

МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ
ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ
ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ

«БРАТСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ»

Кафедра машиноведения, механики и инженерной графики

УТВЕРЖДАЮ:

Проректор по учебной работе

_____ Е.И. Луковникова

« ____ » _____ 2018 г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ

ТЕОРИЯ МЕХАНИЗМОВ И МАШИН

Б1.Б.21

НАПРАВЛЕНИЕ ПОДГОТОВКИ

23.03.03 Эксплуатация транспортно-технологических машин и комплексов

ПРОФИЛЬ ПОДГОТОВКИ

Автомобили и автомобильное хозяйство

Программа академического бакалавриата

Квалификация (степень) выпускника: бакалавр

1. ПЕРЕЧЕНЬ ПЛАНИРУЕМЫХ РЕЗУЛЬТАТОВ ОБУЧЕНИЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ, СООТНЕСЕННЫХ С ПЛАНИРУЕМЫМИ РЕЗУЛЬТАТАМИ ОСВОЕНИЯ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ	3
2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ	3
3. РАСПРЕДЕЛЕНИЕ ОБЪЕМА ДИСЦИПЛИНЫ	
3.1 Распределение объёма дисциплины по формам обучения.....	4
3.2 Распределение объёма дисциплины по видам учебных занятий и трудоемкости	4
4. СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ	5
4.1 Распределение разделов дисциплины по видам учебных занятий	5
4.2 Содержание дисциплины, структурированное по разделам и темам	5
4.3 Лабораторные работы.....	13
4.4 Практические занятия.....	13
4.5. Контрольные мероприятия: курсовая работа	14
5. МАТРИЦА СООТНЕСЕНИЯ РАЗДЕЛОВ УЧЕБНОЙ ДИСЦИПЛИНЫ К ФОРМИРУЕМЫМ В НИХ КОМПЕТЕНЦИЯМ И ОЦЕНКЕ РЕЗУЛЬТАТОВ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ	15
6. ПЕРЕЧЕНЬ УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ ДЛЯ САМОСТОЯТЕЛЬНОЙ РАБОТЫ ОБУЧАЮЩИХСЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ	16
7. ПЕРЕЧЕНЬ ОСНОВНОЙ И ДОПОЛНИТЕЛЬНОЙ ЛИТЕРАТУРЫ, НЕОБХОДИМОЙ ДЛЯ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ.....	16
8. ПЕРЕЧЕНЬ РЕСУРСОВ ИНФОРМАЦИОННО – ТЕЛЕКОММУНИКАЦИОННОЙ СЕТИ «ИНТЕРНЕТ» НЕОБХОДИМЫХ ДЛЯ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ	17
9. МЕТОДИЧЕСКИЕ УКАЗАНИЯ ДЛЯ ОБУЧАЮЩИХСЯ ПО ОСВОЕНИЮ ДИСЦИПЛИНЫ.....	17
9.1. Методические указания для обучающихся по выполнению практических работ	18
9.2. Методические указания по выполнению курсовой работы	22
10. ПЕРЕЧЕНЬ ИНФОРМАЦИОННЫХ ТЕХНОЛОГИЙ, ИСПОЛЬЗУЕМЫХ ПРИ ОСУЩЕСТВЛЕНИИ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОГО ПРОЦЕССА ПО ДИСЦИПЛИНЕ	24
11. ОПИСАНИЕ МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЙ БАЗЫ, НЕОБХОДИМОЙ ДЛЯ ОСУЩЕСТВЛЕНИЯ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОГО ПРОЦЕССА ПО ДИСЦИПЛИНЕ	25
Приложение 1. Фонд оценочных средств для проведения промежуточной аттестации обучающихся по дисциплине.....	26
Приложение 2. Аннотация рабочей программы дисциплины	31
Приложение 3. Протокол о дополнениях и изменениях в рабочей программе	32
Приложение 4. Фонд оценочных средств для текущего контроля успеваемости по дисциплине.....	33

1. ПЕРЕЧЕНЬ ПЛАНИРУЕМЫХ РЕЗУЛЬТАТОВ ОБУЧЕНИЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ, СООТНЕСЕННЫХ С ПЛАНИРУЕМЫМИ РЕЗУЛЬТАТАМИ ОСВОЕНИЯ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ

Вид деятельности выпускника

Дисциплина охватывает круг вопросов, относящихся к производственно-технологическому и экспериментально-исследовательскому видам профессиональной деятельности выпускника в соответствии с компетенциями и видами деятельности, указанными в учебном плане.

Цель дисциплины

Анализ и синтез типовых механизмов и их систем.

Задачи дисциплины

-проектирование новых механизмов по заданным кинематическим и динамическим условиям (синтез механизмов);

-исследование существующих механизмов (анализ механизмов) с целью их усовершенствования и улучшения их эксплуатационных качеств, а также для получения данных для прочностных и технологических расчетов;

-разработка общих методов исследования структуры, геометрии, кинематики и динамики типовых механизмов и их систем;

-содействовать средствами данной дисциплины развитию личностных качеств, определяемых общими целями обучения и воспитания, изложенными в ООП (общей образовательной программе);

-привить навыки самообразования и самосовершенствования.

Код компетенции	Содержание компетенций	Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине
1	2	3
ОПК-3	готовность применять систему фундаментальных знаний (математических, естественнонаучных, инженерных и экономических) для идентификации, формулирования и решения технических и технологических проблем эксплуатации транспортно-технологических машин и комплексов	<p>знать:</p> <ul style="list-style-type: none"> – классификацию, функциональные возможности и области применения основных видов механизмов; – методы расчета кинематических и динамических параметров движения механизмов. <p>уметь:</p> <ul style="list-style-type: none"> – идентифицировать и классифицировать механизмы и устройства, используемые в конструкциях транспортно-технологических машин и комплексов, при наличии их чертежа или доступного для разборки образца и оценивать их основные качественные характеристики; <p>владеть:</p> <ul style="list-style-type: none"> – методами проектирования транспортно-технологических машин и комплексов, в том числе, с использованием трехмерных моделей; – методами расчёта несущей способности элементов и узлов транспортно-технологических машин и комплексов с использованием графических, аналитических и численных методов;

2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ

Дисциплина Б1.Б.21 Теория механизмов и машин относится к базовой части.

Дисциплина теория механизмов и машин базируется на знаниях, полученных при

изучении таких учебных дисциплин, как: теоретическая механика, начертательная геометрия и инженерная графика.

Основываясь на изучении перечисленных дисциплин, теория механизмов и машин представляет основу для изучения дисциплин: детали машин и основы конструирования.

Такое системное междисциплинарное изучение направлено на достижение требуемого ФГОС уровня подготовки по квалификации бакалавр.

3. РАСПРЕДЕЛЕНИЕ ОБЪЕМА ДИСЦИПЛИНЫ

3.1. Распределение объема дисциплины по формам обучения

Форма обучения	Курс	Семестр	Трудоемкость дисциплины в часах						Курсовая работа	Вид промежуточной аттестации
			Всего часов	Аудиторных часов	Лекции	Лабораторные работы	Практические занятия	Самостоятельная работа		
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
Очная		-	-	-	-	-	-	-	-	-
Заочная	2	-	72	10	4	-	6	58	КР	Зачёт
Заочная (ускоренное обучение)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Очно-заочная	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

3.2. Распределение объема дисциплины по видам учебных занятий и трудоемкости

Вид учебных занятий	Трудоемкость (час.)	в т.ч. в интерактивной, активной, инновационной формах, (час.)	Распределение по семестрам, час
			2
1	2	3	4
I. Контактная работа обучающихся с преподавателем (всего)	10	2	10
Лекции (Лк)	4	-	4
Практические занятия (ПЗ)	6	2	6
Курсовая работа	+	-	+
Групповые (индивидуальные) консультации	+	-	+
II. Самостоятельная работа обучающихся (СР)	58		58
Подготовка к практическим занятиям	18	-	18
Выполнение курсовой работы	32	-	32
Подготовка к зачёту	8		8

III. Промежуточная аттестация			
зачет	4	-	4
Общая трудоемкость дисциплины час.	72		72
зач. ед.	2	-	2

4. СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

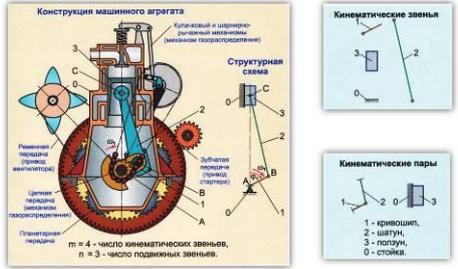
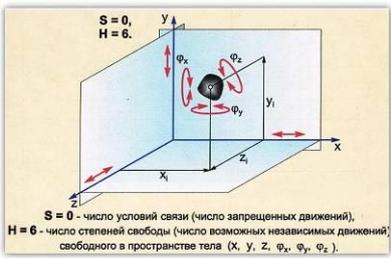
4.1. Распределение разделов дисциплины по видам учебных занятий

№ раздела и темы	Наименование раздела и тема дисциплины	Трудоемкость, (час.)	Виды учебных занятий, включая самостоятельную работу обучающихся и трудоемкость; (час.)		
			учебные занятия		самостоятельная работа обучающихся*
			лекции	практические занятия	
1	2	3	4	6	7
1.	Механизмы с низшими кинематическими парами	68	4	6	58
1.1.	Механизмы и машины. Структурный анализ механизмов.	21	1	2	18
1.2.	Кинематический анализ.	23	1	2	20
1.3.	Динамика. Кинетостатический анализ.	24	2	2	20
	ИТОГО	68	4	6	58

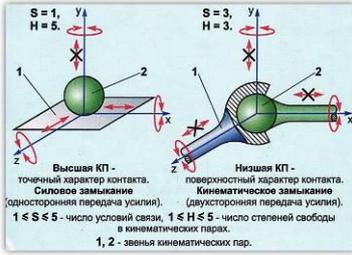
4.2. Содержание дисциплины, структурированное по разделам и темам

Раздел 1. Механизмы с низшими кинематическими парами

Тема 1.1. Механизмы и машины. Структурный анализ механизмов

<ul style="list-style-type: none"> • Механизм – это техническая система, состоящая из подвижных звеньев, стойки и кинематических пар, образующих кинематические цепи. • Все механизмы предназначены для передачи и преобразования перемещений входных звеньев и приложенных к ним силовых факторов в требуемые перемещения и силовые факторы выходных звеньев. • Плоские механизмы – это механизмы, звенья которых совершают движения в параллельных плоскостях. • Пространственные механизмы – это механизмы, звенья которых совершают движения в перпендикулярных плоскостях. • Сферические механизмы – это механизмы, в которых одно или несколько звеньев совершают движения в нескольких плоскостях одновременно. 	<p>Структурные элементы механизмов</p>  <p>Конструкция машинного агрегата</p> <p>Кинематическое звено</p> <p>Кинематические пары</p> <p>1 - кривошип, 2 - шатун, 3 - ползунок, 0 - стойка.</p>
<p>Вид контакта звеньев</p> <ul style="list-style-type: none"> • низшие – это кинематические пары, в которых контакт звеньев, их образующих, осуществляется по плоскости или по поверхности; • высшие – это кинематические пары, в которых контакт звеньев, их образующих, осуществляется по линии или в точке; <p>Контакт звеньев, образующих кинематические пары</p> <ul style="list-style-type: none"> • силовой – это кинематические пары, в которых постоянство контакта звеньев обеспечивается за счет действия сил тяжести или силы упругости пружины; • геометрический – это кинематические пары, в которых постоянство контакта звеньев реализуется за счет конструкции рабочих поверхностей звеньев; 	<p>Кинематические пары</p>  <p>$S = 0$, $H = 6$.</p> <p>$S = 0$ - число условий связи (число запрещенных движений), $H = 6$ - число степеней свободы (число возможных независимых движений) свободного в пространстве тела $(X, Y, Z, \Phi_x, \Phi_y, \Phi_z)$.</p>

Кинематические пары



• **Кинематическая пара** – это подвижное соединение двух соприкасающихся звеньев, допускающее относительные движения.

