



МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
«Магнитогорский государственный технический университет им. Г.И. Носова»



УТВЕРЖДАЮ
Директор ИГДиТ
И.А. Пыталев

13.02.2024 г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

ТЕОРИЯ МЕХАНИЗМОВ ГОРНЫХ МАШИН И ОБОРУДОВАНИЯ

Направление подготовки (специальность)
21.05.04 Горное дело

Направленность (профиль/специализация) программы
Горные машины и оборудование

Уровень высшего образования - специалитет

Форма обучения
очная

Институт/ факультет	Институт горного дела и транспорта
Кафедра	Горных машин и транспортно-технологических комплексов
Курс	3
Семестр	6

Магнитогорск
2024 год

Рабочая программа составлена на основе ФГОС ВО - специалитет по специальности 21.05.04 Горное дело (приказ Минобрнауки России от 12.08.2020 г. № 987)

Рабочая программа рассмотрена и одобрена на заседании кафедры Горных машин и транспортно-технологических комплексов

13.02.2024, протокол № 4

Зав. кафедрой  А.И. Курочкин

Рабочая программа одобрена методической комиссией ИГДиТ

19.02.2024 г. протокол № 3

Председатель  И.А. Пыталев

Рабочая программа составлена:

доцент кафедры ГМиТТК,

докт. техн. наук


И.М. Кутлубаев

Рецензент:

Зам. начальника КРЦ-2 ООО "ОСК",  С.В. Немков

Лист актуализации рабочей программы

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для реализации в 2024 - 2025 учебном году на заседании кафедры Горных машин и транспортно-технологических

Протокол от _____ 20__ г. № ____
Зав. кафедрой _____ А.И. Курочкин

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для реализации в 2025 - 2026 учебном году на заседании кафедры Горных машин и транспортно-технологических

Протокол от _____ 20__ г. № ____
Зав. кафедрой _____ А.И. Курочкин

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для реализации в 2026 - 2027 учебном году на заседании кафедры Горных машин и транспортно-технологических

Протокол от _____ 20__ г. № ____
Зав. кафедрой _____ А.И. Курочкин

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для реализации в 2027 - 2028 учебном году на заседании кафедры Горных машин и транспортно-технологических

Протокол от _____ 20__ г. № ____
Зав. кафедрой _____ А.И. Курочкин

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для реализации в 2028 - 2029 учебном году на заседании кафедры Горных машин и транспортно-технологических

Протокол от _____ 20__ г. № ____
Зав. кафедрой _____ А.И. Курочкин

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для реализации в 2029 - 2030 учебном году на заседании кафедры Горных машин и транспортно-технологических

Протокол от _____ 20__ г. № ____
Зав. кафедрой _____ А.И. Курочкин

1 Цели освоения дисциплины (модуля)

Цели освоения дисциплины:

- формирование и развитие способности использовать законы и методы математики, естественных, гуманитарных и экономических наук при решении профессиональных задач;
- формирование и развитие способности в составе коллектива исполнителей участвовать в выполнении теоретических и экспериментальных научных исследований по поиску и проверке новых идей совершенствования наземных транспортно-технологических машин, их технологического оборудования и создания комплексов на их базе;
- формирование и развитие способности в составе коллектива исполнителей участвовать в разработке конструкторско-технической документации новых или модернизируемых образцов наземных транспортно-технологических машин и комплексов;
- овладение достаточным уровнем общепрофессиональных и профессиональных компетенций в соответствии с требованиями ФГОС 3++ по специальности 21.05.04 Горное дело, специализация Горные машины и оборудование.

2 Место дисциплины (модуля) в структуре образовательной программы

Дисциплина Теория механизмов горных машин и оборудования входит в часть учебного плана формируемую участниками образовательных отношений образовательной программы.

