

УТВЕРЖДАЮ
Декан факультета

« ____ » _____ 20__

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ **ПРИКЛАДНАЯ МЕХАНИКА**

Направление/специальность подготовки	12.03.05 Лазерная техника и лазерные технологии
Специализация/профиль/программа подготовки	Лазерная техника и лазерные технологии
Уровень высшего образования	Бакалавриат
Форма обучения	Очная
Факультет	И Информационные и управляющие системы
Выпускающая кафедра	И1 ЛАЗЕРНАЯ ТЕХНИКА
Кафедра-разработчик рабочей программы	Н1 Системы приводов, мехатроника и робототехника

КУРС	СЕМЕСТР	ОБЩАЯ ТРУДОЁМКОСТЬ (ЗАЧЕТНЫХ ЕДИНИЦ)	ЧАСЫ (по наличию видов занятий)									ВИД ПРОМЕЖУТОЧНОГО КОНТРОЛЯ
			ОБЩАЯ ТРУДОЁМКОСТЬ	АУДИТОРНЫЕ ЗАНЯТИЯ				САМОСТОЯТЕЛЬНАЯ РАБОТА				
				ВСЕГО	ЛЕКЦИИ	ЛАБОРАТОРНЫЙ ПРАКТИКУМ	ПРАКТИЧЕСКИЕ ЗАНЯТИЯ	ВСЕГО	КУРСОВОЙ ПРОЕКТ	КУРСОВАЯ РАБОТА	ДРУГИЕ ВИДЫ САМОСТ. РАБОТЫ	
2	3	4	144	51	34	0	17	93	0	0	93	диф. зач.

ЛИСТ СОГЛАСОВАНИЯ

**РАБОЧАЯ ПРОГРАММА СОСТАВЛЕНА В СООТВЕТСТВИИ С ТРЕБОВАНИЯМИ ФЕДЕРАЛЬНОГО
ГОСУДАРСТВЕННОГО ОБРАЗОВАТЕЛЬНОГО СТАНДАРТА ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ (ФГОС ВО)**

12.03.05 Лазерная техника и лазерные технологии

год набора группы: 2026

Программу составили:

Кафедра Н1 Системы приводов, мехатроника и робототехника
Мельников Роман Вячеславович, к.т.н., доцент

Кафедра Н1 Системы приводов, мехатроника и робототехника
Попов Валерий Владимирович, к.т.н., доцент

Программа рассмотрена
на заседании кафедры-разработчика
рабочей программы **Н1 Системы приводов, мехатроника и робототехника**

Заведующий кафедрой Чернусь П.П., к.т.н., доц.

Программа рассмотрена
на заседании выпускающей кафедры

И1 ЛАЗЕРНАЯ ТЕХНИКА

Заведующий кафедрой Бореишо А.С., д.т.н., проф.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ

ПРИКЛАДНАЯ МЕХАНИКА

Разделы рабочей программы

1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ
2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ООП ВО
3. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ
4. ФОРМЫ КОНТРОЛЯ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ
5. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ
6. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

Приложения к рабочей программе дисциплины

- Приложение 1. Аннотация рабочей программы
- Приложение 2. Технологии и формы обучения
- Приложение 3. Фонды оценочных средств

1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

Целью освоения дисциплины является формирование следующих компетенций:

ОПК-1 — Способен применять естественнонаучные и общетехнические знания, методы математического анализа и моделирования в инженерной деятельности, связанной с проектированием, конструированием и технологиями производства лазерной техники

Формированию компетенций служит достижение следующих результатов образования:

ОПК-1

знания:

на уровне представлений:

- устройство и принципы проектирования и выбора типовых механизмов и машин, методы исследования их кинематических и динамических свойств;

- постановку и пути решения задач структурного, кинематического, силового и динамического анализа и синтеза механизмов и машин;

- теоретические основы расчета и выбора основных параметров механизмов и машин;

умения:

теоретически и практически уметь:

- составлять математические модели для кинематических, силовых и динамических расчетов;

- определять число степеней свободы механических систем;

- определять кинематические параметры движения основных типов механизмов;

навыки:

- выполнения расчетов по структурному, кинематическому, силовому и динамическому анализу и синтезу механизмов и машин.

2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ООП ВО

Дисциплина **ПРИКЛАДНАЯ МЕХАНИКА** является дисциплиной **обязательной части блока 1** программы подготовки по направлению *12.03.05 Лазерная техника и лазерные технологии*.