Классификация кинематических пар

Кинематическая пара	Обозначение	Класс	Вид	Способ замыкания
<p>Высшая КП первого класса с силовым замыканием (точечная, пятнадцатидвижная ВВП)</p>	P_I	Первый	Высшая, элемент КП - точка	Силовое замыкание

Классификация кинематических пар

Кинематическая пара	Обозначение	Класс	Вид	Способ замыкания
<p>Высшая КП второго класса с силовым замыканием (линейчатая, четырехподвижная ВВП)</p>	P_{II}	Второй	Высшая, элемент КП - линия	Силовое замыкание

Классификация кинематических пар

Кинематическая пара	Обозначение	Класс	Вид	Способ замыкания
<p>Высшая КП пятого класса с силовым замыканием (линейчатая, четырехподвижная ВВП)</p>		Пятый	Высшая, элемент КП - линия	Силовое замыкание

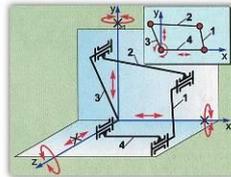
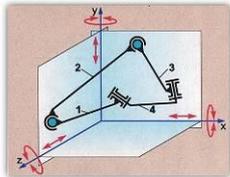
Классификация кинематических пар

Кинематическая пара	Обозначение	Класс	Вид	Способ замыкания
<p>Высшая КП второго класса с силовым замыканием (линейчатая, четырехподвижная ВВП)</p>		Пятый	Высшая, элемент КП - линия	Силовое замыкание

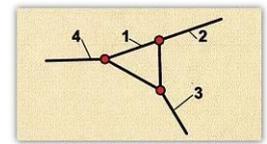
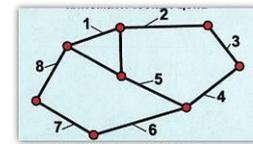
Классификация кинематических пар

Кинематическая пара	Обозначение	Класс	Вид	Способ замыкания
<p>Высшая КП второго класса с силовым замыканием (линейчатая, четырехподвижная ВВП)</p>		Пятый	Высшая, элемент КП - линия	Силовое замыкание

Кинематические цепи



простая – это кинематическая цепь, каждое звено которой входит в состав не более двух кинематических пар, т. е. содержит только одно- или двухвершинные звенья;



- **сложная** – это кинематическая цепь, имеющая звенья, входящие в состав трех и более кинематических пар, т. е. содержит хотя бы одно звено с тремя или более вершинами.
- **незамкнутая** – это кинематическая цепь, в которой хотя бы одно звено имеет свободный элемент, не взаимодействующий с другими звеньями и не образующий с ними кинематических пар;
- **замкнутая** – это кинематическая цепь, каждое звено которой входит в состав как минимум двух кинематических пар.

При анализе структурных схем механизма определяют:

- Число подвижных звеньев;
- Вид и число кинематических пар;
- Подвижность механизма.

Подвижность механизма

Для плоских механизмов, содержащих только одно- или двухподвижные пары: **Формула Чебышева:**

$$W = 3n - 2p_5 - p_4$$

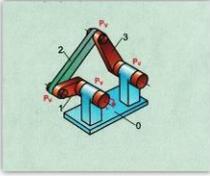
Для пространственных механизмов: **Формула Сомова-Малышева:**

$$W = 6n - 5p_5 - 4p_4 - 3p_3 - 2p_2 - p_1$$

n - число подвижных звеньев;
 $p_5; p_4; p_3; p_2; p_1$ - число кинематических пар

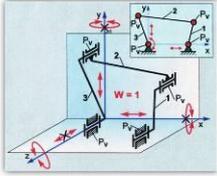
Степень подвижности плоских механизмов

Плоский шарнирно-рычажный механизм

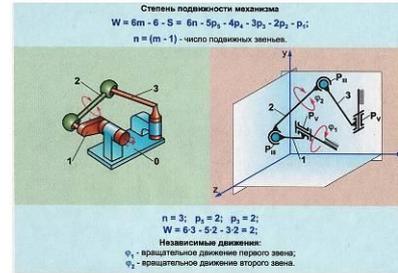


$$W = 3n - 2p_5 - p_4 \quad n=3; \quad p_5 = 4; \quad W = 3 \cdot 3 - 2 \cdot 4 = 1$$

Структурная схема плоского шарнирно-рычажного механизма

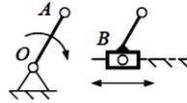


Степень подвижности пространственного механизма



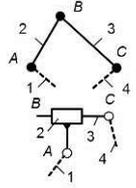
Образование механизмов по Л.В. Ассуру

Простейший механизм, состоящий из начального подвижного звена и стойки, назван начальным механизмом (или механизмом первого класса).



Более сложные рычажные механизмы могут быть получены путем присоединения к одному (или нескольким) начальным механизмам кинематических цепей (структурных групп) нулевой подвижности относительно тех звеньев, к которым группа присоединяется.

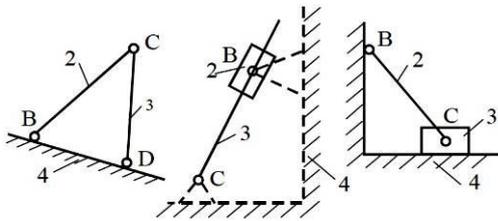
Структурная группа звеньев (СГЗ) – это кинематическая цепь, образованная подвижными звеньями, подвижность которой в пространстве и на плоскости равна нулю.



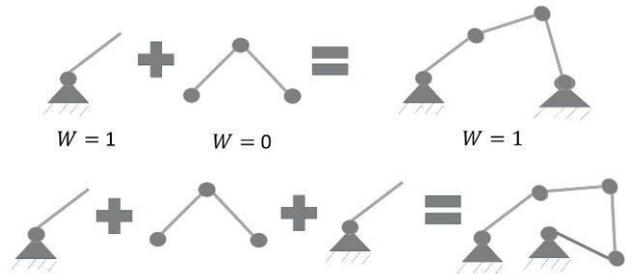
Поводок – это конечное звено структурной группы, одним элементом входящее в состав одной кинематической пары и имеющее второй свободный элемент звена.

Порядок группы определяется количеством поводков, которыми она присоединяется к начальному звену и стойке исходного механизма.

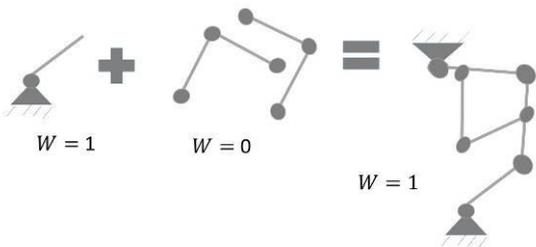
Фермы (W=0)



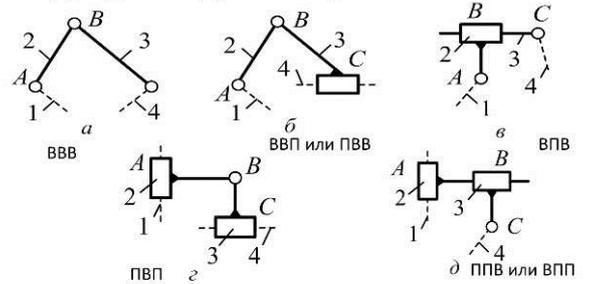
Пример образования схем механизмов



Пример образования схем механизмов

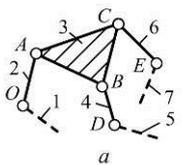


Структурные группы Ассура 2-го класса

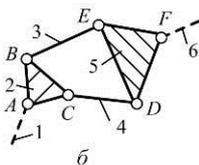


Структурные группы Ассура

Структурная группа 3-го класса



Структурная группа 4-го класса



Последовательность действий при структурном анализе:

1. Нумеруются звенья и обозначаются кинематические пары.
2. Определяется по формуле подвижность механизма;
3. Разложение механизма на группы начинают с отсоединения наиболее удаленной от начального звена группы, состоящей из 2-х звеньев и 3-х кинематических пар. Выделение групп нужно вести до тех пор, пока не останется начальный механизм.
4. Определяется класс группы по наивысшему классу входящих в него структурных групп.
5. Установить порядок соединения групп и написать структурную формулу строения механизма.

Выполнить структурный анализ шарнирного механизма

Подвижность шарнирного механизма определяется по структурной формуле Чебышева:

$$W = 3n - 2p_5 - p_4$$

$$n=3;$$

Структурная схема рассматриваемого механизма состоит из четырех звеньев:

- 1 – звено OA – кривошип,
- 2 – звено AB – шатун,
- 3 – звено BC – коромысло,
- 0 – стойка.

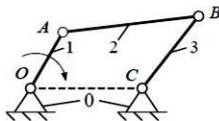


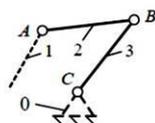
Таблица 1

№ п/п	Номера звеньев / название	Схема	Класс / Подвижность	Вид контакта / замыкание
1	0-1 / вращательная		5/1	Поверхность (низшая) геометрическое
2	1-2 / вращательная		5/1	Поверхность (низшая) геометрическое
3	2-3 / вращательная		5/1	Поверхность (низшая) геометрическое
4	3-0 / вращательная		5/1	Поверхность (низшая) геометрическое

Подставив найденные значения коэффициентов в структурную формулу Чебышева, получим

$$W = 3 \cdot 3 - 2 \cdot 4 = 1$$

Группа звеньев 3 – 2. Данная группа звеньев состоит из двух подвижных звеньев: шатуна 2 и коромысла 3 и трех вращательных кинематических пар пятого класса: 1 – 2, 2 – 3, 3 – 0, тогда $n = 2$; $p_5 = 3$, а $p_4 = 0$.



Подставив выявленные значения коэффициентов в структурную формулу Чебышева, получим

$$W = 3 \cdot 2 - 2 \cdot 3 = 0$$

Следовательно, группа звеньев 3 – 2 является структурной группой 2-го класса 2-го порядка 1-го вида. Структурная формула имеет вид ВВВ.

Группа звеньев 0 – 1. Данная группа звеньев состоит из подвижного звена – кривошипа 1 и стойки 0, образующих между собой одну вращательную кинематическую пару: 0 – 1, тогда $n = 1$; $p_5 = 1$, а $p_4 = 0$.



Подставив выявленные значения коэффициентов в структурную формулу Чебышева, получим

$$W = 3 \cdot 1 - 2 \cdot 1 = 1$$

Следовательно, группа звеньев 0 – 1 не является структурной группой, а представляет собой первичный механизм.

$$\text{Шарнирный механизм с } (W=1) = \text{ПМ с } W=1 + \text{СГ 2-го класса 1-го вида}$$

Выполнить структурный анализ кулисного механизма

Подвижность кулисного механизма определяется по структурной формуле Чебышева:

$$W = 3n - 2p_5 - p_4$$

$$n=3;$$

Структурная схема рассматриваемого механизма состоит из четырех звеньев:

- 1 – звено OA – кривошип,
- 2 – звено A – ползун,
- 3 – звено BC – коромысло (кулиса),
- 0 – стойка.

