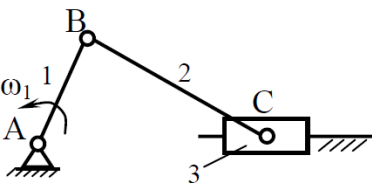
под номером ... (ОПК-1) 1. $a_{CB}^n = \frac{V_{CB}^2}{l_{CB}}$; 2. $a_{CC_0}^K = 2\omega_3 V_{CD}$.



- 1) Обе формулы верны.
- 2) Обе формулы неверны.
- 3) Первая формула верна, вторая неверна.
- 4) Первая формула неверна, вторая верна

9. Верное утверждение в отношении записанных формул указано

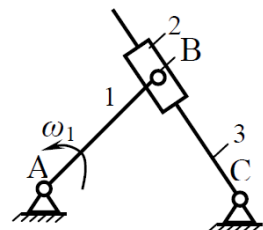
под номером ... (ОПК-1) 1. $\omega_3 = \frac{V_C}{l_{CB}}$; 2. $\varepsilon_2 = \frac{a_{CB}^t}{l_{CB}}$.



- 1) Обе формулы верны.
- 2) Обе формулы неверны.
- 3) Первая формула верна, вторая неверна.
- 4) Первая формула неверна, вторая верна.

10. Верное утверждение в отношении записанных формул указано

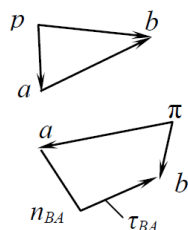
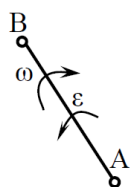
под номером ... (ОПК-1) 1. $\omega_2 = \frac{V_{B_3C}}{l_{B_3C}}$; 2. $\varepsilon_1 = \frac{a_{B_3B_2}^t}{l_{BC}}$.



- 1) Обе формулы верны.
- 2) Обе формулы неверны.
- 3) Первая формула верна, вторая неверна.

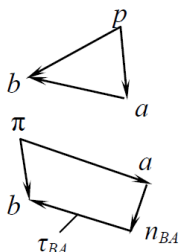
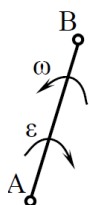
4) Первая формула неверна, вторая верна.

11. По плану скоростей и ускорений на звене АВ расставлены направления угловой скорости ω и углового ускорения ε . Верное утверждение указано под номером (ОПК-1)



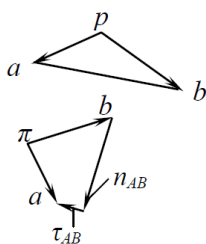
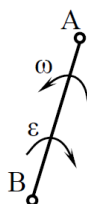
- 1) ω и ε указаны верно.
- 2) ω и ε указаны неверно.
- 3) ω – верно, ε – неверно.
- 4) ω – неверно, ε – верно.

12. По плану скоростей и ускорений на звене АВ расставлены направления угловой скорости ω и углового ускорения ε . Верное утверждение указано под номером (ОПК-1)



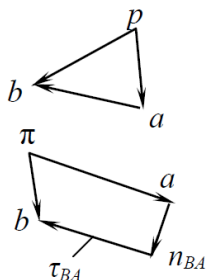
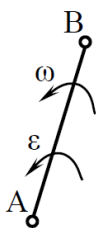
- 1) ω и ε указаны верно.
- 2) ω и ε указаны неверно.
- 3) ω – верно, ε – неверно.
- 4) ω – неверно, ε – верно.

13. По плану скоростей и ускорений на звене АВ расставлены направления угловой скорости ω и углового ускорения ε . Верное утверждение указано под номером (ОПК-1)



- 1) ω и ε указаны верно.
- 2) ω и ε указаны неверно.
- 3) ω – верно, ε – неверно.
- 4) ω – неверно, ε – верно.

14. По плану скоростей и ускорений на звене АВ расставлены направления угловой скорости ω и углового ускорения ε . Верное утверждение указано под номером (ОПК-1)



- 1) ω и ε указаны верно.
- 2) ω и ε указаны неверно.
- 3) ω – верно, ε – неверно.
- 4) ω – неверно, ε – верно.