Содержание дисциплины является логическим продолжением дисциплин: **ВЫСШАЯ МАТЕМАТИКА, ФИЗИКА**.

Содержание дисциплины является основой для освоения дисциплин: **ОБЩАЯ ТЕОРИЯ ИЗМЕРЕНИЙ, МОЩНЫЕ ЛАЗЕРЫ**.

Предварительные компетенции, сформированные у обучающегося до начала изучения дисциплины:

- ОПК-1 — Способен применять естественнонаучные и общетехнические знания, методы математического анализа и моделирования в инженерной деятельности, связанной с проектированием, конструированием и технологиями производства лазерной техники
- ОПК-3 — Способен проводить экспериментальные исследования и измерения, обрабатывать и представлять полученные данные с учетом специфики методов и средств лазерных исследований и измерений

3. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

Общая трудоемкость дисциплины составляет 4 з.е., 144 ч.

3.1. Содержание (дидактика) дисциплины

КУРС	СЕМЕСТР	Наименование разделов и дидактических единиц	ВСЕГО	Аудиторные занятия в контактной форме			Самостоятельная работа студентов	Формируемая компетенция, %
				ВСЕГО	Лекции	Практические занятия		ОПК-1
2	3	Раздел 1. Введение. Общие понятия курса. 1.1. Введение – постановка задач. Основные понятия. 1.2. Звенья, кинематические пары, их классификация. Кинематические цепи, механизмы, пассивные связи. Число степеней свободы. 1.3. Классификации механизмов. Алгоритмы структурного анализа и синтеза.	4	2	2	0	2	4
2	3	Раздел 2. Кинематический анализ и синтез плоских рычажных механизмов. 2.1. Постановка задач. Возможности рычажных механизмов. 2.2. Метод планов. 2.3. Метод векторных контуров. 2.4. Метод преобразования координат.	9	4	2	2	5	8
2	3	Раздел 3. Кулачковые механизмы. 3.1. Классификация. 3.2. Основные геометрические параметры. 3.3. Передача сил, угол давления, явление заклинивания. 3.4. Определение основных геометрических параметров для различных типов кулачковых механизмов. 3.5. Профилирование кулачков.	9	5	4	1	4	6
2	3	Раздел 4. Фрикционные передачи. 4.1. Общие положения. Скольжение в контакте и расчет на выносливость. 4.2. Краткие сведения о некоторых типах вариаторов. 4.3. Ременные передачи. Геометрические параметры.	15	5	4	1	10	10
2	3	Раздел 5. Механические передачи. Зубчатые механизмы. 5.1. Классификация. 5.2. Цилиндрические передачи. Основной закон зацепления 5.3. Эвольвентное зацепление. Основные параметры зубчатого колеса и зубчатого зацепления. 5.4. Силы, действующие в зацеплении цилиндрических передач. 5.5. Планетарные и дифференциальные зубчатые механизмы. 5.6. Конические зубчатые передачи. 5.7. Червячные передачи. Геометрия, кинематика и точность. 5.8. Силы в зацеплении и к.п.д. червячных цилиндрических передач. 5.9. Цепные передачи. Приводные цепи и звездочки. Геометрический расчет.	41	16	10	6	25	25
2	3	Раздел 6. Валы, оси и опорные устройства. 6.1. Общие сведения. Расчет валов на прочность 6.2. Жесткость и колебания валов. Примеры конструкций. Балансировка вращающихся валов. 6.3. Опоры. Общие сведения. Конструкция опор скольжения. 6.4. Расчет подшипников скольжения. 6.5. Подшипники качения. Конструкция и классификация. 6.6. Расчет подшипников качения на долговечность и статическую грузоподъемность.	25	8	4	4	17	17
2	3	Раздел 7. Упругие элементы и муфты. 7.1. Общие сведения. Выбор материалов. 7.2. Цилиндрические винтовые пружины. 7.3. Тарельчатые и кольцевые пружины. 7.4. Муфты. Глухие муфты, компенсирующие муфты. 7.5. Подвижные и упругие муфты. 7.6. Самодействующие муфты.	17	2	2	0	15	15
2	3	Раздел 8. Соединения деталей машин. 8.1. Разъемные соединения. Общие сведения. 8.2. Классификация резьб и их основные параметры. 8.3. Крепежные детали, их конструкция и материалы. 8.4. Расчет болтов на прочность. 8.5. Пример расчета группового болтового соединения. 8.6. Способы повышения несущей способности болтовых соединений. 8.7. Соединения вал (ось)-ступица. Шпоночные соединения. 8.8. Зубчатые (шлицевые) соединения. 8.9. Неразъемные соединения. Соединения с натягом. 8.10. Сварные соединения. 8.11. Паяные и клеевые соединения. 8.12. Заклепочные соединения.	24	9	6	3	15	15
Всего за 3 семестр			144	51	34	17	93	100
Всего по дисциплине			144	51	34	17	93	100