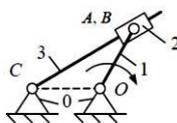


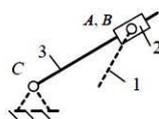
Таблица 2

№ п/п	Номера звеньев / название	Схема	Класс / Подвижность	Вид контакта / замыкание
1	0-1 / вращательная		5/1	Поверхность (низшая) геометрическое
2	1-2 / вращательная		5/1	Поверхность (низшая) геометрическое
3	2-3 / поступательная		5/1	Поверхность (низшая) геометрическое
4	3-0 / вращательная		5/1	Поверхность (низшая) геометрическое

Подставив найденные значения коэффициентов в структурную формулу Чебышева, получим

$$W = 3 \cdot 3 - 2 \cdot 4 = 1$$

Группа звеньев 3 – 2. Данная группа звеньев состоит из двух подвижных звеньев: ползуна 2 и коромысла (кулиса) 3, двух вращательных кинематических пар пятого класса: 1 – 2, 3 – 0 и одной поступательной кинематической пары пятого класса – 2 – 3, тогда $n = 2$, $p_5 = 3$, а $p_4 = 0$.



Подставив выявленные значения коэффициентов в структурную формулу Чебышева, получим

$$W = 3 \cdot 2 - 2 \cdot 3 = 0$$

Следовательно, группа звеньев 3 – 2 является структурной группой 2-го класса 2-го порядка 3-го вида структурная формула, которой имеет вид ВПВ.

Группа звеньев 0 – 1. Данная группа звеньев состоит из подвижного звена – кривошипа 1 и стойки 0, образующих между собой одну вращательную кинематическую пару: 0 – 1, тогда $n = 1$; $p_5 = 1$, а $p_4 = 0$.



Подставив выявленные значения коэффициентов в структурную формулу Чебышева, получим

$$W = 3 \cdot 1 - 2 \cdot 1 = 1$$

Следовательно, группа звеньев 0 – 1 не является структурной группой, а представляет собой первичный механизм.

$$\text{Кулисный механизм с } (W=1) = \text{ПМ с } W=1 + \text{СГ 2-го класса 3-го вида}$$

Шарнирный четырехзвенный механизм



Разновидности:

- двухкривошипный;
- кривошипно-коромысловый;
- двухкоромысловый.

Применение:

- ковочные машины;
- качающиеся конвейеры;
- прокатные станы;
- муфты сцепления;
- приборы.

Служит для преобразования одного вида вращательного движения в другое.

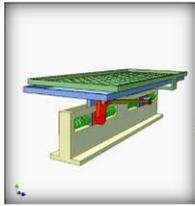


Кривошипно-коромысловый механизм



Двухкоромысловый механизм

Кривошипно-ползунный механизм



Применяется:

- паровые машины;
- двигатели внутреннего сгорания (ДВС);
- поршневые насосы;
- вибрационные машины;
- поршневые компрессоры;
- приборах.

Служит для преобразования вращательного движения кривошипа в возвратно-поступательное движение ползуна, и, наоборот возвратно-поступательное движение шатуна во вращательное кривошипа.

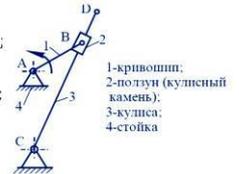
Кулисный механизм

Разновидности:

- кривошипно-кулисный;
- кулисно-ползунный;
- механизм с вращающейся кулисой;
- коромыслово-кулисный.

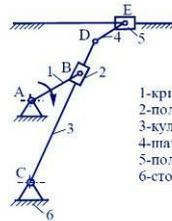
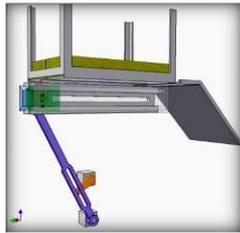
Применяется:

- строгальные станки;
- долбежные станки;
- поршневые насосы;
- компрессоры;
- гидропривод;
- приборы.



Служит для преобразования одного вида вращательного движения в другое или непрерывного вращательного движения в возвратно-поступательное движение.

Кулисно-ползунный механизм



- 1-кривошип;
- 2-ползун;
- 3-шатун;
- 4-шатун;
- 5-ползун;
- 6-стойка

Кулачковые механизмы

Кулачковый механизм – это механизм, в состав которого входит **кулачок**.

Применение:

- машины;
- двигатели внутреннего сгорания;
- станки-автоматы;
- приборы.

Кулачок – это звено кулачкового механизма, имеющее рабочую поверхность переменной кривизны.

Кулачковые механизмы с вращающимся кулачком

Поступательное движение толкателя



- 1-кулачок;
- 2-толкатель;
- 3-стойка

Качательное движение коромысла



- 1-кулачок;
- 2-коромысло;
- 3-стойка

Служат для преобразования вращательного движения кулачка в поступательное движение толкателя или качательное движение коромысла.

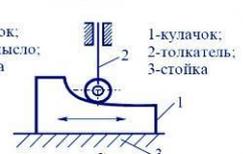
Кулачковые механизмы с поступательно движущимся кулачком

Качательное движение коромысла



- 1-кулачок;
- 2-коромысло;
- 3-стойка

Поступательное движение толкателя



- 1-кулачок;
- 2-толкатель;
- 3-стойка

Служат для преобразования поступательного движения кулачка в качательное движение коромысла или в поступательное движение толкателя.

Пространственный кулачковый механизм

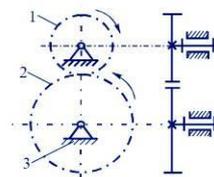


Преобразование вращательного в возвратно-поступательное движение

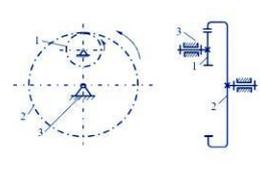
Геометрическое замыкание – это способ обеспечения постоянства контакта звеньев высшей кинематической пары посредством конфигурации рабочих поверхностей кулачка

Зубчатые механизмы (передачи)

Цилиндрическая передача с внешним зацеплением



Цилиндрическая передача с внутренним зацеплением



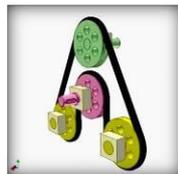
Механизмы с гибкими звеньями

это механизмы, в которых передача движения осуществляется за счет наличия гибкого звена.

Разновидности:

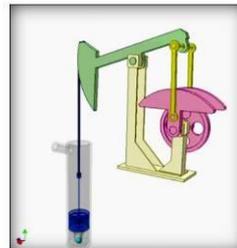
- ременные передачи;
- канатные передачи;
- цепные передачи.

Ременная передача

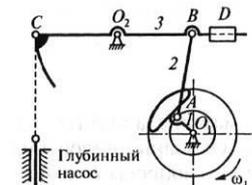


Служат для передачи вращения от одного звена к другому при значительных расстояниях между осями их вращения.

Канатный привод



Нефтекачалка



Цепная передача



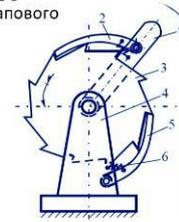
24

Шаговый храповый механизм

Служит для преобразования возвратно-вращательного движения коромысла 1 с собачкой в прерывистое движение храпового колеса 3.

Применение:

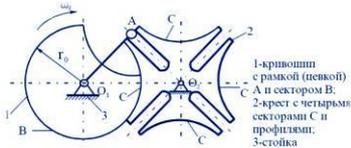
- Станки-автоматы;
- Автоматические линии;
- Приборы.



- 1-коромысло;
- 2-собачка;
- 3-храповое колесо;
- 4-стойка;
- 5-собачка;
- 6-пружина

25

Крестовидные (мальтийские) механизмы

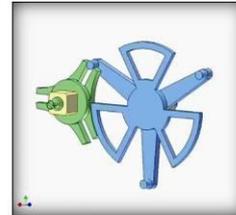


Применение:

- металлообрабатывающие станки автоматы;
- автоматические линии для транспортировки изделий;
- киноаппараты для перемещения киноленты.



27



Преобразуют непрерывное вращение входного звена (кривошипа) в одностороннее прерывистое (с остановками) вращение выходного звена – мальтийского креста.

28

Тема 1.2. Кинематический анализ механизмов

Кинематический анализ механизмов – это один из видов исследования механизмов, выполняемый без учета силовых факторов, действующих на их звенья.

Задачи кинематического анализа:

- 1) Определение положений звеньев и траекторий движения отдельных точек механизма;
- 2) Определение линейных скоростей отдельных точек и угловых скоростей звеньев;
- 3) Определение линейных ускорений отдельных точек и угловых ускорений звеньев.

При кинематическом анализе используются аналитический, графический и графоаналитический методы.

К графоаналитическим методам кинематического анализа относятся:

- аналитический;
- графический;
- метод кинематических планов (метод планов);
- графоаналитический.

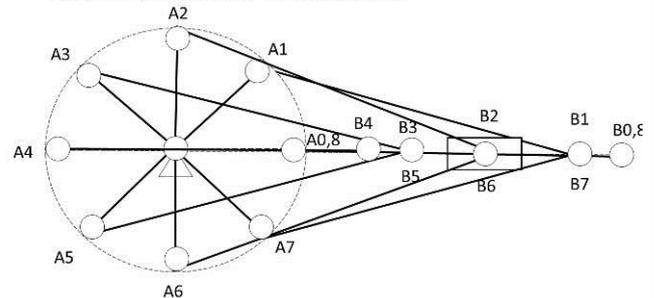
ПЛАН МЕХАНИЗМА

План положений механизма – это графическое изображение взаимного расположения звеньев механизма за рассматриваемый промежуток времени, выполненное в определенном масштабном коэффициенте.

$$\mu_t = \frac{l_{OA}}{|OA|}$$

где $|OA|$ – произвольный отрезок, мм.

План положений механизма



МЕТОД КИНЕМАТИЧЕСКИХ ПЛАНОВ

План скоростей – это пучок векторов, выполненный в определенном масштабном коэффициенте, лучи которого изображают вектора линейных скоростей характерных точек механизма, а отрезки, соединяющие их вершины, соответствуют векторам относительных скоростей.

Масштабный коэффициент плана скоростей, м/(с·мм)

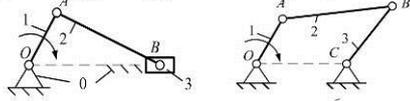
$$\mu_v = \frac{V_{AO}}{|pa|} \quad \text{где } |pa| \text{ – произвольный отрезок, мм.}$$

Из определения плана скоростей вытекают его свойства:

1. Отрезки плана скоростей, проходящие через полюс, изображают абсолютные скорости, их направление – всегда из полюса. В конце векторов абсолютных скоростей ставят малую букву, которой соответствует точка на схеме механизма.
2. Отрезки плана скоростей, не проходящие через полюс, обозначают относительные скорости. Их направление всегда получается к той букве плана скоростей, которая стоит первой в обозначении этой скорости.

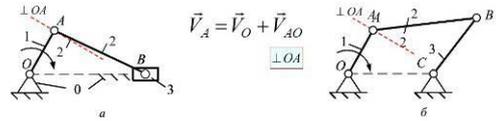
Принципы образования векторных уравнений

Первый случай движения. Две точки принадлежат одному звену и удалены друг от друга на некоторое расстояние.

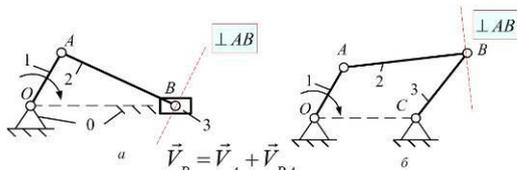


Вектор скорости точки A, принадлежащей кривошипу 1 (a, б), представляет собой геометрическую сумму вектора скорости точки O и вектора скорости относительно вращательного движения точки A вокруг неподвижной точки O, принадлежащей стойке 0:

$$\vec{V}_A = \vec{V}_O + \vec{V}_{AO}$$



Из раздела «Кинематика» дисциплины «Теоретическая механика» известно, что линия действия вектора скорости точки, совершающей вращательные движения, является касательной к ее траектории, при этом из курса дисциплины «Геометрия» известно, что касательная к окружности одновременно является перпендикуляром к ее радиусу.