15. Величина кориолисова ускорения плоского механизма определяется уравнением ... (ОПК-1)

1) $a^k = 2\omega_i V_{ij}$.

2) $a^k = 2\omega_i V_{ij}^2$.

3) $a^k = 2\omega_i^2 V_{ij}$.

4) $a^k = 2(\omega_i V_{ij})^2$.

16. Кориолисово ускорение возникает при кинематическом анализе ... (ОПК-1)

- 1) кривошипно-ползунного механизма.
- 2) зубчатого механизма.
- 3) шарнирного четырехзвенника.
- 4) кулисного механизма.

17. Параметр, являющийся кинематической характеристикой механизма: ... (ОПК-1)

- 1) класс механизма.
- 2) сила инерции.
- 3) траектория точки.
- 4) количество степеней свободы механизма.

18. Нормальная составляющая ускорения точки, которая принадлежит звену, совершающему плоскопараллельное движение, рассчитывается по формуле ... (ОПК-1)

1) $a^n = \omega^2 l$.

2) $a^n = \omega^2 l^2$.

3) $a^n = \frac{\omega^2}{l}$.

4) $a^n = \frac{\omega}{l^2}$.

19. Тангенциальная составляющая ускорения точки, которая принадлежит звену, совершающему плоскопараллельное движение, рассчитывается по формуле ... (ОПК-1)

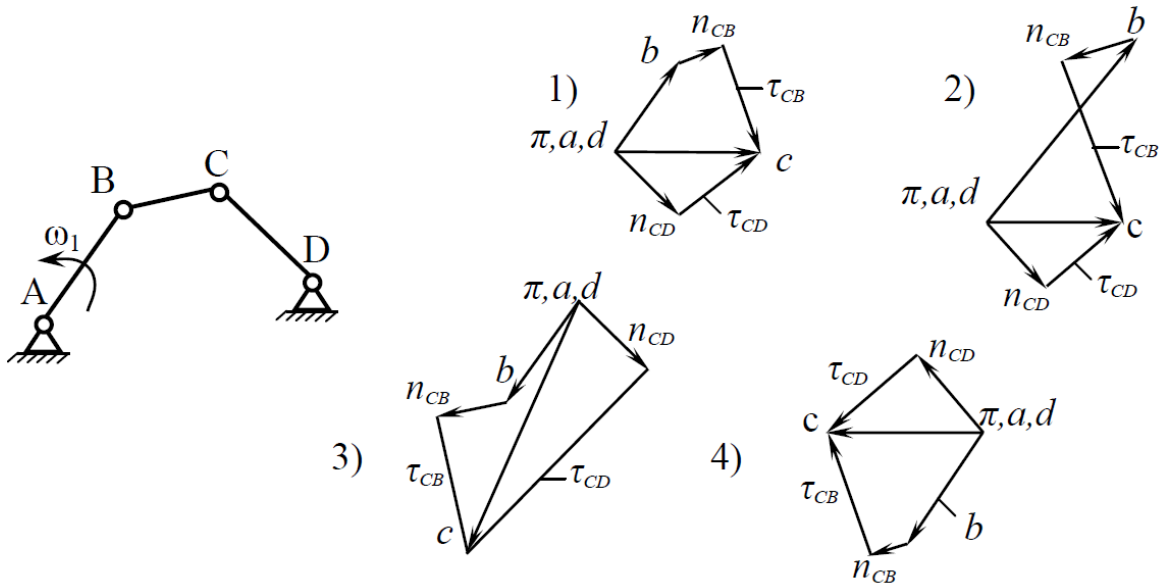
1) $a^\tau = \varepsilon^2 l$

2) $a^\tau = \varepsilon l$.