3.2. Аудиторный практикум

№ п/п	Номер и наименование раздела дисциплины	Тема практического занятия	Объем, ауд. часов
1	Раздел 2. Кинематический анализ и синтез плоских рычажных механизмов.	Структурный анализ механизмов. Решение задач по кинематическому анализу рычажных механизмов	2
2	Раздел 3. Кулачковые механизмы.	Определение кинематических параметров кулачкового механизма, построение профиля кулачка.	1
3	Раздел 4. Фрикционные передачи.	Решение задач по определению основных геометрических параметров ременных передач.	1
4	Раздел 5. Механические передачи. Зубчатые механизмы.	Методы изготовления зубчатых колес, явления подреза и заострения зуба, минимальное число зубьев. Решение задач по проектировочному и проверочному расчету цилиндрических и конических зубчатых зацеплений.	4
5		Решение задач по определению основных геометрических	2

		параметров цепных передач.	
6	Раздел 6. Валы, оси и опорные устройства.	Решение задач по расчету и выбору геометрических размеров валов и осей. Определение нагрузок, действующих на опорные узлы. Выбор подшипников.	2
7		Балансировка вращающихся валов.	2
8	Раздел 8. Соединения деталей машин.	Болтовые и шлицевые соединения. Типы, расчет нагрузок. Решение задач по расчету болтовых и шлицевых соединений. Соединение деталей с помощью сварки. Расчет сварных швов. Заклёпочные соединения, методы расчёта.	3
Всего за 3 семестр			17

3.3. Самостоятельная работа студента (СРС)

№ п/п	Номер и наименование раздела дисциплины	Содержание учебного задания	Объем, часов
1	Раздел 1. Введение. Общие понятия курса.	Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по лекциям и рекомендуемой литературе. Подготовка к практическим занятиям. Выполнение домашнего задания.	2
2	Раздел 2. Кинематический анализ и синтез плоских рычажных механизмов.	Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по лекциям и рекомендуемой литературе. Подготовка к практическим занятиям. Выполнение домашнего задания.	5
3	Раздел 3. Кулачковые механизмы.	Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по лекциям и рекомендуемой литературе. Подготовка к практическим занятиям.	4
4	Раздел 4. Фрикционные передачи.	Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по лекциям и рекомендуемой литературе. Подготовка к практическим занятиям.	10
5	Раздел 5. Механические передачи. Зубчатые механизмы.	Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по лекциям и рекомендуемой литературе. Подготовка к практическим занятиям.	25
6	Раздел 6. Валы, оси и опорные устройства.	Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по лекциям и рекомендуемой литературе. Подготовка к практическим занятиям.	17
7	Раздел 7. Упругие элементы и муфты.	Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по лекциям и рекомендуемой литературе. Подготовка к практическим занятиям.	15
8	Раздел 8. Соединения деталей машин.	Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по лекциям и рекомендуемой литературе. Подготовка к практическим занятиям. Подготовка к диф. зачёту	15
Всего за 3 семестр			93

4. ФОРМЫ КОНТРОЛЯ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

СЕМЕСТР	НЕДЕЛИ СЕМЕСТРА																
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
3			ВРЗД	ДЗ	Отч. по ПЗ	ДР	ДЗ, Отч. по ПЗ			ДР	Отч. по ПЗ	ВРЗД		ВРЗД	Отч. по ПЗ	ДР	ВРЗД, диф. зач.

Условные обозначения:

- ДР – диагностическая работа;
- ВРЗД – вопросы по разделу;
- ДЗ – домашнее задание;
- Отч. по ПЗ – отчет по практическому заданию;
- диф. зач. – дифференцированный зачет.