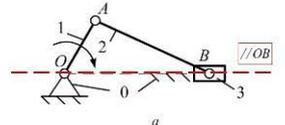


Вектор скорости точки B, принадлежащей шатунам 2 (a, б), представляет собой геометрическую сумму вектора скорости точки A и вектора скорости относительно вращательного движения точки B вокруг условно неподвижной точки A, принадлежащей этому же шатуну 2.

$$\vec{V}_B = \vec{V}_A + \vec{V}_{BA}$$

Точка B принадлежит и ползуну 3 (a).

$$\vec{V}_B = \vec{V}_{B1} + \vec{V}_{B3}$$



Траекторией поступательного движения точки B относительно неподвижной точки B1 является прямая параллельная направляющей OB (a).

Следовательно, линия действия векторов скорости и нормального ускорения относительного движения точки B проходит параллельно направляющей OB.

После построения плана скоростей и определения значений скоростей всех характерных точек механизма переходят к определению значений и направлений действия угловых скоростей звеньев механизма.

Угловая скорость – это отношение скорости относительного движения соответствующего звена механизма к действительной длине этого звена.

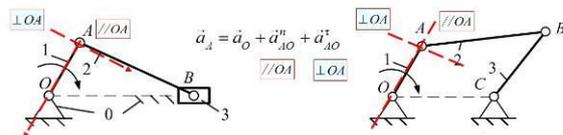
Угловая скорость звеньев механизмов, совершающих поступательные движения, равна нулю.

План ускорений – это пучок векторов, выполненный в определенном масштабном коэффициенте, лучи которого изображают вектора абсолютных ускорений характерных точек механизма, а отрезки, соединяющие их вершины, соответствуют векторам относительных ускорений.

Масштабный коэффициент: плана ускорений, м/с²·мм:

$$\mu_a = a_{AO}^n / |\pi a|,$$

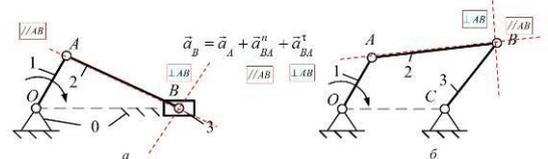
где |πa| – произвольные отрезки в миллиметрах.



Линия действия вектора нормального (центростремительного) ускорения параллельна оси кривошипа 1 и направлен этот вектор на схеме механизма от точки A к точке O (a, б).

Линия действия вектора тангенциального (касательного) ускорения является перпендикуляром к оси кривошипа 1 (a, б).

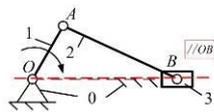
Значение тангенциального ускорения равно нулю, так как угловая скорость кривошипа 1 является постоянной величиной.



Линия действия вектора нормального (центростремительного) ускорения параллельна оси шатуна 2 и направлен этот вектор на схеме механизма от точки B к точке A (a, б).

Линия действия вектора тангенциального (касательного) ускорения является перпендикуляром к оси шатуна 2 (a, б).

Вектор ускорения точки B (a) является геометрической суммой вектора ускорения точки B1 и векторов нормального и тангенциального ускорений.



Следовательно, линия действия векторов скорости и нормального ускорения относительного движения точки B проходит параллельно направляющей OB.

Вектор тангенциального ускорения лежит на перпендикуляре к OB и является точечным, так как его значение равно нулю.

Свойства плана ускорений:

1. Отрезки плана ускорений, проходящие через полюс, изображают абсолютные ускорения, их направление всегда получается от полюса. В конце векторов абсолютных ускорений ставят малую букву, которой соответствует точка на схеме механизма.
2. Отрезки плана ускорений, соединяющие концы векторов абсолютных ускорений, обозначают полные относительные ускорения. Их направление всегда получается к той букве, которая стоит первой в обозначении ускорения.

<p>После построения плана ускорений и определения значений ускорений всех характерных точек механизма переходят к определению значений и направлений действия угловых ускорений звеньев механизма.</p> <p>Угловое ускорение – это отношение тангенциального (касательного) ускорения звена механизма к действительной длине этого звена. Направление углового ускорения указывает вектор тангенциального ускорения.</p> <p>Угловое ускорение звеньев механизмов, совершающих поступательные движения, равно нулю.</p>	

Тема 1.3. Динамика. Кинестатический анализ механизмов.

<p>Силловые факторы, действующие на звенья механизмов и машин, можно разделить на три группы:</p> <ul style="list-style-type: none"> – внутренние; – внешние; – теоретические. <p>- <i>внутренние силы</i> – это силы взаимодействия между звеньями механизма (реакции в кинематических парах);</p> <p>- <i>внешние силы</i> – это силы взаимодействия звена механизма с какими-то телами или полями, не входящими в состав механизма;</p>	<p>К внешним силовым факторам относятся:</p> <p>1. Движущие силы и моменты. Они приложены к ведущим звеньям механизма и совершают положительную работу за все время своего действия (или за один цикл, если изменяются периодически). Эти силы стремятся ускорить движение механизма.</p> <p>2. Силы и моменты сопротивления. Они стремятся замедлить движение механизма и совершают отрицательную работу за время своего действия (или за один цикл).</p>
<p>Силловые факторы сопротивления можно разделить на силы полезного сопротивления и силы вредного сопротивления:</p> <p>- <i>силы полезного сопротивления</i> – это силы, для преодоления которых и создан механизм. Преодолевая силы полезного сопротивления, механизм создает полезную работу;</p> <p>- <i>силы вредного сопротивления</i> – это силы, на преодоление которых затрачивается мощность и эта мощность теряется безвозвратно. Обычно в качестве вредных сил сопротивления выступают силы трения, гидравлического и аэродинамического сопротивлений.</p>	<p>3. Сила тяжести (вес тела) – это сила взаимодействия звеньев механизма с гравитационным полем земли. На отдельных участках движения механизма эта сила может совершать как положительную (если центр тяжести звена перемещается вниз), так и отрицательную работу (если центр тяжести перемещается вверх), но за полный цикл работа силы тяжести равна нулю.</p> $G_i = m_i \cdot q$ <p>где q – ускорение свободного падения; $q = 9,81 \text{ м/с}^2$; G_i – силы тяжести звеньев i-го звена, Н.</p>
<p>- <i>теоретические или расчетные силовые факторы</i> – это силы и моменты пар сил, которые не существуют в реальности, а используются в различных видах анализа технических систем с целью их упрощения.</p> <p>К теоретическим силовым факторам относятся силы и моменты пар сил инерции.</p> $F_{ni} = m_i \cdot a_{si}, \quad M_{ni} = J_{si} \cdot \varepsilon_i,$ <p>где m_i – масса i-го звена; a_{si} – ускорение центра масс i-го звена. где J_{si} – момент инерции i-го звена; ε_i – угловое ускорение i-го звена.</p>	<p>Методы силового анализа:</p> <p>1) <i>статический</i> – это метод силового анализа технических систем, базирующийся на уравнениях статического равновесия;</p> <p>2) <i>кинестатический</i> – это метод силового анализа подвижных технических систем основанный на <i>принципе Даламбера</i>.</p> <p>Принцип Даламбера: если к внешним силовым факторам, действующим на звенья технической системы, добавить силы и моменты пар сил инерции, то данная система будет находиться в равновесии и силовой анализ этой системы можно выполнять с использованием уравнений кинестатического равновесия.</p>

Условие статической определимости плоских кинематических цепей

Кинематическая цепь называется статически определимой в том случае, если число уравнений равновесия, которое можно составить для данной цепи, равно числу неизвестных параметров, характеризующих реакции в кинематических парах.

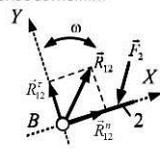
Известно, что сила реакции в кинематической паре определяется тремя параметрами: величиной; направлением; точкой приложения.

Реакции в низших кинематических парах механизма:

- во вращательной паре, если не учитывать силы трения, равнодействующая сила реакции R_{12} проходит через центр шарнира, то есть точка приложения реакции известна. Величина и направление равнодействующей силы остаются неизвестными.

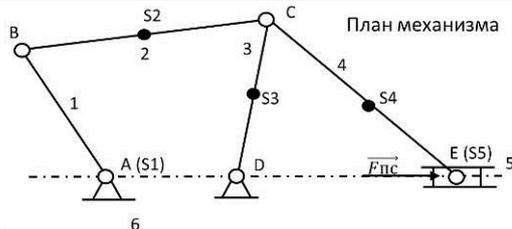
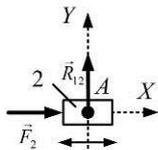
С целью определения неизвестных, раскладываем реакцию R_{12} на нормальную и тангенциальную составляющие.

Линия действия нормальной составляющей реакции параллельна, а тангенциальной составляющей реакции перпендикулярна к оси звена 2.



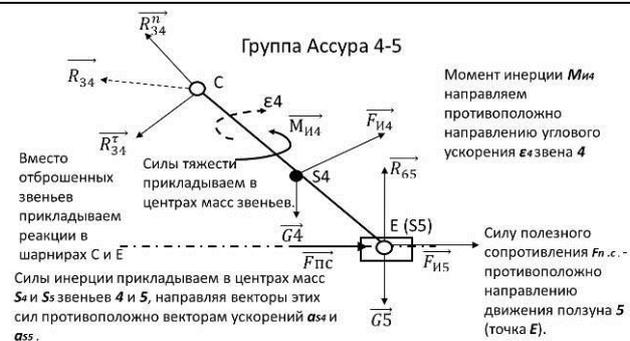
- в поступательной паре, если не учитывать силы трения, известно направление реакции (перпендикулярна к направлению относительного перемещения звеньев). Неизвестными остаются точка приложения и величина реакции.

Таким образом, при определении реакций в каждой из низших кинематических пар имеют дело с двумя неизвестными параметрами из трех, характеризующих любую силу.

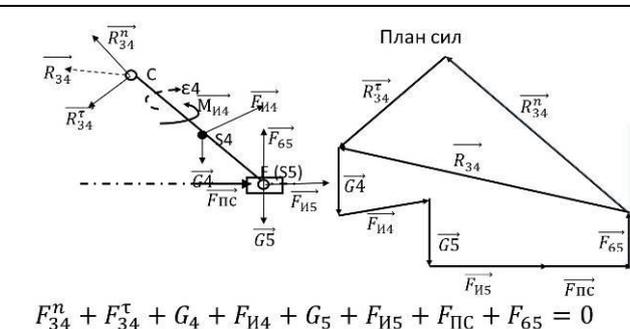
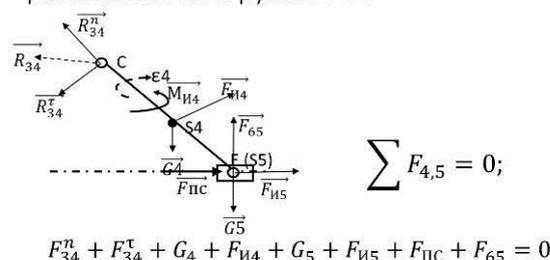


Порядок силового расчета механизма:

- разбирают механизм на группы Ассур, взяв в качестве начального то звено, на которое действует неизвестная внешняя сила;
- решение начинают с последней присоединенной группы и заканчивают начальным звеном.