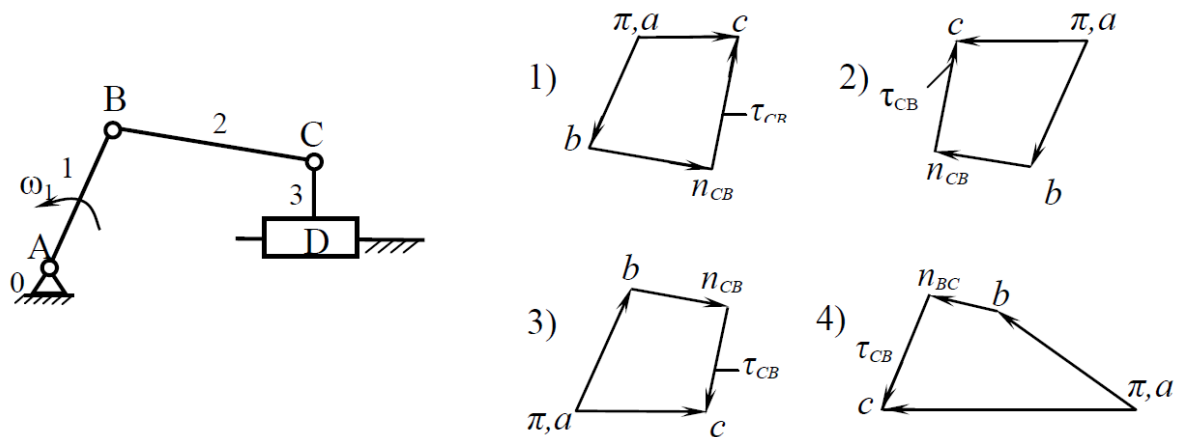
3) $a^\tau = \varepsilon^2 l^2$.

4) $a^\tau = \frac{\varepsilon}{l}$.

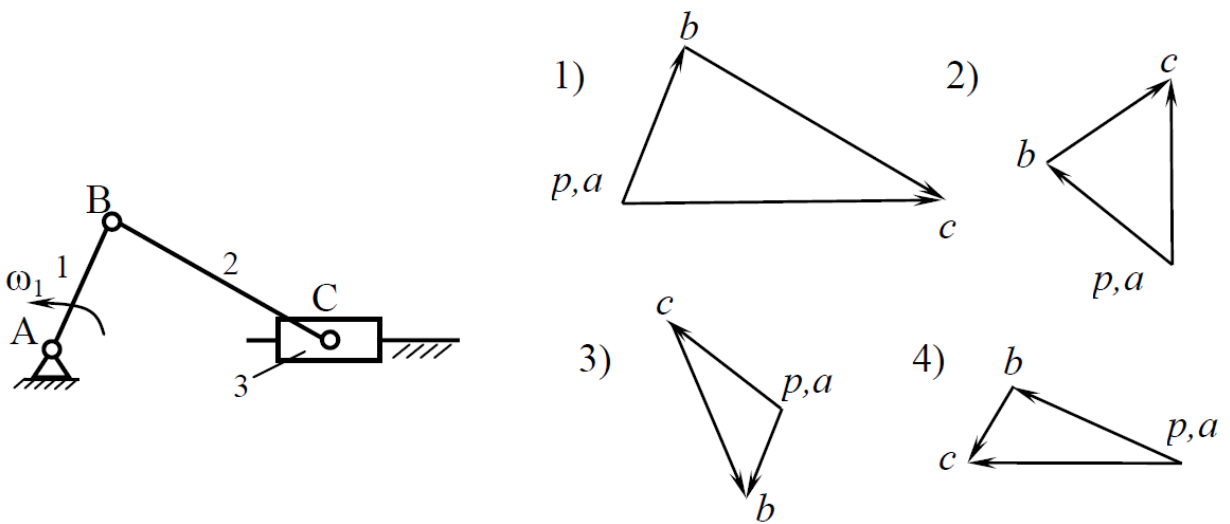
20. Принципиально верный план ускорений механизма, построенный без расчёта длин векторов, показан под номером ... (ОПК-1)



21. Принципиально верный план ускорений механизма, построенный без расчёта длин векторов, показан под номером ... (ОПК-1)



22. Правильный план скоростей механизма показан под номером ... (ОПК-1)



23. Аналогом ускорения точки называется ... (ОПК-1)

- 1) вторая производная дуговой координаты точки по обобщенной координате механизма.
- 2) вторая производная радиус-вектора точки по обобщенной координате механизма.
- 3) вторая производная радиус-вектора точки по времени.
- 4) вторая производная дуговой координаты точки по времени.