Для изучения дисциплины необходимы знания (умения, владения),
Соппротивление материалов

Физика

Теоретическая механика

Высшая математика

Знания (умения, владения), полученные при изучении данной дисциплины будут необходимы для изучения дисциплин/практик:

Технология машиностроения

Конструирование горных машин и оборудования

Выполнение, подготовка к процедуре защиты и защита выпускной квалификационной работы

Производственная - преддипломная практика

3 Компетенции обучающегося, формируемые в результате освоения дисциплины (модуля) и планируемые результаты обучения

В результате освоения дисциплины (модуля) «Теория механизмов горных машин и оборудования» обучающийся должен обладать следующими компетенциями:

Код индикатора	Индикатор достижения компетенции
ПК-2	Способен разрабатывать техническую и нормативную документацию для машиностроительного производства, испытания, модернизации, эксплуатации, технического и сервисного обслуживания и ремонта горных машин и оборудования различного функционального назначения с учетом требований экологической и промышленной безопасности
ПК-2.1	Предлагает решения по повышению эффективности использования технологического оборудования горных предприятий
ПК-2.2	Оценивает надежность работы в процессе жизненного цикла горных машин и оборудования различного функционального назначения

4. Структура, объём и содержание дисциплины (модуля)

Общая трудоемкость дисциплины составляет 3 зачетных единиц 108 акад. часов, в том числе:

- контактная работа – 91,6 акад. часов;
- аудиторная – 90 акад. часов;
- внеаудиторная – 1,6 акад. часов;
- самостоятельная работа – 16,4 акад. часов;
- в форме практической подготовки – 0 акад. час;

Форма аттестации - зачет с оценкой

Раздел/ тема дисциплины	Семестр	Аудиторная контактная работа (в акад. часах)			Самостоятельная работа студента	Вид самостоятельной работы	Форма текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации	Код компетенции
		Лек.	лаб. зан.	практ. зан.				
1. Основные понятия и определения								
1.1 Понятие технической системы машины и их виды	6	1			0,5	Самостоятельное изучение учебной и научной литературы. Поиск дополнительной информации по теме (работа с библиографическим материалами, с электронными библиотеками и ЭОР, информационно-коммуникационные сети Интернет).	Индивидуальное собеседование. Индивидуальное сообщение на занятии.	ПК-2.1, ПК-2.2

1.2 Приводы и машинные агрегаты		1			0,5 Самостоятельное изучение учебной и научной литературы. Поиск дополнительной информации по теме (работа с библиографическим материалами, с электронными библиотеками и ЭОР, информационно-коммуникационные сети Интернет).	Индивидуальное собеседование. Индивидуальное сообщение на занятии.	ПК-2.1, ПК-2.2
1.3 Механизмы и их виды		1		1	Самостоятельное изучение учебной и научной литературы. Поиск дополнительной информации по теме (работа с библиографическим материалами, с электронными библиотеками и ЭОР, информационно-коммуникационные сети Интернет).	Индивидуальное собеседование. Индивидуальное сообщение на занятии.	ПК-2.1, ПК-2.2
1.4 Типовые механизмы		1		1	Самостоятельное изучение учебной и научной литературы. Поиск дополнительной информации по теме (работа с библиографическим материалами, с электронными библиотеками и ЭОР, информационно-коммуникационные сети Интернет).	Индивидуальное собеседование. Индивидуальное сообщение на занятии.	ПК-2.1, ПК-2.2

1.5 Звенья механизмов		2	6		1	<p>Самостоятельное изучение учебной и научной литературы.</p> <p>Поиск дополнительной информации по теме (работа с библиографическим материалами, с электронными библиотеками и ЭОР, информационно-коммуникационные сети Интернет).</p> <p>Подготовка к лабораторной работе.</p>	<p>Индивидуальное собеседование.</p> <p>Индивидуальное сообщение на занятии.</p> <p>Защита лабораторной работы 1</p> <p>Структурный анализ и метрический синтез рычажных механизмов</p>	ПК-2.1, ПК-2.2
1.6 Кинематические пары		1			1	<p>Самостоятельное изучение учебной и научной литературы.</p> <p>Поиск дополнительной информации по теме (работа с библиографическим материалами, с электронными библиотеками и ЭОР, информационно-коммуникационные сети Интернет).</p>	<p>Индивидуальное собеседование.</p> <p>Индивидуальное сообщение на занятии.</p>	ПК-2.1, ПК-2.2
1.7 Кинематические цепи		1			1	<p>Самостоятельное изучение учебной и научной литературы.</p> <p>Поиск дополнительной информации по теме (работа с библиографическим материалами, с электронными библиотеками и ЭОР, информационно-коммуникационные сети Интернет).</p>	<p>Индивидуальное собеседование.</p> <p>Индивидуальное сообщение на занятии.</p>	ПК-2.1, ПК-2.2