Составляем векторное уравнение равновесия сил группы 4-5:



Теорема И. Е. Жуковского

Использование данной теоремы для выполнения силового анализа плоских рычажных механизмов позволяет определить неизвестную внешнюю силу (уравновешивающую силу или момент).

Формулировка теоремы: если какой-либо механизм с подвижностью равной единице под действием системы сил F_1, F_2, \dots, F_n , приложенных к точкам D, F, \dots, G , находится в равновесии, то в равновесии находится и повернутый на 90 план скоростей, рассматриваемый как «жесткий рычаг», вращающийся вокруг полюса плана скоростей и нагруженный той же системой сил F_1, F_2, \dots, F_n , приложенных к одноименным точкам d, f, \dots, g этого плана.

4.3. Лабораторные работы

Учебным планом не предусмотрено.

4.4. Практические занятия

№ п/п	Номер раздела дисциплины	Наименование практических занятий	Объем (час.)	Вид занятия в интерактивной, активной, инновационной формах, (час.)

1	1.	Структурный анализ механизмов: кривошипно-ползунного.	2	Компьютерная презентация (2 часа)
2	1.	Кинематический анализ плоского рычажного механизма: построение плана механизма; построение плана скоростей; построение плана ускорений.	2	-
3	1.	Силовой анализ плоских рычажных механизмов: кривошипно-ползунного.	2	-
ИТОГО			6	2

4.5. Контрольные мероприятия: курсовая работа

Цель: закрепить и углубить знания студентов по основным разделам курса, содействовать развитию навыков комплексного исследования и проектирования механизмов и машин, а также научить пользоваться соответствующей научно-технической литературой.

Основная тематика: анализ и синтез рычажных и зубчатых механизмов.

Задания:

№ 1 «Двухтактный двигатель» - 10 вариантов.

№ 2 «Механическая ножовка» - 10 вариантов;

Рекомендуемый объем: расчетно-пояснительная записка (35-40 листов) и графическая часть. Графическая часть состоит 1 листа формата А1. Расчетно-пояснительную записку выполняют на листах формата А4.

Лист 1: Кинематический и кинетостатический (силовой) анализ плоского рычажного механизма.

Выдача задания, прием КР и защита КР проводится в соответствии с календарным учебным графиком.

Оценка	Критерии оценки курсовой работы
отлично	Курсовая работа выполнена в полном объеме в установленный срок и на высоком уровне. При написании курсовой работы продемонстрировано умение правильно применять методы исследования, способность осуществлять необходимые расчеты и грамотное изложение их в отчетной документации; Графическое оформление курсовой работы выполнено на высоком качественном уровне с соблюдением всех требований ЕСКД, СТО 4.2-07-2008 (ГОСТ 2.703-68 «Правила выполнения кинематических схем»). При защите студент успешно отвечает более чем на 80% заданных вопросов.
хорошо	Студент выполнил курсовую работу с незначительными замечаниями, с несущественными погрешностями в качестве графического исполнения. Отставание от сроков не более чем на одну неделю, при условии окончательной сдачи (без защиты) на 15 неделе; был менее самостоятелен и инициативен. При защите студент успешно отвечает более чем на 60% заданных вопросов.
удовлетворительно	Студент допускал просчеты и ошибки в работе. Выполнение графической части курсовой работы на минимально допустимом по качеству уровне. Невыполнение промежуточных сроков, при условии окончательной сдачи (без защиты) на 18 неделе; при защите студент успешно отвечает более чем на 50% заданных вопросов
неудовлетворительно	Студент не выполнил курсовую работу, либо выполнил с грубыми нарушениями требований.

5. МАТРИЦА СООТНЕСЕНИЯ РАЗДЕЛОВ УЧЕБНОЙ ДИСЦИПЛИНЫ К ФОРМИРУЕМЫМ В НИХ КОМПЕТЕНЦИЯМ И ОЦЕНКЕ РЕЗУЛЬТАТОВ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

<i>Компетенции</i> <i>№, наименование разделов дисциплины</i>	<i>Кол-во часов</i>	<i>Компетенции</i>	<i>Σ комп.</i>	<i>tср, час</i>	<i>Вид учебных занятий</i>	<i>Оценка результатов</i>
		<i>ОПК</i>				
		3				
1	2	3	4	5	6	7
1. Механизмы с низшими кинематическими парами	72	+	1	72	Лк, ПЗ, СРС	Тесты, зачёт, КР
<i>всего часов</i>	72	72	1	72		

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

1. Ермаков А.И. Теория машин и механизмов: Лабораторный практикум. – Братск: Изд-во БрГУ, 2013. 71 с.
2. Теория механизмов и машин. Версия 1.0 [Электронный ресурс] : практикум / П. Н. Сильченко, М. А. Мерко, М. В. Меснянкин и др. – Электрон. дан. (2 Мб). – Красноярск : ИПК СФУ, 2008.

7. ПЕРЕЧЕНЬ ОСНОВНОЙ И ДОПОЛНИТЕЛЬНОЙ ЛИТЕРАТУРЫ, НЕОБХОДИМОЙ ДЛЯ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

№	<i>Наименование издания</i>	<i>Вид занятия</i>	<i>Количество экземпляров в библиотеке, шт.</i>	<i>Обеспеченность, (экз./ чел.)</i>
1	2	3	4	5
Основная литература				
1.	Теория механизмов и машин : учебное пособие / М. З. Коловский, А. Н. Евграфов [и др.]. - 3-е изд., испр. - М. : Академия, 2008. - 560 с.	Лк, ПЗ, ЛР	45 включая аналог	1
2.	Попов С. А., Курсовое проектирование по теории механизмов и механике машин : учеб. пособие для вузов / Г. А. Тимофеев ; Под ред. К. В. Фролова. - 6-е изд., перераб. и доп. - М. : Высшая школа, 2008. - 458 с.	КР	300	1
Дополнительная литература				
3.	Чмиль, В. П. Теория механизмов и машин : учебно-методическое пособие / В. П. Чмиль. - Санкт-Петербург : Лань, 2012. - 288 с. http://e.lanbook.com/books/element.php?pl1_id=3183	КР	11+1 ЭР	0,5
4.	Теория механизмов и механика машин: учебник для вузов / К. В. Фролов, С. А. Попов, А. К. Мусатов и др. - 5-е изд., стереотип. - М. : МГТУ, 2004. - 664 с.	Лк	8	0,5
5.	Белоконев, И. М. Теория механизмов и машин. Конспект лекций : учеб. пособие для вузов / И. М. Белоконев, С. А. Балан, К. И. Белоконев. - 2-е изд., испр. и доп. - М. : Дрофа, 2004. - 172 с.	Лк	5	0,25
6.	Иванков, Р. П. Теория механизмов и машин: учеб. пособие для вузов / Р. П. Иванков. - М. : МГУЛ, 2001. - 192 с.	КР	15	0,7
7.	Артоболевский И.И. Теория механизмов и машин. М.- Наука, 1988 .- 639с	Лк	253	1
8.	Левитская О.Н. Курс теории механизмов и машин./- М.: Высшая школа, 1985. -279 с.	Лк, КР	37	1
9.	Кожевников С.Н. Теория механизмов и машин./- М.: Машиностроение1969. - 584с.: ил.	Лк, КР	12	0,6
10.	Артоболевский И.И. Сборник задач по теории механизмов и машин / Эдельштейн В.В. М.: Наука, 1973. - 256с.: ил.	Лк	8	0,4
11.	Теория механизмов и машин. Версия 1.0 [Элек-	Лк,	1 ЭР	1

	тронный ресурс] : электрон.учеб. пособие / П. Н. Сильченко, М. А. Мерко, М. В. Меснянкин и др. – Электрон. дан. (3 Мб). – Красноярск : ИПК СФУ, 2008. http://ecat.brstu.ru/catalog/Ресурсы%20свободного%20доступа/Теория%20механизмов%20и%20машин.Учеб.пособие.2008.pdf	ПЗ		
12.	Шипилов В.В. Синтез эвольвентного зацепления: методические указания к курсовому проекту / А.Б. Исько. – Братск: ГОУ ВПО «БрГУ», 2008. – 48 с.	КР	150	1
13.	Ермаков А.И. Теория машин и механизмов: Лабораторный практикум./ – Братск: Изд-во БрГУ, 2013. 71 с.	ПЗ	186	1
14.	Теория механизмов и машин. Версия 1.0 [Электронный ресурс] : практикум / П. Н. Сильченко, М. А. Мерко, М. В. Меснянкин и др. – Электрон. дан. (2 Мб). – Красноярск : ИПК СФУ, 2008. http://ecat.brstu.ru/catalog/Ресурсы%20свободного%20доступа/Теория%20механизмов%20и%20машин.Практикум.2008.pdf	ПЗ	1 ЭР	1

8. ПЕРЕЧЕНЬ РЕСУРСОВ ИНФОРМАЦИОННО – ТЕЛЕКОММУНИКАЦИОННОЙ СЕТИ «ИНТЕРНЕТ» НЕОБХОДИМЫХ ДЛЯ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

Интернет-ресурсы:

1. Электронный каталог библиотеки БрГУ
http://irbis.brstu.ru/CGI/irbis64r_15/cgiirbis_64.exe?LNG=&C21COM=F&I21DBN=BOOK&P21DBN=BOOK&S21CNR=&Z21ID=.
2. Электронная библиотека БрГУ <http://ecat.brstu.ru/catalog> .
3. Электронно-библиотечная система «Университетская библиотека online»
<http://biblioclub.ru> .
4. Электронно-библиотечная система «Издательство «Лань» <http://e.lanbook.com> .
5. Информационная система "Единое окно доступа к образовательным ресурсам"
<http://window.edu.ru> .
6. Научная электронная библиотека eLIBRARY.RU <http://elibrary.ru> .
7. Университетская информационная система РОССИЯ (УИС РОССИЯ)
<https://uisrussia.msu.ru/> .
8. Национальная электронная библиотека НЭБ <http://xn--90ax2c.xn--plai/how-to-search/>.

Базы данных:

1. Электронная библиотека БрГУ <http://ecat.brstu.ru/catalog>
2. Справочно-правовая система «Консультант плюс».

9. МЕТОДИЧЕСКИЕ УКАЗАНИЯ ДЛЯ ОБУЧАЮЩИХСЯ ПО ОСВОЕНИЮ ДИСЦИПЛИНЫ

Выполненные практические работы оформляются в виде отчета на листах белой бумаги форматом А4 и включает следующие разделы: титульный лист, задание, решение требуемых заданий и пояснения к ним, содержащие необходимые уравнения, выводы соответствующих зависимостей, теоремы и расчеты, сопровождаемые требуемыми графическими иллюстрациями, рисунками и чертежами. В конце отчета практической работы приводится список литературных источников, использованных студентом при ее выполнении, в том числе дается библиография методических указаний и пособий. При написании текста отчета использу-

ются чернилами синего или черного цвета, при оформлении графического материала – простые карандаши и чертежные принадлежности. Использование цветных карандашей и фломастеров не допускается. Оформление как тестовой части отчета, так и требуемых графических построений выполняется в соответствии с требованиями ЕСКД и СТО 4.2-07-2008. При оформлении отчетов практических работ допускается полное или частичное использование ПЭВМ. Использование ПЭВМ не является основанием для нарушения или несоблюдения требований и положений ЕСКД и СТО 4.2-07-2008.

Отчеты практических работ, оформленные небрежно и без соблюдения предъявляемых к ним требований, не рассматриваются и не засчитываются. Отчеты, оформленные не в соответствии с требованиями ЕСКД и СТО 4.2-07-2008, не проверяются и возвращаются студенту для переоформления. Выполненные и соответственно оформленные отчеты практических работ должны быть представлены преподавателю для проверки. Проверка правильности выполнения практических работ и оформления отчета осуществляется в течение семестра на аудиторных занятиях или консультациях, проводимых в соответствии с расписанием работы преподавателя.