3. Анализ и синтез зубчатых механизмов

1. Передаточное отношение многоступенчатой передачи равно ... передаточных отношений отдельных ступеней одноступенчатых передач, образующих её. (ОПК-1)

- 1) сумме
- 2) отношению
- 3) разности
- 4) произведению

2. Зубчатые колёса со смещением применяются для ... (ОПК-1)

- 1) избежания подрезания в ножке зубьев колёс с малым числом зубьев.
- 2) уменьшения коэффициента торцевого перекрытия.
- 3) увеличения коэффициента торцевого перекрытия.
- 4) изменения шага по делительной окружности.

3. Зубчатые колёса со смещением применяются для ... (ОПК-1)

- 1) избежания заострения в головке зубьев колёс с большим числом зубьев.
- 2) уменьшения коэффициента торцевого перекрытия.
- 3) увеличение коэффициента торцевого перекрытия.
- 4) изменение шага по делительной окружности.

4. Неверно, что при проектировании планетарных зубчатых передач используются условия ... (ОПК-1)

- 1) сборки.
- 2) отсутствия заклинивания колёс передач.
- 3) равенства количества сателлитов и солнечных шестерен.
- 4) соосности.
- 5) соседства.

5. Зубчатые колёса со смещением применяются при необходимости (ОПК-1)

- 1) вписывания в заданное межосевое расстояние.
- 2) уменьшения коэффициента торцевого перекрытия.
- 3) увеличения коэффициента торцевого перекрытия.
- 4) изменения шага по делительной окружности.

6. Кинематической характеристикой зубчатой передачи являются ... (ОПК-1)

- 1) межосевое расстояние.
- 2) числа зубьев колёс.
- 3) модуль передачи.
- 4) угловые скорости ω_1 и ω_2 колёс.

7. Многозвенные зубчатые механизмы с подвижными осями колёс и с количеством степеней подвижности $W=1$ называются ... (ОПК-1)

- 1) ступенчатыми.
- 2) дифференциальными.
- 3) планетарными.
- 4) рядовыми.

8. Многозвенные зубчатые механизмы с подвижными осями колёс, называются ... (ОПК-1)

- 1) рядовыми.
- 2) ступенчатыми.
- 3) эпициклическими.
- 4) коническими.

9. Многозвенные зубчатые механизмы с подвижными осями колёс и с количеством степеней подвижности $W > 1$, называются ... (ОПК-1)

- 1) дифференциальными.
- 2) планетарными.
- 3) ступенчатыми.
- 4) рядовыми.

10. Зубчатые механизмы, понижающие угловую скорость вращения выходного вала по сравнению с входным, называются ... (ОПК-1)

- 1) дифференциальными.
- 2) мультипликаторами.
- 3) редукторами.
- 4) ступенчатыми.

11. Зубчатые механизмы, повышающие угловую скорость вращения выходного вала по сравнению с входным, называются ... (ОПК-1)

- 1) редукторами.
- 2) мультипликаторами.
- 3) рядовыми.
- 4) планетарными.

12. Сателлиты, водило, солнечная шестерня коронная шестерня – это звенья ... зубчатого механизма. (ОПК-1)

- 1) цилиндрического
- 2) ступенчатого
- 3) рядового
- 4) планетарного

13. Эвольвентное зацепление допускает изменение межосевого расстояния с ... передаточного отношения. (ОПК-1)

- 1) уменьшением
- 2) увеличением
- 3) соблюдением
- 4) отклонением

14. Признаки, определяющие внутреннее зацепление, заключаются в том, что... (ОПК-1)

- 1) угловые скорости вращения звеньев имеют одинаковые знаки
- 2) угловые скорости вращения звеньев имеют разные знаки
- 3) линия зацепления проходит через оси колёс.

15. Одинаковыми должны быть такие параметры зубчатых колес, находящихся в зацеплении, как ... (ОПК-1)

- 1) коэффициенты смещения.
- 2) модули зацепления.
- 3) диаметры делительных окружностей.
- 4) толщины зубьев по делительным окружностям.
- 5) углы профиля.

16. Признак, определяющий внешнее зацепления, заключается в том, что ... (ОПК-1)

- 1) угловые скорости вращения имеют одинаковые знаки.
- 2) линия зацепления проходит через оси колес.
- 3) угловые скорости вращения имеют разные знаки.