1.8 Структура механизмов и ее дефекты		1			1 Самостоятельное изучение учебной и научной литературы. Поиск дополнительной информации по теме (работа с библиографическим материалами, с электронными библиотеками и ЭОР, информационно-коммуникационные сети Интернет).	Индивидуальное собеседование. Индивидуальное сообщение на занятии.	ПК-2.1, ПК-2.2
1.9 Механизмы с низшими кинематическими парами		1		1,4	Самостоятельное изучение учебной и научной литературы. Поиск дополнительной информации по теме (работа с библиографическим материалами, с электронными библиотеками и ЭОР, информационно-коммуникационные сети Интернет). Подготовка к практическому занятию и выполнение практических работ.	Индивидуальное собеседование. Индивидуальное сообщение на занятии. Проверка индивидуального задания и его защита.	ПК-2.1, ПК-2.2
Итого по разделу	10	6		8,4			
2. Рычажные механизмы							

2.1 Классификация рычажных механизмов		1			1	Самостоятельное изучение учебной и научной литературы. Поиск дополнительной информации по теме (работа с библиографическим материалами, с электронными библиотеками и ЭОР, информационно-коммуникационные сети Интернет).	Индивидуальное собеседование. Индивидуальное сообщение на занятии.	ПК-2.1, ПК-2.2
2.2 Структурный анализ рычажных механизмов. Подвижность механизмов. Состав структуры рычажных механизмов. Маневренность пространственных рычажных механизмов.	6	2		6	0,5	Самостоятельное изучение учебной и научной литературы. Поиск дополнительной информации по теме (работа с библиографическим материалами, с электронными библиотеками и ЭОР, информационно-коммуникационные сети Интернет). Подготовка к практическому занятию и выполнение практических работ.	Индивидуальное собеседование. Индивидуальное сообщение на занятии. Проверка индивидуального задания и его защита.	ПК-2.1, ПК-2.2
2.3 Синтез рычажных механизмов		1			0,5	Самостоятельное изучение учебной и научной литературы. Поиск дополнительной информации по теме (работа с библиографическим материалами, с электронными библиотеками и ЭОР, информационно-коммуникационные сети Интернет).	Индивидуальное собеседование. Индивидуальное сообщение на занятии.	ПК-2.1, ПК-2.2

2.4	Качественные показатели рычажных механизмов		1			0,5	Самостоятельное изучение учебной и научной литературы. Поиск дополнительной информации по теме (работа с библиографичес- ким материалами, с электронными библиотеками и ЭОР, информационно- коммуникационн ые сети Интернет).	Индивидуальное собеседование. Индивидуальное сообщение на занятии.	ПК-2.1, ПК-2.2
Итого по разделу		5		6	2,5				
3. Кинематический анализ плоских механизмов									
3.1	План положений механизма	6	1	8	4	0,5	Самостоятельное изучение учебной и научной литературы. Поиск дополнительной информации по теме (работа с библиографичес- ким материалами, с электронными библиотеками и ЭОР, информационно- коммуникационн ые сети Интернет). Подготовка к лабораторной работе	Индивидуальное собеседование. Индивидуальное сообщение на занятии. Защита лабораторной работы 2 Кинематический анализ плоских рычажных механизмов	ПК-2.1, ПК-2.2

5.1 Теорема о высшей кинематической паре		1			0,5	Самостоятельное изучение учебной и научной литературы. Поиск дополнительной информации по теме (работа с библиографическим материалами, с электронными библиотеками и ЭОР, информационно-коммуникационные сети Интернет).	Индивидуальное собеседование. Индивидуальное сообщение на занятии.	ПК-2.1, ПК-2.2
5.2 Полус и центроиды	6	1			0,5	Самостоятельное изучение учебной и научной литературы. Поиск дополнительной информации по теме (работа с библиографическим материалами, с электронными библиотеками и ЭОР, информационно-коммуникационные сети Интернет).	Индивидуальное собеседование. Индивидуальное сообщение на занятии.	ПК-2.1, ПК-2.2
5.3 Основная теорема сопряжения (зацепления)		1			0,5	Самостоятельное изучение учебной и научной литературы. Поиск дополнительной информации по теме (работа с библиографическим материалами, с электронными библиотеками и ЭОР, информационно-коммуникационные сети Интернет).	Индивидуальное собеседование. Индивидуальное сообщение на занятии.	ПК-2.1, ПК-2.2