Текущий контроль успеваемости студентов проводится в дискретные временные интервалы в следующих формах:

- диагностическая работа;
- вопросы по разделу;

- домашнее задание;
- отчет по практическому заданию.

Промежуточная аттестация проводится в формах:

- дифференцированный зачет.

5. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

5.1. Основная литература по дисциплине:

1. В. И. Осипов. . Прикладная механика. СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2015, эл. рес.
2. В. Ю. Лавров. . Введение в теорию механизмов и машин. СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2016, 113 экз.
3. М. Н. Иванов, В. А. Финогенов. . Детали машин. Москва: Юрайт, 2023, эл. рес.
4. Н. А. Бильдюк, С. И. Каратушин, Г. Д. Малышев. . Детали машин. СПб.: Политехника, 2015, 200 экз.

5.2. Дополнительная литература по дисциплине:

не требуется.

5.3. Периодические издания:

1. Естественные и технические науки;
2. Проблемы машиностроения и автоматизации.

5.4. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети "Интернет", необходимых для освоения дисциплины, электронные библиотечные системы:

1. <https://library.voenmeh.ru/> — Библиотека БГТУ "ВОЕНМЕХ". — Фундаментальная библиотека БГТУ «ВОЕНМЕХ» им. Д.Ф. Устинова;
2. <http://e.lanbook.com/> — ЭБС Лань;
3. <https://urait.ru/> — Главная – Образовательная платформа Юрайт. Для вузов и ссузов;
4. <https://urait.ru/> — Образовательная платформа «Юрайт». Для вузов и ссузов..

Современные профессиональные базы данных:

1. <https://rusneb.ru> – Национальная электронная библиотека (НЭБ);
2. <https://cyberleninka.ru/> - Научная электронная библиотека «Киберленинка»;
- <http://www.rfbr.ru/rffi/ru/library> - Полнотекстовая электронная библиотека Российского фонда фундаментальных исследований.

Информационные справочные системы:

1. Техэксперт – Информационный портал технического регулирования: Нормы, правила, стандарты РФ;
2. http://library.voenmeh.ru/jirbis2/index.php?option=com_irbis&view=irbis&Itemid=457 - БД ГОСТов собственной генерации БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова;
3. <http://www.consultant.ru/>- КонсультантПлюс- информационный портал правовой информации.

5.5. Программное обеспечение:

не требуется.

5.6. Информационные технологии:

взаимодействие с обучающимися посредством ЭИОС Moodle БГТУ «ВОЕНМЕХ» им. Д.Ф. Устинова.

6. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

6.1. Лекционные занятия:

специализированные требования по оборудованию отсутствуют; аудитория с посадочными местами по количеству студентов; доска.

6.2. Практические занятия:

1. Установки для динамической балансировки ротора;
2. Модели рычажных, кулачковых, зубчатых и др. учебных механизмов в количестве;
3. Аудитория с числом посадочных мест не меньше количества обучающихся.

6.3. Прочее:

1. рабочее место преподавателя, оснащенное компьютером с доступом в Интернет;
2. рабочие места студентов, оснащенные компьютерами с доступом в Интернет, предназначенные для работы в электронной образовательной среде.

Аннотация рабочей программы

Дисциплина **ПРИКЛАДНАЯ МЕХАНИКА** является дисциплиной **обязательной части блока 1** программы подготовки по направлению *12.03.05 Лазерная техника и лазерные технологии*. Дисциплина реализуется на факультете *Н Робототехника и инновационная инженерия* БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д.Ф. Устинова кафедрой *Н1 Системы приводов, мехатроника и робототехника*.

Дисциплина нацелена на формирование *компетенций*:

ОПК-1 Способен применять естественнонаучные и общетехнические знания, методы математического анализа и моделирования в инженерной деятельности, связанной с проектированием, конструированием и технологиями производства лазерной техники.

Содержание дисциплины охватывает круг вопросов, связанных с теорией машин и механизмов, а также деталей машин. Рассмотрена структура и классификация различных механизмов, приведён их кинематический и силовой анализ, некоторые вопросы динамики машин. Представлены основные типовые группы деталей машин, их конструкции.

Программой дисциплины предусмотрены следующие **виды контроля**:

Текущий контроль успеваемости студентов проводится в дискретные временные интервалы в следующих формах:

- диагностическая работа;
- вопросы по разделу;
- домашнее задание;
- отчет по практическому заданию.