17. Количество степеней подвижности планетарного зубчатого механизма ... (ОПК-1)

- 1) $W < 1$.
- 2) $W > 1$.
- 3) $W = 1$.
- 4) $W = 0$.

18. Количество степеней подвижности дифференциального зубчатого механизма ... (ОПК-1)

- 1) $W < 1$.
- 2) $W = 1$.
- 3) $W = 0$.
- 4) $W > 1$.

19. Прямозубые зубчатые цилиндрические передачи относятся к передачам с... расположением осей. (ОПК-1)

- 1) перекрещивающимся
- 2) параллельным
- 3) пересекающимся
- 4) перпендикулярным

20. Коэффициент торцевого перекрытия ε для нормальной работы зубчатой передачи должен быть ... (ОПК-1)

- 1) больше 1.
- 2) равен 1.
- 3) меньше 1.
- 4) равен 0.

21. Окружность зубчатого колеса, по которой шаг, модуль и угол профиля равны шагу, модулю и углу профиля исходного производящего контура, называют ... (ОПК-1)

- 1) основной окружностью.
- 2) делительной окружностью.
- 3) окружностью впадин зубьев.
- 4) окружностью вершин зубьев.

22. Шаг зубчатого колеса по делительной окружности определяется формулой ... (ОПК-1)

- 1) $p = 2\pi \cdot m$.
- 2) $p = m/\pi$.
- 3) $p = \pi \cdot m$.
- 4) $p = 2m/\pi$.

4. Уравновешивание механизмов

1. Условие статической уравновешенности механизма ... (ОПК-1)

- 1) $\bar{F}_u = 0$.
- 2) $\bar{F}_u \neq 0$.
- 3) $M_u = 0$.
- 4) $M_u \neq 0$.

2. Условие моментной неуравновешенности механизма ... (ОПК-1)

- 1) $\bar{F}_u = 0$.
- 2) $M_u = 0$.
- 3) $\bar{F}_u \neq 0$.
- 4) $M_u \neq 0$.

3. Неуравновешенность ротора вызывает... (ОПК-1)

- 1) повышение динамических нагрузок на опоры.
- 2) неравномерность вращения.
- 3) уменьшение угловой скорости вращения.
- 4) увеличение угловой скорости вращения.

4. Неуравновешенность ротора вызывает... динамических нагрузок на опоры. (ОПК-1)

- 1) сохранение
- 2) уменьшение
- 3) увеличение
- 4) затухание.

5. Модуль вектора сил инерции неуравновешенного ротора рассчитывается из уравнения ... (ОПК-1)

- 1) $F_u = \omega^2 D$.
- 2) $F_u = \omega D$.
- 3) $F_u = \frac{\omega^2}{D}$.
- 4) $F_u = \frac{\omega}{D}$.

6. Сбалансированный механизм ... при изменении угловой скорости начального звена. (ОПК-1)

- 1) меняет положение центра масс
- 2) перестаёт быть уравновешенным
- 3) остаётся уравновешенным

7. Условие динамической уравновешенности механизма можно записать как...(ОПК-1)

1) $\bar{F}_u = 0$ и $M_u = 0$.

2) $\bar{F}_u = 0$, а $M_u \neq 0$.

3) $\bar{F}_u \neq 0$, а $M_u = 0$.

4) $\bar{F}_u \neq 0$ и $M_u \neq 0$.

5. Динамический анализ машинного агрегата

1. Уравнение для определения кинетической энергии звена, совершающего вращательное движение, имеет вид ...(ОПК-1)

1) $T = \frac{J_s \omega^2}{2}$.

2) $T = \frac{mV_s^2}{2}$.

3) $T = \frac{J_s \omega^2}{2} + \frac{mV_s^2}{2}$.

4) $T = \sum \left(\frac{J_s \omega^2}{2} + \frac{mV_s^2}{2} \right)$.

2. Уравнение для определения кинетической энергии звена, совершающего поступательное движение, имеет вид ...(ОПК-1)

1) $T = \frac{J_s \omega^2}{2}$.

2) $T = \frac{mV_s^2}{2}$.

3) $T = \frac{J_s \omega^2}{2} + \frac{mV_s^2}{2}$.

4) $T = \sum \left(\frac{J_s \omega^2}{2} + \frac{mV_s^2}{2} \right)$.