9.1. Методические указания для обучающихся по выполнению практических работ

Практическое занятие №1

Структурный анализ рычажных механизмов: кривошипно-ползунного.

Цель работы:

Ознакомиться с разновидностями элементов структуры и этапами синтеза основных видов механизмов и машин, а также научиться выполнять структурный анализ рычажных механизмов

Задание:

1. Выполнить структурный анализ: кривошипно-ползунного механизма; шарнирного механизма; кулисного механизма; качающегося транспортера.

Порядок выполнения заданий:

1. Начертить структурную схему рычажного механизма.
2. Начиная с ведущего звена, пронумеровать по порядку арабскими цифрами звенья, а буквами латинского алфавита обозначить все подвижные соединения, содержащиеся в структуре механизма.
3. Определить число подвижных звеньев, а также число, название, класс, подвижность, вид контакта и замыкания всех кинематических пар (в том числе разнесенных), результат представить в виде таблицы.
4. Определить число и вид кинематических цепей.
5. Выявить количество элементов стойки (число присоединений подвижных звеньев к стойке).
6. Выбрав соответствующую структурную формулу, определить подвижность (число или степень подвижности) механизма.
7. Считая выходное звено неподвижным, определить маневренность механизма.
8. Провести проверку полученных результатов.

Задания для самостоятельной работы:

1. Изучить последовательность выполнения структурного анализа рычажных механизмов. [3](С. 3-15);
2. Выполнить структурный анализ рычажного механизма. [3] Схемы 1-30 (С.16-19).

Основная литература

1. Теория механизмов и машин : учебное пособие / М. З. Коловский, А. Н. Евграфов [и др.]. - 3-е изд., испр. - М. : Академия, 2006. - 560 с.

Дополнительная литература

2. Теория механизмов и машин. Версия 1.0 [Электронный ресурс] : электрон.учеб. пособие / П. Н. Сильченко, М. А. Мерко, М. В. Меснянкин и др. – Электрон. дан. (3 Мб). – Красноярск : ИПК СФУ, 2008.

3. Теория механизмов и машин. Версия 1.0 [Электронный ресурс] : практикум / П. Н. Сильченко, М. А. Мерко, М. В. Меснянкин и др. – Красноярск : ИПК СФУ, 2008.

Контрольные вопросы для самопроверки

1. Что такое техническая система и какие составляющие элементы технической системы вы знаете?
2. Дайте определение понятия «модель» технической системы. Какими критериями руководствуются при составлении моделей?
3. Что такое машина и какие виды машин вам известны?
4. Поясните принцип образования основных видов технических систем: привод, машинный агрегат и машина-автомат. Дайте определения этих понятий.
5. Что такое механизм и какие виды механизмов вы знаете?
6. Дайте определение понятия «звено». Какие виды звеньев механизмов вам известны?
7. Что такое кинематическая пара и какие виды кинематических пар вы знаете?
8. Поясните отличия, а также достоинства и недостатки высших и низших кинематических пар.
9. Что такое кинематическая цепь и какие виды кинематических цепей вам известны?
10. Дайте определения понятий «типовой» и «идеальный» механизмы.
11. Что такое структура механизма и какие дефекты структуры механизмов вы знаете?
12. Дайте определение понятия «подвижность» механизма. Какие основные структурные формулы используются для ее определения?
13. Поясните состав структуры механизмов по Ассур и дайте определения понятий «структурная группа» и «первичный механизм».
14. Как определяются класс, вид и порядок структурной группы?
15. Какие задачи решаются при выполнении структурного анализа плоских рычажных механизмов?
16. Как определяется подвижность пространственных рычажных механизмов?
17. Как определяется маневренность пространственных рычажных механизмов?
18. Поясните отличия этапов синтеза механизмов.
19. Как выполняется структурный синтез рычажных механизмов?
20. Как выполняется метрический синтез рычажных механизмов?
21. Охарактеризуйте качественные показатели рычажных механизмов.
22. Поясните отличия понятий «масштаб» и «масштабный коэффициент».
23. Дайте определения понятий «структурная» и «кинематическая схема» и поясните их отличия.

Практическое занятие №2

Кинематический анализ плоского рычажного механизма.

Цель работы:

Изучить методы кинематического анализа, а также научиться выполнять кинематический анализ плоских рычажных механизмов, используя графоаналитические методы.

Задание 1: Построить план положений механизма.

Порядок выполнения:

1. Проанализировать структурную схему плоского рычажного механизма для выявления взаимодействия его звеньев.
2. Выбрать масштабный коэффициент длин.
3. Перевести все заданные геометрические параметры механизма, имеющие размерность длин (м), в масштабный коэффициент.

4. По полученным значениям в выбранном масштабном коэффициенте определить крайние (граничные) положения выходного(ых) звена(ьев).
5. Построить кинематические схемы механизма для обоих крайних (граничных) положений выходного(ых) звена(ьев).
6. Считая одно из крайних положений начальным, построить план положений механизма для заданного количества положений ведущего (входного) звена.
7. Определить коэффициент неравномерности средней скорости и ход механизма.
8. Выявить положения ведущего звена механизма, в которых угол давления принимает максимальные и минимальные значения.

Задание 2: Построить план скоростей механизма.

Порядок выполнения:

1. Проанализировать кинематическую схему плоского рычажного механизма.
2. Определить характерные точки механизма.
3. Выявить траектории движения всех характерных точек механизма.
4. Составить векторные уравнения, описывающие распределение скоростей между характерными точками механизма.
5. Выбрать масштабный коэффициент скоростей.
6. Решая векторные уравнения, построить план скоростей для заданного положения ведущего (входного) звена.
7. Определить значения скоростей характерных точек, а также величины и направления действия угловых скоростей всех звеньев механизма для заданного положения ведущего (входного) звена.

Задание 3: Построить план ускорений механизма.

Порядок выполнения:

1. Проанализировать кинематическую схему плоского рычажного механизма.
2. Составить векторные уравнения, описывающие распределение ускорений между характерными точками механизма
3. Выбрать масштабный коэффициент ускорений.
4. Решая векторные уравнения, построить план ускорений для заданного положения ведущего (входного) звена.
5. Определить значения ускорений характерных точек, а также величины и направления действия угловых ускорений всех звеньев механизма для заданного положения ведущего (входного) звена.

Задания для самостоятельной работы:

1. Изучить последовательность выполнения кинематического анализа рычажных механизмов. [3](С. 41-69);
2. Выполнить кинематический анализ рычажного механизма. [3] Задачи 3.6, 3.7 (С.69-70).

Основная литература

1. Теория механизмов и машин : учебное пособие / М. З. Коловский, А. Н. Евграфов [и др.]. - 3-е изд., испр. - М. : Академия, 2006. - 560 с.

Дополнительная литература

2. Теория механизмов и машин. Версия 1.0 [Электронный ресурс] : электрон.учеб. пособие / П. Н. Сильченко, М. А. Мерко, М. В. Меснянкин и др. – Электрон. дан. (3 Мб). – Красноярск : ИПК СФУ, 2008.
3. Теория механизмов и машин. Версия 1.0 [Электронный ресурс] : практикум / П. Н. Сильченко, М. А. Мерко, М. В. Меснянкин и др. – Красноярск : ИПК СФУ, 2008.

Контрольные вопросы для самопроверки

1. Назовите цели и задачи кинематического анализа плоских рычажных механизмов.
2. Какие методы кинематического анализа механизмов вы знаете?
3. Поясните отличия графоаналитических методов кинематического анализа плоских рычажных механизмов.
4. Дайте определение понятия «план положений механизма» и поясните принцип его построения.
5. Как рассчитывается значение масштабного коэффициента плана положений механизма?
6. Какие положения выходного(ых) звена(ьев) называются «крайними» (граничными) положениями и как их определить?
7. Дайте определение понятий «коэффициент неравномерности средней скорости» и «ход механизма». Как определить их значения?
8. Поясните суть метода кинематических диаграмм.
9. Как определить значения масштабных коэффициентов осей времени, пути, аналогов скорости и ускорения?
10. Поясните суть и отличия графического дифференцирования и графического интегрирования.
11. Поясните суть метода кинематических планов.
12. Как построить план скоростей?
13. Как построить план ускорений?
14. Поясните принцип определения значений и направлений действия угловых скоростей звеньев механизма.
15. Поясните принцип определения значений и направлений действия угловых ускорений звеньев механизма.
16. Дайте формулировку теоремы подобия и поясните область ее применения.
17. В чем заключаются отличия метода кинематических диаграмм и метода планов?

Практическое занятие №3

Силовой анализ плоских рычажных механизмов: кривошипно-ползунного.

Цель работы:

Изучить методы силового анализа, а также научиться выполнять силовой анализ плоских рычажных механизмов.

Задание: Выполнить силовой расчет плоских рычажных механизмов. Изобразить в масштабе схемы структурных групп и показать силы, действующие на звенья групп со стороны отброшенных звеньев. Построить в масштабе план сил, действующих на группы. Определить реакции во всех кинематических парах.

Порядок выполнения:

1. Проанализировать кинематическую схему плоского рычажного механизма.
2. Определить значения и направления внешних и теоретических силовых факторов, действующих на звенья механизма, т. е. сил тяжести, сил инерции и моментов пар сил инерции.
3. Составить расчетную модель (схему), установив для механизма квазистатическое равновесие.
4. Построить план сил для каждой структурной группы.
5. Построить повернутый план скоростей.
6. Используя теорему В. И. Жуковского, определить значение уравновешивающей силы.
7. Рассчитать величину уравновешивающего момента пары сил.

Задания для самостоятельной работы:

1. Изучить последовательность выполнения силового анализа рычажных механизмов. [3] (С. 71-77);
2. Выполнить силовой анализ рычажного механизма. [3] Задачи 4.5-4.7 (С.77-79).

Основная литература

1. Теория механизмов и машин : учебное пособие / М. З. Коловский, А. Н. Евграфов [и др.]. - 3-е изд., испр. - М. : Академия, 2006. - 560 с.

Дополнительная литература

2. Теория механизмов и машин. Версия 1.0 [Электронный ресурс] : электрон.учеб. пособие / П. Н. Сильченко, М. А. Мерко, М. В. Меснянкин и др. – Электрон. дан. (3 Мб). – Красноярск : ИПК СФУ, 2008.

3. Теория механизмов и машин. Версия 1.0 [Электронный ресурс] : практикум / П. Н. Сильченко, М. А. Мерко, М. В. Меснянкин и др. – Красноярск : ИПК СФУ, 2008.

Контрольные вопросы для самопроверки

1. Поясните цели и задачи, решаемые в разделе «Динамика». Какие основные динамические параметры механизмов вы знаете?
2. Какие виды анализа механизмов раздела «Динамика» вам известны?
3. Дайте определения понятия «динамическая модель». Какие методы обеспечения эквивалентности динамических моделей механизмов вы знаете?
4. Поясните принцип построения динамической модели, пригодной для выполнения силового анализа.
5. Дайте определения понятий «уравновешивающая сила» и «уравновешивающий момент пары сил».
6. Какие параметры динамической модели, пригодной для выполнения силового анализа, вам известны?
7. Приведите классификацию силовых факторов, действующих на звенья механизмов.
8. Дайте определения внешних силовых факторов, действующих на звенья механизмов, и поясните, как определить их значения.
9. Дайте определения внутренних силовых факторов и поясните, как определить их значения и направления действия.
10. Дайте определения теоретических силовых факторов и поясните, как определить их значения и направления действия.
11. Поясните формулировку принципа Даламбера и область его использования.
12. Дайте определение теоремы И. Е. Жуковского и поясните область ее применения.
13. Какие режимы движения технической системы вы знаете?