Промежуточная аттестация проводится в формах:

- дифференцированный зачет.

Общая трудоемкость освоения дисциплины составляет **4 з.е., 144 ч.** Программой дисциплины предусмотрены лекционные занятия (**34 ч.**), практические занятия (**17 ч.**), самостоятельная работа студента (**93 ч.**).

ТЕХНОЛОГИИ И ФОРМЫ ОБУЧЕНИЯ

Рекомендации по освоению дисциплины для студента

Трудоемкость освоения дисциплины составляет 144 ч., из них 51 ч. аудиторных занятий, и 93 ч., отведенных на самостоятельную работу студента.

Рекомендации по распределению учебного времени по видам самостоятельной работы и разделам дисциплины приведены в таблице.

Контроль освоения дисциплины производится в соответствии с Положением о текущем, рубежном контроле успеваемости и промежуточной аттестации обучающихся.

Формы контроля и критерии оценивания приведены в приложении 3 к Рабочей программе.

Наименование работы	Рекомендуемая литература	Трудоемкость, час.
Раздел 1. Введение. Общие понятия курса.		
Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по лекциям и рекомендуемой литературе. Подготовка к практическим занятиям. Выполнение домашнего задания.	В. Ю. Лавров. . Введение в теорию механизмов и машин: СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2016 (1гл.) В. И. Осипов. . Прикладная механика: СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2015 (1гл.) М. Н. Иванов, В. А. Финогенов. . Детали машин: Москва: Юрайт, 2023 (1)	2
Итого по разделу 1		2
Раздел 2. Кинематический анализ и синтез плоских рычажных механизмов.		
Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по лекциям и рекомендуемой литературе. Подготовка к практическим занятиям. Выполнение домашнего задания.	В. Ю. Лавров. . Введение в теорию механизмов и машин: СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2016 (2гл.) В. И. Осипов. . Прикладная механика: СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2015 (2гл,3гл)	5
Итого по разделу 2		5
Раздел 3. Кулачковые механизмы.		
Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по лекциям и рекомендуемой литературе. Подготовка к практическим занятиям.	В. И. Осипов. . Прикладная механика: СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2015 (4гл.) В. Ю. Лавров. . Введение в теорию механизмов и машин: СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2016 (3гл.)	4
Итого по разделу 3		4
Раздел 4. Фрикционные передачи.		
Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по лекциям и рекомендуемой литературе. Подготовка к практическим занятиям.	В. И. Осипов. . Прикладная механика: СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2015 (5гл.) Н. А. Бильдюк, С. И. Каратушин, Г. Д. Мальшев. . Детали машин:	10

	СПб.: Политехника, 2015 (12гл.,13гл.)	
Итого по разделу 4		10
Раздел 5. Механические передачи. Зубчатые механизмы.		
Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по лекциям и рекомендуемой литературе. Подготовка к практическим занятиям.	В. И. Осипов. . Прикладная механика: СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2015 (6гл.,) Н. А. Бильдюк, С. И. Каратушин, Г. Д. Мальшев. . Детали машин: СПб.: Политехника, 2015 (14гл.-16гл.) В. Ю. Лавров. . Введение в теорию механизмов и машин: СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2016 (4гл.)	25
Итого по разделу 5		25
Раздел 6. Валы, оси и опорные устройства.		
Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по лекциям и рекомендуемой литературе. Подготовка к практическим занятиям.	В. Ю. Лавров. . Введение в теорию механизмов и машин: СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2016 (6гл.) В. И. Осипов. . Прикладная механика: СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2015 (8гл.,)	17
Итого по разделу 6		17
Раздел 7. Упругие элементы и муфты.		
Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по лекциям и рекомендуемой литературе. Подготовка к практическим занятиям.	В. И. Осипов. . Прикладная механика: СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2015 (9гл., 10гл.) Н. А. Бильдюк, С. И. Каратушин, Г. Д. Мальшев. . Детали машин: СПб.: Политехника, 2015 (20гл.,21гл.)	15
Итого по разделу 7		15
Раздел 8. Соединения деталей машин.		
Изучение предусмотренных программой дидактических единиц по лекциям и рекомендуемой литературе. Подготовка к практическим занятиям. Подготовка к диф. зачёту	Н. А. Бильдюк, С. И. Каратушин, Г. Д. Мальшев. . Детали машин: СПб.: Политехника, 2015 (8гл.-11гл.) В. И. Осипов. . Прикладная механика: СПб.БГТУ "ВОЕНМЕХ" им. Д. Ф. Устинова, 2015 (11гл.)	15
Итого по разделу 8		15

ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ

Фонд оценочных средств, позволяющие оценить результаты обучения по данной дисциплине, включают в себя:

- диагностическая работа
- вопросы по разделу;
- домашнее задание;
- отчет по практическому заданию;
- дифференцированный зачет.