3. Уравнение для определения кинетической энергии звена совершающего плоскопараллельное движение, имеет вид ...(ОПК-1)

1) $T = J_s \omega^2 / 2$.

2) $T = m v s^2 / 2$.

3) $T = m v s^2 / 2 + J_s \omega^2 / 2$.

4) $T = \Sigma (m v s^2 / 2 + J_s \omega^2 / 2)$.

4. Уравнение для расчета коэффициента неравномерности хода механизма, имеет вид ...(ПК-13, ПК-22)

1) $\square\square = (\omega_{max} - \omega_{min}) / 2$.

2) $\square\square = (\omega_{max} + \omega_{min}) / \omega_{ср}$.

3) $\square\square = (\omega_{max} + \omega_{min}) / 2$.

4) $\square\square = (\omega_{max} - \omega_{min}) / \omega_{ср}$.

5. Движение механизма, при котором скорости всех его звеньев имеют определенные циклы, называют ... (ОПК-1)

- 1) цикличным.
- 2) периодическим.
- 3) регулируемым.
- 4) плавным

6. Равномерность вращения начального звена оценивается коэффициентом ... (ОПК-1)

- 1) движения.
- 2) динамичности.
- 3) равномерности.
- 4) неравномерности.

7. Колебания скоростей вращения начального звена можно изменить ... (ОПК-1)

- 1) увеличивая массы отдельных звеньев.
- 2) увеличивая его скорость вращения.
- 3) уменьшая количество звеньев.
- 4) увеличивая количество звеньев.

8. Маховик в механизмах ... (ОПК-1)

- 1) уменьшает амплитуду периодических колебаний скорости начального звена.
- 2) увеличивает амплитуду периодических колебаний скорости начального звена.
- 3) изменяет направление вращения начального звена.
- 4) увеличивает скорость начального звена.

9. Фазы разбега и выбега движения машинного агрегата относятся к ... (ОПК-1)

- 1) периодическому движению.
- 2) установившемуся режиму движения.
- 3) неустановившемуся режиму движения.
- 4) циклическому движению.

10. Способ определения приведенного момента инерции маховика с помощью диаграммы энеггомасс, называют методом ... (ОПК-1)

- 1) планов.
- 2) Жуковского.
- 3) Эйлера.
- 4) Витенбауэра.

11. Для уменьшения момента инерции маховика его устанавливают ... вал. (ОПК-1)

- 1) на тихоходный
- 2) на более быстроходный

- 3) на промежуточный
- 4) на начальный.

12. Процесс движения машинного агрегата состоит из ..., установившегося движения и выбега. (ОПК-1)

- 1) начала движения
- 2) пускового момента
- 3) разбега
- 4) периода пуска.

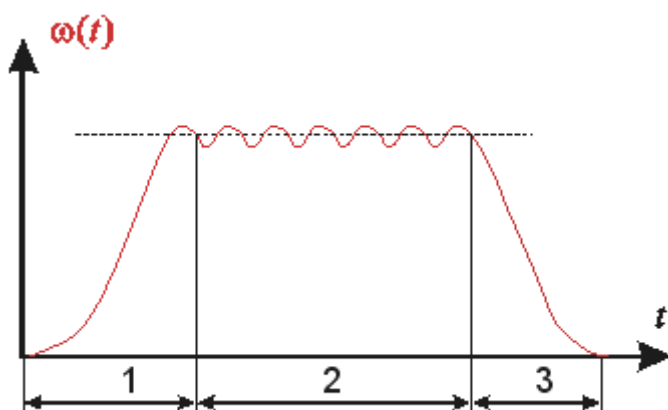
13. Необходимое условие режима разбега механизма записывается в виде ... ($A_{\partial e}$ – работа движущих сил за цикл движения механизма). (ОПК-1)

- 1) $A_{\partial e} < [A_c]$
- 2) $A_{\partial e} > [A_c]$
- 3) $A_{\partial e} = [A_c]$
- 4) $A_{\partial e} = A_c$

14. Маховиком называется... (ОПК-1)