9.2. Методические указания по выполнению курсовой работы

Курсовая работа по дисциплине «Теория механизмов и машин» состоит из аналитической и графической части. Аналитическая часть курсового проекта представляет собой расчетно-пояснительную записку (РПЗ), которая выполняется на стандартных листах писчей бумаги формата А4 и оформляется в соответствии с требованиями ЕСКД предъявляемыми к текстовым документам. Разделы пояснительной записки должны содержать не только решение требуемых заданий, но и пояснения к ним, т. е. необходимые уравнения, выводы соответствующих зависимостей, теоремы и расчеты, сопровождаемые графическими иллюстрациями или рисунками. В конце пояснительной записки приводится библиографический список литературных источников, использованных студентом при выполнении курсовой работы, в том числе дается библиография методических указаний и пособий.

Графическая часть курсовой работы выполняется на чертежной бумаге формата А1. Масштабные коэффициенты выбираются в зависимости от габаритных размеров изображаемой модели или расчетных схем.

Общими требованиями к содержанию расчетно-пояснительной записки курсовой работы являются: краткость и логическая последовательность изложения материала; точность формулировок, исключающих возможность неоднозначного толкования; наличие расчетных схем, эскизов, графиков; обоснование выбора материалов, расчетных коэффициентов и допускаемых напряжений со ссылкой на литературный источник.

Аналитическая часть представляется в виде пояснительной записки (не менее 35–40 с. формата А4) и состоит из следующих разделов:

Задание.

Содержание.

1. Структурный анализ плоского рычажного механизма.
2. Метрический синтез кинематической схемы плоского рычажного механизма. Масштабный коэффициент. План положения механизма.
3. Кинематический анализ плоского рычажного механизма. Векторные уравнения, таблицы линейных и угловых скоростей звеньев механизма.
4. Кинетостатический (силовой) анализ плоского рычажного механизма. Синтез динамической модели: определение сил и моментов пар сил инерции, силовой анализ структурных групп. Определение уравновешивающей силы с помощью теоремы И. Е. Жуковского. Определение величины уравновешивающего момента пары сил.
5. Структурный анализ простого зубчатого механизма. Определение геометрических параметров и синтез эвольвентного зацепления зубчатого механизма.

Графическая часть состоит из одного листа формата А1:

Лист 1 формата А1 Кинематический и кинетостатический (силовой) анализ плоского рычажного механизма.

Графический материал подшивается к пояснительной записке после списка используемых литературных источников.

Выполнение разделов курсовой работы осуществляется в следующей последовательности.

Описание задания для комплексного анализа машинного агрегата.

Приводится описание составляющих машин и механизмов технической системы, а также кратко описывается принцип их работы и взаимодействия друг с другом. Задание оформляется на листах белой бумаги формата А4, содержащих соответствующую рамку (приложение), и входит в состав пояснительной записки.

Раздел 1. Структурный анализ плоского рычажного механизма.

- 1) вычертить структурную схему механизма;
- 2) определить число, вид совершаемого движения и количество вершин подвижных звеньев, а также выявить число, название, класс, подвижность, вид контакта и замыкания всех кинематических пар, в том числе разнесенных, результат представить в виде таблиц;
- 3) определить число и вид кинематической цепи, выявить количество элементов стойки (число присоединений подвижных звеньев к стойке);
- 4) выбрав соответствующую структурную формулу, определить подвижность (число или степень подвижности) механизма;
- 5) выявить число, класс, вид и порядок структурных групп звеньев, а также число и подвижность первичных механизмов (групп начальных звеньев);
- 6) записать формулу состава структуры и определить класс механизма;
- 7) провести проверку полученных результатов.

Раздел 2. Синтез кинематической схемы плоского рычажного механизма.

- 1) выбрать масштабный коэффициент длин;
- 2) перевести все заданные геометрические параметры механизма, имеющие размерность длин, м, в масштабный коэффициент;
- 3) по полученным значениям в выбранном масштабном коэффициенте определить крайние (граничные) положения выходного(ых) звена(ев);
- 4) считая одно из крайних положений начальным, построить план положений плоского рычажного механизма для девяти положений ведущего (входного) звена;

Раздел 3. Кинематический анализ плоского рычажного механизма.

- 1) определить характерные точки механизма;
- 2) выявить траектории движения всех характерных точек механизма;
- 3) составить векторные уравнения, характеризующие распределение скоростей между характерными точками механизма;
- 4) выбрать масштабный коэффициент скоростей;

- 5) решая векторные уравнения, построить план скоростей для заданного положения ведущего (входного) звена;
- 6) определить значения скоростей характерных точек, а также величины и направления действия угловых скоростей всех звеньев механизма для заданного положения ведущего (входного) звена;
- 7) составить векторные уравнения, характеризующие распределение ускорений между характерными точками механизма;
- 8) выбрать масштабный коэффициент ускорений;
- 9) решая векторные уравнения, построить план ускорений для заданного положения ведущего (входного) звена;
- 10) определить значения ускорений характерных точек, а также величины и направления действия угловых ускорений всех звеньев механизма для заданного положения ведущего (входного) звена;
- 11) выявить значения углов положения ведущего (входного) звена, при которых скорость и ускорение характерной точки выходного звена достигает минимума и максимума.

Раздел 4. Кинестатический (силовой) анализ плоского рычажного механизма.

- 1) согласно составу структуры плоского рычажного механизма вычертить в масштабном коэффициенте длин структурные группы звеньев и первичный механизм для заданного положения ведущего звена;
- 2) приложить к звеньям структурных групп и первичного механизма вектора сил и моменты пар сил, сохраняя их направление и линии действия согласно расчетной модели (схемы) механизма;
- 3) для структурных групп и первичного механизма установить состояния силового равновесия, приложив к соответствующим характерным точкам необходимые виды реакции связей кинематических пар;
- 4) составить уравнения равновесия структурных групп и первичного механизма;
- 5) определить степень неопределимости структурных групп и первичного механизма, выявив количество неизвестных силовых факторов;
- 6) раскрыть неопределимость структурных групп и первичного механизма;
- 7) построить планы сил для каждой структурной группы и первичного механизма;
- 8) выполнить расчет значений реакций связей кинематических пар;
- 9) определить значения уравновешивающей силы и уравновешивающего момента пары сил.

Силовой анализ плоского рычажного механизма с использованием теоремы В. Н. Жуковского:

- 1) построить повернутый план скоростей;
- 2) используя теорему В. Н. Жуковского, перенести все силовые факторы с расчетной модели (схемы) в одноименные точки повернутого плана скоростей;
- 3) определить значение силового управляющего воздействия;
- 4) определить погрешность результатов расчетов, полученных по обоим выполненным видам силового анализа.

10. ПЕРЕЧЕНЬ ИНФОРМАЦИОННЫХ ТЕХНОЛОГИЙ, ИСПОЛЬЗУЕМЫХ ПРИ ОСУЩЕСТВЛЕНИИ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОГО ПРОЦЕССА ПО ДИСЦИПЛИНЕ

1. Microsoft Imagine Premium: Microsoft Windows Professional 7.
2. Microsoft Office 2007 Russian Academic OPEN No Level.
3. Антивирусное программное обеспечение Kaspersky Security;
4. Adobe Reader.

**11. ОПИСАНИЕ МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЙ БАЗЫ, НЕОБХОДИМОЙ
ДЛЯ ОСУЩЕСТВЛЕНИЯ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОГО ПРОЦЕССА ПО ДИСЦИПЛИНЕ**

<i>Вид занятия</i>	<i>Наименование аудитории</i>	<i>Перечень основного оборудования</i>	<i>№ ПЗ № Лк</i>
1	3	4	5
Лк	Лекционный кабинет	Системный блок JRU-corp i5-3470DVR+ Монитор Samsung 21.5 Телевизор LED 47 LG 47 (119см.) LB677V, учебная мебель	№ 1- №3
ПЗ	Лаборатория деталей машин и основ конструирования	Макеты рычажных механизмов: ТММ-03-М, ТММ03-11М, ТММ03-6М, ТММ03-4М, ТММ03-3М, ТММ03-10М, ТММ03-12М, ТММ03-7М, ТММ03-5М, ТММ03-8М, ТММ03-9М; приборы для вычерчивания зубьев зубчатых колес методом обкатки. (ТММ -42); учебная мебель	№ 1- №4
КР	Читальный зал №1	10-ПК i5-2500/Н67/4Gb(монитор TFT19 Samsung); принтер HP LaserJet P2055D; учебная мебель	-
СР	Читальный зал №1	10-ПК i5-2500/Н67/4Gb(монитор TFT19 Samsung); принтер HP LaserJet P2055D; учебная мебель	-

**ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ ДЛЯ ПРОВЕДЕНИЯ
ПРОМЕЖУТОЧНОЙ АТТЕСТАЦИИ ОБУЧАЮЩИХСЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ**

1. Описание фонда оценочных средств (паспорт)

№ компетенции	Элемент компетенции	Раздел	Тема	ФОС
ОПК-3	готовность применять систему фундаментальных знаний (математических, естественнонаучных, инженерных и экономических) для идентификации, формулирования и решения технических и технологических проблем эксплуатации транспортно-технологических машин и комплексов	1.Механизмы с низшими кинематическими парами	1.1. Механизмы и машины. Структурный анализ механизмов.	Вопросы к зачёту Тесты
			1.2. Кинематический анализ.	
			1.3. Динамика. Кинетостатический анализ.	

2. Вопросы к зачёту

№ п/п	Компетенции		ВОПРОСЫ К ЗАЧЕТУ	№ и наименование раздела
	Код	Определение		
1	2	3	4	5
1.	ОПК-3	готовность применять систему фундаментальных знаний (математических, естественнонаучных, инженерных и экономических) для идентификации, формулирования и решения технических и технологических проблем эксплуатации транспортно-технологических машин и комплексов	1. Машины. Виды машин. Примеры. 2. Механизмы. Классификация механизмов. Примеры. 3. Звенья механизмов. Виды звеньев механизмов. Примеры. 4. Кинематические пары. Классификация кинематических пар. Высшие и низшие кинематические пары. Их достоинства и недостатки. 5. Кинематические цепи. Виды кинематических цепей. Примеры. 6. Структура механизмов. Де-	1. Механизмы с низшими кинематическими парами

		<p>фекты структуры механизмов.</p> <p>7.Подвижность механизмов. Основные структурные формулы. Пример определения подвижности.</p> <p>8.Состав структуры механизмов по Ассуру. Структурные группы и первичные механизмы. Примеры.</p> <p>9.Структурные группы звеньев 2-го класса. Вид и порядок. Примеры.</p> <p>10.Структурный анализ плоских рычажных механизмов. Пример.</p> <p>11.Масштаб и масштабный коэффициент.</p> <p>12.Кинематический анализ. Цель, задачи и методы. Планы положения.</p> <p>13.Метод планов. План скоростей. Теорема подобия. Угловые скорости звеньев. Пример.</p> <p>14.Метод планов. План ускорений. Теорема подобия. Угловые ускорения звеньев. Пример.</p> <p>15.Динамика механизмов. Цель, задачи и виды анализа. Основные динамические параметры механизмов.</p> <p>16.Классификация силовых факторов, действующих на звенья механизмов.</p> <p>17.Внешние силовые факторы, действующие на звенья механизмов. Примеры.</p> <p>18.Внутренние силовые факторы, действующие на звенья механизмов. Примеры.</p> <p>19.Теоретические силовые факторы, действующие на звенья механизмов. Примеры.</p> <p>20.Силовой анализ плоских механизмов. Методы силового анализа.</p> <p>21.Теорема И. Е. Жуковского. Пример.</p>	
--	--	---	--

		<p>комплексов с использованием графических, аналитических и численных методов.</p>
--	--	--

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

Дисциплина теория механизмов и машин направлена на ознакомление с основами проектирования, изготовления, эксплуатации и ремонта механизмов и машин независимо от отрасли промышленности и транспорта. ТММ рассматривает общие методы и алгоритмы анализа и синтеза механизмов и машин. Дисциплина предусматривает формирование у будущих бакалавров общетехнических, конструкторских навыков, а также навыков эксплуатации механических систем, применяемых в конкретных отраслях производства и транспорта в целом. В результате изучения дисциплины завершается и реализуется общетехническая подготовка обучающихся. Изучение дисциплины предусматривает: лекции; практические занятия; курсовую работу; зачёт.