Критерии оценивания

Диагностическая работа

Диагностическая работа проводится в форме теста в ЭИОС Moodle:

- при правильном ответе менее чем на 60% вопросов - не аттестация;
- при правильном ответе на 60% вопросов и более - аттестация.

Вопросы по разделу

Вопросы по разделам приведены в УМК дисциплины и составлены на основании тем, изучаемых согласно данной рабочей программе.

При ответе на вопросы по разделу студент должен дать полный обоснованный ответ на два вопроса, а также обоснованно ответить на дополнительные вопросы преподавателя (не более пяти).

Домашнее задание

По дисциплине предусмотрено выполнение двух домашних заданий. Тематика первого домашнего задания касается структурного анализа механизмов, определения их подвижности. Второе домашнее задание касается кинематического анализа рычажных механизмов. Варианты домашних заданий приведены в УМК дисциплины. Отчет по домашнему заданию представляется в рукописном, печатном или электронном виде. Защита д.з. проходит в форме ответов на вопросы преподавателя. По результатам защиты выставляется оценка по пятибалльной системе.

Отчет по практическому заданию

Отчет по практическому заданию представляется в рукописном, печатном или электронном виде. Процедура приема п.з. проходит в форме ответов на вопросы преподавателя. По результатам выставляется оценка по пятибалльной системе.

Дифференцированный зачет

Дифференцированный зачет проводится в устной или письменной форме. На зачет студент получает 2 вопроса, время на подготовку ответов — 20 минут. При правильных и полных ответах выставляется оценка «зачтено-отлично». Если ответ неполный, преподаватель задает дополнительные вопросы. При правильных ответах на все дополнительные вопросы выставляется оценка «зачтено-отлично», в противном случае, если правильных ответов более 80%, выставляется оценка «зачтено-хорошо». Для получения оценки «зачтено-удовлетворительно» необходимо правильно ответить не менее чем на 60% вопросов. Если студент ответил менее чем на 60% дополнительных вопросов, выставляется оценка «не зачтено».

Студент имеет право на получение оценки по дисциплине в соответствии с действующим на момент освоения дисциплины "Положением БГТУ о балльно-рейтинговой системе" и технологической картой по данной дисциплине. В случае несогласия с оценкой, которая может быть проставлена в соответствии с балльно-рейтинговой системой, студент имеет право на сдачу дифференцированного зачёта в соответствии с нормативными актами БГТУ "ВОЕНМЕХ" и другими нормативными документами.

Паспорт фонда оценочных средств

КУРС	СЕМЕСТР	Наименование разделов и дидактических единиц	ВСЕГО	Аудиторные занятия в контактной форме			Самостоятельная работа студентов	Формируемая компетенция, %	НАИМЕНОВАНИЕ ОЦЕНОЧНОГО СРЕДСТВА
				ВСЕГО	Лекции	Практические занятия		ОПК-1	
2	3	Раздел 1. Введение. Общие понятия курса.	4	2	2	0	2	4	Вопросы по разделу, Домашнее задание
2	3	Раздел 2. Кинематический анализ и синтез плоских рычажных механизмов.	9	4	2	2	5	8	Отчет по практическому заданию, Домашнее задание
2	3	Раздел 3. Кулачковые механизмы.	9	5	4	1	4	6	Отчет по практическому заданию
2	3	Раздел 4. Фрикционные передачи.	15	5	4	1	10	10	Вопросы по разделу
2	3	Раздел 5. Механические передачи. Зубчатые механизмы.	41	16	10	6	25	25	Отчет по практическому заданию
2	3	Раздел 6. Валы, оси и опорные устройства.	25	8	4	4	17	17	Отчет по практическому заданию, Вопросы по разделу
2	3	Раздел 7. Упругие элементы и муфты.	17	2	2	0	15	15	Вопросы по разделу
2	3	Раздел 8. Соединения деталей машин.	24	9	6	3	15	15	Вопросы по разделу
Всего за 3 семестр			144	51	34	17	93	100	
Всего по дисциплине			144	51	34	17	93	100	

Оценочные материалы по дисциплине ПРИКЛАДНАЯ МЕХАНИКА

ОПК-1 - Способен применять естественнонаучные и общетехнические знания, методы математического анализа и моделирования в инженерной деятельности, связанной с проектированием, конструированием и технологиями производства лазерной техники

№ 1 Прочитайте текст и запишите развернутый обоснованный ответ
Сформулируйте основной принцип Даламбера.