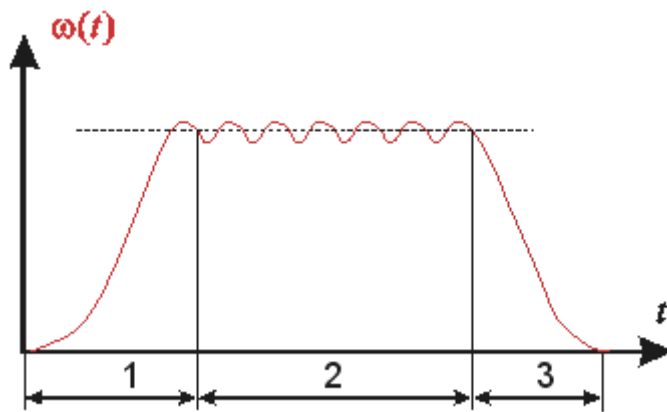
- 1) ротор, предназначенный для обеспечения заданного коэффициента неравномерности движения или накопления кинетической энергии.
- 2) звено механизма, совершающее вращательное движение.
- 3) любая деталь механизма, имеющая цилиндрическую форму.
- 4) звено механизма, совершающее возвратно-вращательное движение.

15. На рисунке приведен график зависимости угловой скорости начального звена механизма ω от времени t . Режим движения механизма, соответствующий участку 2 графика, называется ... (ОПК-1)



- 1) фазой выбега.
- 2) фазой неустановившегося движения.
- 3) фазой разбега.
- 4) фазой установившегося движения.

16. На рисунке приведен график зависимости угловой скорости начального звена механизма ω от времени t . Режим движения механизма, соответствующий участку 1 графика, называется ... (ОПК-1)



- 1) фазой неустановившегося движения;
- 2) фазой разбега;
- 3) фазой выбега;
- 4) фазой установившегося движения.

71. Режимом разбега механизма называется ... (ОПК-1)

- 1) переходное движение между покоем и установившемся движением механизма.
- 2) движение, при котором направление угловой скорости начального звена механизма не меняется.
- 3) переходное движение между установившимся движением механизма и покоем.
- 4) движение, при котором кинетическая энергия механизма постоянна или является периодической функцией времени.

6. Синтез кулачковых механизмов

1. Габаритные размеры кулачкового механизма при сохранении диаграммы перемещения толкателя с увеличением угла давления ... (ОПК-1)

- 1) уменьшаются.
- 2) увеличиваются.
- 3) не изменяются.

2. Опасность заклинивания кулачкового механизма при ведомом толкателе и силовом замыкании контакта характерны для фазы ... толкателя. (ОПК-1))

- 1) нижнего выстоя.
- 2) возвращения
- 3) верхнего выстоя
- 4) удаления.

3. Условие выпуклости профиля кулачка должны соблюдаться для ... толкателей. (ОПК-1)

- 1) роликовых
- 2) тарельчатых
- 3) остроконечных
- 4) коромысловых.

4. Закон движения выходного звена кулачковых механизмов с «мягким» ударом называют ... (ОПК-1)

- 1) косинусоидальным.
- 2) линейным.
- 3) синусоидальным.

5. Закон движения выходного звена кулачковых механизмов с «жестким» ударом

называют ... (ОПК-1)

- 1) линейным.
- 2) косинусоидальным.
- 3) синусоидальным.
- 4) параболическим.

6. Законом движения выходного звена кулачковых механизмов без удара называют... (ОПК-1)

- 1) косинусоидальным.
- 2) линейным.
- 3) синусоидальным.
- 4) параболическим.

7. Искомой характеристикой кулачкового механизма является ... (ОПК-1)

- 1) закон движения кулачка.
- 2) профиль кулачка.
- 3) угловая скорость вращения толкателя.
- 4) тип толкателя.

8. Преимущественное использование в кулачковых механизмах роликовых толкателей обусловлено ... (ОПК-1)

- 1) уменьшения трения.
- 2) исключения заклинивания.
- 3) снижение шума.
- 4) возможностью замены ролика при изнашивании.
- 5) уменьшения угла давления.

9. Замыкание кулачкового механизма осуществляется геометрическим и ... способом. (ОПК-1)

- 1) фрикционным.
- 2) механическим.
- 3) силовым.

10. Замыкание кулачкового механизма осуществляется силовым и ... способом. (ОПК-1)

- 1) механическим.
- 2) геометрическим.
- 3) фрикционным.