Приступая к изучению дисциплины теория механизмов и машин, обучающиеся должны ознакомиться с учебной программой, учебной, научной и методической литературой, имеющейся в библиотеке ФГБОУ ВО «БрГУ», получить в библиотеке рекомендованные учебники и учебно-методические пособия.

Практические занятия проводятся с целью закрепления и более тщательной проработки лекционного материала по основным разделам дисциплины «Теория механизмов и машин». Практическое занятие ограничено связано с другими формами организации учебно-воспитательного процесса, включая, прежде всего, самостоятельную работу обучающихся. На практические занятия выносятся узловые темы курса, усвоение которых определяет качество профессиональной подготовки обучающихся.

Особенностью практического занятия является возможность равноправного и активного участия каждого обучающегося в обсуждении рассматриваемых вопросов.

При подготовке к зачету повторять пройденный материал в строгом соответствии с учебной программой, примерным перечнем учебных вопросов, вынесенных на зачет и содержащихся в данной программе. Использовать литературу, рекомендованную преподавателем. При необходимости обратиться за консультацией и методической помощью к преподавателю. Решение практических задач или тестов и призван выявить уровень знаний студента по всем темам дисциплины. Тестовые задания обсуждаются и утверждаются на заседании кафедры машиноведения, механики и инженерной графики. Перечень вопросов, выносимых на зачёт, выдается лектором потока.

Выполнение курсовой работы по дисциплине «Теория механизмов и машин» преследует цели, направленные на закрепление, углубление и обобщение теоретических знаний, способствует развитию творческой инициативы и самостоятельности при принятии решений технических задач анализа и синтеза механизмов, а также повышению интереса к изучению дисциплины и получению навыков научно-исследовательской работы.

Видами заданий для внеаудиторной самостоятельной работы также являются:

- *для овладения знаниями*: чтение текста (учебника, первоисточника, дополнительной литературы), составление плана текста, графическое изображение структуры текста, конспектирование текста, выписки из текста, работа со словарями и справочниками, ознакомление с нормативными документами, учебно-исследовательская работа, использование аудио- и видеозаписей, компьютерной техники и Интернета и др.

- *для закрепления и систематизации знаний*: работа с конспектом лекции, обработка текста, повторная работа над учебным материалом (учебника, первоисточника, дополнительной литературы, аудио и видеозаписей), составление плана, составление таблиц для систематизации учебного материала, ответ на контрольные вопросы, заполнение рабочей тетради, аналитическая обработка текста.

- *для формирования умений*: решение задач и упражнений по образцу, решение вариативных задач, выполнение чертежей, схем, выполнение расчетов (графических работ), решение ситуационных (профессиональных) задач, проектирование и моделирование разных видов и компонентов профессиональной деятельности, опытно экспериментальная работа, рефлексивный анализ профессиональных умений с использованием аудио- и видеотехники и др.

АННОТАЦИЯ
рабочей программы дисциплины
Теория механизмов и машин

1. Цель и задачи дисциплины

Целью изучения дисциплины является анализ и синтез типовых механизмов и их систем. Задачей изучения дисциплины является:

-проектирование новых механизмов по заданным кинематическим и динамическим условиям (синтез механизмов);

-исследование существующих механизмов (анализ механизмов) с целью их усовершенствования и улучшения их эксплуатационных качеств, а также для получения данных для прочностных и технологических расчетов;

-разработка общих методов исследования структуры, геометрии, кинематики и динамики типовых механизмов и их систем;

-содействовать средствами данной дисциплины развитию личностных качеств, определяемых общими целями обучения и воспитания, изложенными в ООП (общей образовательной программе);

-привить навыки самообразования и самосовершенствования.

2. Структура дисциплины

2.1 Распределение трудоемкости по отдельным видам учебных занятий, включая самостоятельную работу: лекции 4 часа, практические занятия 6 часов, самостоятельная работа 58 часов.

Общая трудоемкость дисциплины составляет 72 часа, 2 зачетные единицы

2.2 Основные разделы дисциплины:

1. Механизмы с низшими кинематическими парами

3. Планируемые результаты обучения (перечень компетенций)

Процесс изучения дисциплины направлен на формирование следующих компетенций:

ОПК-3 - готовность применять систему фундаментальных знаний (математических, естественнонаучных, инженерных и экономических) для идентификации, формулирования и решения технических и технологических проблем эксплуатации транспортно-технологических машин и комплексов.

4. Вид промежуточной аттестации: зачёт, КР.

*Протокол о дополнениях и изменениях в рабочей программе
на 20___-20___ учебный год*

1. В рабочую программу по дисциплине вносятся следующие дополнения:

2. В рабочую программу по дисциплине вносятся следующие изменения:

Протокол заседания кафедры № _____ от «___» _____ 20___ г.,
(разработчик)

Заведующий кафедрой _____
(подпись) (Ф.И.О.)

**ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ ДЛЯ ТЕКУЩЕГО
КОНТРОЛЯ УСПЕВАЕМОСТИ ПО ДИСЦИПЛИНЕ**

1. Описание фонда оценочных средств (паспорт)

№ компетенции	Элемент компетенции	Раздел	Тема	ФОС
ОПК-3	готовность применить систему фундаментальных знаний (математических, естественно-научных, инженерных и экономических) для идентификации, формулирования и решения технических и технологических проблем эксплуатации транспортно-технологических машин и комплексов	1.Механизмы с низшими кинематическими параметрами	1.1. Механизмы и машины. Структурный анализ механизмов.	Отчет по ПЗ; Защита КР
			1.2. Кинематический анализ.	
			1.3. Динамика. Кинетостатический анализ.	

3. Описание показателей и критериев оценивания компетенций

Показатели	Оценка	Критерии
<p>знать: (ОПК-3) – классификацию, функциональные возможности и области применения основных видов механизмов; – методы расчета кинематических и динамических параметров движения механизмов;</p> <p>уметь: (ОПК-3) идентифицировать и классифицировать механизмы и устройства, используемые в конструкциях транспортно-технологических машин и комплексов, при наличии их чертежа или доступного для</p>	отлично	<p>Оценки «отлично» заслуживает обучающийся:</p> <ul style="list-style-type: none"> - обнаруживший всестороннее, систематическое знание: классификации, функциональных возможностей и области применения основных видов механизмов; методов расчета кинематических и динамических параметров движения механизмов. - умеющий идентифицировать и классифицировать механизмы и устройства, оценивать основные качественные характеристики механизмов и устройств, используемых в конструкциях транспортно-технологических машин и комплексов; - глубоко овладевший методами проектирования машин и оборудования лесного комплекса, в том числе, с использованием трехмерных моделей и

<p>разборки образца и оценивать их основные качественные характеристики;</p> <p>владеть: (ОПК-3)</p> <p>– методами проектирования транспортно-технологических машин и комплексов, в том числе, с использованием трехмерных моделей;</p> <p>– методами расчёта несущей способности элементов, узлов и агрегатов транспортно-технологических машин и комплексов с использованием графических, аналитических и численных методов.</p>		<p>методами расчёта несущей способности элементов и узлов транспортно-технологических машин и комплексов с использованием графических, аналитических и численных методов.</p>
	хорошо	<p>Оценки «хорошо» заслуживает обучающийся:</p> <ul style="list-style-type: none"> - обнаруживший полное знание: классификации, функциональных возможностей и области применения основных видов механизмов; методов расчета кинематических и динамических параметров движения механизмов; - проявивший умение идентифицировать и классифицировать механизмы и устройства, оценивать основные качественные характеристики механизмов и устройств, используемых в конструкциях транспортно-технологических машин и комплексов, - успешно владеющий методами проектирования транспортно-технологических машин и комплексов, в том числе, с использованием трехмерных моделей и методами расчёта несущей способности элементов и узлов транспортно-технологических машин и комплексов с использованием графических, аналитических и численных методов.
	удовлетворительно	<p>Оценки «удовлетворительно» заслуживает обучающийся:</p> <ul style="list-style-type: none"> - обнаруживший знания: классификации, функциональных возможностей и области применения основных видов механизмов; методов расчета кинематических и динамических параметров движения механизмов достаточные для дальнейшей учебы и предстоящей работы по профессии; - проявивший умение идентифицировать и классифицировать механизмы и устройства, оценивать основные качественные характеристики механизмов и устройств, используемых в конструкциях транспортно-технологических машин и комплексов в объеме, необходимом для дальнейшей учебы и предстоящей работы по профессии; - справляющийся с методами проектирования транспортно-технологических машин и комплек-

		<p>сов, в том числе, с использованием трехмерных моделей и методами расчёта несущей способности элементов и узлов транспортно-технологических машин и комплексов с использованием графических, аналитических и численных методов.</p>
	<p>неудовлетворительно</p>	<p>Оценка «неудовлетворительно» выставляется обучающемуся:</p> <ul style="list-style-type: none"> - обнаружившему пробелы в знаниях: классификации, функциональных возможностей и области применения основных видов механизмов; методов расчета кинематических и динамических параметров движения механизмов; - не умеющему идентифицировать и классифицировать механизмы и устройства, оценивать основные качественные характеристики механизмов и устройств, используемых в конструкциях транспортно-технологических машин и комплексов; - допустившему принципиальные ошибки в проектировании транспортно-технологических машин и комплексов и в расчётах несущей способности элементов и узлов транспортно-технологических машин и комплексов с использованием графических, аналитических и численных методов.

Программа составлена в соответствии с федеральным государственным образовательным стандартом высшего образования по направлению подготовки 23.03.03 Эксплуатация транспортно-технологических машин и комплексов от «14» декабря 2015 г. №1470

для набора 2016 года: и учебным планом ФГБОУ ВО «БрГУ» для заочной формы обучения от «25» февраля 2016 г. № 128;

для набора 2017 года: и учебным планом ФГБОУ ВО «БрГУ» для заочной формы обучения от «06» марта 2017 г. № 125;

для набора 2018 года: и учебным планом ФГБОУ ВО «БрГУ» для заочной формы обучения от «12» марта 2018 г. № 130.

Программу составил:

Кобзова И.О., ст.преподаватель кафедры ММиИГ _____

Рабочая программа рассмотрена и утверждена на заседании кафедры ММиИГ от «14» декабря 2018 г., протокол № 3

Заведующий кафедрой ММиИГ _____ Л.П. Григоревская

СОГЛАСОВАНО:

И.о. заведующего выпускающей кафедрой МиТ _____ Е.А. Слепенко

Директор библиотеки _____ Т.Ф. Сотник

Рабочая программа одобрена методической комиссией факультета МФ от «14» декабря 2018 г., протокол № 4

Председатель методической комиссии факультета МФ _____ Г.Н. Плеханов

СОГЛАСОВАНО:

Начальник учебно-методического управления _____ Г.П. Нежевец

Регистрационный № _____