№ 2 Прочитайте текст и запишите развернутый обоснованный ответ
Что называют группой Ассура?

№ 3 Прочитайте текст и установите соответствие
Выберите какое движение совершает звено

- | | |
|--------------|---|
| 1 – Кривошип | а – поступательное |
| 2 – Ползун | б – вращательное на угол больше 360 град. |
| 3 – Шатун | в – сложное |

№ 4 Прочитайте текст и установите соответствие
Выберите к какому виду относятся указанные силы и моменты.

- | | |
|---|---------------------|
| 1 – Силы тяжести | а - Внутренние силы |
| 2 – Силы трения | б – Внешние силы |
| 3 – Момент от двигателя, приложенный к входному звену | в – движущие силы |

№ 5 Прочитайте текст и установите последовательность
Порядок силового расчета рычажного механизма

1. Прикладываются внешние силы (в том числе и силы инерции).
- 2.Силовой расчет проводится для каждой структурной группы, последовательно, начиная с группы, содержащей выходное звено.
3. Из схемы механизма выделяются входные звенья (числом $W_{мех.}$).
4. Оставшаяся часть звеньев отделяется от стойки и расчленяется на структурные группы.

№ 6 Прочитайте текст и установите последовательность
Последовательность кинематического анализа рычажного механизма методом векторных контуров.

1. Составляется уравнение замкнутого векторного контура.
2. Выбирается система координат, связанная со стойкой.
3. Каждое звено представляется в виде вектора.
4. Векторное уравнение проецируется на оси координат.
5. Решаются полученные алгебраические уравнения.

№ 7 Прочитайте текст, выберите правильный ответ и запишите аргументы, обосновывающие выбор ответа
Когда возможно заклинивание кулачкового механизма?

1. Когда скорость вращения кулачка превышает допустимую величину.
 2. Когда угол давления превышает допустимую величину.
 3. Когда радиус базовой окружности превышает допустимую величину.
 4. Когда силы инерции превышают допустимую величину.
- № 8 Прочитайте текст, выберите правильный ответ и запишите аргументы, обосновывающие выбор ответа
- Почему винтовой механизм обладает свойством необратимости движения.
1. Винт совершает вращательное движение, а гайка поступательное.
 2. Угол трения в паре винт-гайка больше угла подъема винтовой линии.
 3. Слишком велики силы инерции.
 4. Слишком большое число заходов резьбы.
- № 9 Прочитайте текст, выберите правильный ответ и запишите аргументы, обосновывающие выбор ответа
- Когда появляется явление подрезания ножки зуба.
1. При малом модуле зубчатого зацепления.
 2. При слишком большом модуле зубчатого зацепления.
 3. При изготовлении зубчатого колеса с числом зубьев меньше допускаемого.
 4. При большом крутящем моменте.
- № 10 Прочитайте текст, выберите правильные ответы и запишите аргументы, обосновывающие выбор ответов
- Какие зубчатые механизмы относятся к механизмам с подвижными осями?
1. Косозубые зубчатые механизмы.
 2. Червячные зубчатые механизмы.
 3. Планетарные зубчатые механизмы.
 4. Дифференциальные зубчатые механизмы.
- № 11 Прочитайте текст, выберите правильные ответы и запишите аргументы, обосновывающие выбор ответов
- В каких зубчатых передачах потребуется установка радиально-упорного подшипника?
1. Цилиндрическая.
 2. Косозубая.
 3. Винтовая.
 4. Шевронная.
- № 12 Прочитайте текст, выберите правильные ответы и запишите аргументы, обосновывающие выбор ответов
- Какие методы кинематического анализа рычажного механизма являются аналитическими?
1. Метод планов.
 2. Метод векторных контуров.
 3. Метод передаточных функций.
 4. Метод преобразования координат.