11. Угол поворота кулачка, соответствующий подъему толкателя из нижнего положения в верхнее, называется фазой ... (ОПК-1)

- 1) нижнего выстоя толкателя.
- 2) верхнего выстоя толкателя.
- 3) удаления толкателя.

4) приближения толкателя.

12. Угол поворота кулачка, соответствующий опусканию толкателя из верхнего положения в нижнее, называется фазой ... (ОПК-1)

- 1) приближения толкателя.
- 2) верхнего выстоя толкателя.
- 3) нижнего выстоя толкателя.
- 4) удаления толкателя.

13. Угол поворота кулачка, соответствующий нахождению толкателя в нижнем положении, называется фазой ... (ОПК-1)

- 1) удаления толкателя.
- 2) верхнего выстоя толкателя.
- 3) приближения толкателя.
- 4) нижнего выстоя толкателя.

14. Угол поворота кулачка, соответствующий нахождению толкателя в верхнем положении, называется фазой ... (ОПК-1)

- 1) приближения толкателя.
- 2) нижнего выстоя толкателя.
- 3) удаления толкателя.
- 4) верхнего выстоя толкателя.

15. Величина угла давления в кулачковом механизме зависит от ... (ОПК-1)

- 1) размеров механизма.
- 2) угловой скорости кулачка.
- 3) способа замыкания.
- 4) скорости толкателя.

16. Угол давления в кулачковом механизме называется угол между ... (ОПК-1)

- 1) вектором скорости толкателя и вектором силы, действующей со стороны кулачка на толкатель.
- 2) вектором скорости толкателя и касательной к профилю кулачка в точке контакта.
- 3) вектором относительной скорости и касательной к профилю кулачка в точке контакта.

17. Условием работоспособности кулачкового механизма с роликовым толкателем является ... (ОПК-1)

- 1) незаклинивание ролика.
- 2) выпуклость профиля кулачка.
- 3) незаклинивание толкателя.

18. Заклинивание в кулачковом механизме с роликовым толкателем происходит из-за сил

... (ОПК-1)

- 1) производственных сопротивлений.
- 2) инерции.
- 3) движущих.
- 4) трения.

19. Определяя координаты профиля кулачка графически, находят теоретический профиль для кулачковых механизмов с ... толкателем. (ОПК-1)

- 1) остrokонечным.
- 2) роликовым.
- 3) тарельчатым.
- 4) сферическим.

20. Толкатели с ... наконечником используют для уменьшения трения в кулачковых механизмах. (ОПК-1)

- 1) сферическим.
- 2) тарельчатым.
- 3) роликовым.

Критерии оценки:

- «**отлично**» выставляется обучающему, если на все 20 вопросов был дан правильный ответ или допущено не более двух ошибок (90-100%);

- оценка «**хорошо**», если допущено не более пяти ошибок (правильные ответы –75-90%);

- оценка «**удовлетворительно**», если допущено не более десяти ошибок (правильные ответы – 50- 75%);

- оценка «**неудовлетворительно**», если допущено более десяти ошибок (правильных ответов – менее 50% от общего количества).

Аннотация рабочей программы

Дисциплина (Модуль)	Теория механизмов и машин.
Реализуемые компетенции	ОПК-1 Способен применять естественнонаучные и общинженерные знания, методы математического анализа и моделирования в профессиональной деятельности
Результаты освоения дисциплины (модуля)	ОПК-1.1. Анализирует задачи профессиональной деятельности выделяя ее базовые составляющие используя естественнонаучные и общинженерные знания, методы математического анализа и моделирования. ОПК-1.2. Осуществляет поиск информации для решения поставленной задачи применяя естественнонаучные и общинженерные знания, методы математического анализа и моделирования в профессиональной деятельности ОПК-1.3. Рассматривает и предлагает возможные варианты решения поставленной задачи, оценивая их достоинства и недостатки на основе естественнонаучных и общинженерных знаний ОПК-1.4. Демонстрирует понимание физических явлений и применяет законы механики, термодинамики, электричества и магнетизма
Трудоемкость, з.е./час	3/108
Формы отчетности (в т.ч. по семестрам)	ОФО Экзамен (4-й семестр)