5.4	Механизмы с высшими кинематическими парами	1	8		1	Самостоятельное изучение учебной и научной литературы. Поиск дополнительной информации по теме (работа с библиографическим материалами, с электронными библиотеками и ЭОР, информационно-коммуникационные сети Интернет). Подготовка к лабораторной работе	Индивидуальное собеседование. Индивидуальное сообщение на занятии. Защита лабораторной работы 4 Определение геометрических параметров эвольвентного зубчатого колеса	ПК-2.1, ПК-2.2
Итого по разделу		4	8		2,5			
6. Зачет								
6.1	Зачет	6				Подготовка к зачету	Сдача зачета	ПК-2.1, ПК-2.2
Итого по разделу								
Итого за семестр		30	30	30	16,4		зао	
Итого по дисциплине		30	30	30	16,4		зачет с оценкой	

5 Образовательные технологии

1. Традиционные образовательные технологии ориентируются на организацию образовательного процесса, предполагающую прямую трансляцию знаний от преподавателя к студенту (преимущественно на основе объяснительно-иллюстративных методов обучения). Учебная деятельность студента носит в таких условиях, как правило, репродуктивный характер.

Формы учебных занятий с использованием традиционных технологий:

Информационная лекция – последовательное изложение материала в дисциплинарной логике, осуществляемое преимущественно вербальными средствами (монолог преподавателя).

Практическое занятие, посвященное освоению конкретных умений и навыков по предложенному алгоритму.

Лабораторная работа – организация учебной работы с реальными материальными и информационными объектами, экспериментальная работа с аналоговыми моделями реальных объектов.

2. Технологии проблемного обучения – организация образовательного процесса, которая предполагает постановку проблемных вопросов, создание учебных проблемных ситуаций для стимулирования активной познавательной деятельности студентов.

Формы учебных занятий с использованием технологий проблемного обучения:

Проблемная лекция – изложение материала, предполагающее постановку проблемных и дискуссионных вопросов, освещение различных научных подходов, авторские комментарии, связанные с различными моделями интерпретации изучаемого материала.

Практическое занятие в форме практикума – организация учебной работы, направленная на решение комплексной учебно-познавательной задачи, требующей от студента применения как научно-теоретических знаний, так и практических навыков.

3. Интерактивные технологии – организация образовательного процесса, которая предполагает активное и нелинейное взаимодействие всех участников, достижение на этой основе лично значимого для них образовательного результата. Наряду со специализированными технологиями такого рода принцип интерактивности прослеживается в большинстве современных образовательных технологий. Интерактивность подразумевает субъект-субъектные отношения в ходе образовательного процесса и, как следствие, формирование саморазвивающейся информационно-ресурсной среды.

Формы учебных занятий с использованием специализированных интерактивных технологий:

Лекция «обратной связи» – лекция–провокация (изложение материала с заранее запланированными ошибками), лекция-беседа, лекция-дискуссия, лекция-прессконференция.

4. Информационно-коммуникационные образовательные технологии – организация образовательного процесса, основанная на применении специализированных программных сред и технических средств работы с информацией.

Формы учебных занятий с использованием информационно-коммуникационных технологий:

Лекция-визуализация – изложение содержания сопровождается презентацией (демонстрацией учебных материалов, представленных в различных знаковых системах, в т.ч. иллюстративных, графических, аудио- и видеоматериалов).

Практическое занятие в форме презентации – представление результатов проектной или исследовательской деятельности с использованием специализированных программных сред.

6 Учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы обучающихся

Представлено в приложении 1.

7 Оценочные средства для проведения промежуточной аттестации

Представлены в приложении 2.

8 Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины (модуля)

а) Основная литература:

1. Мкртычев, О. В. Теория механизмов горных машин и оборудования : учеб. пособие / О.В. Мкртычев. — Москва : Вузовский учебник : ИНФРА-М, 2019. — 553 с. — (Высшее образование: Бакалавриат). - ISBN 978-5-16-106370-5. - Текст: электронный. - URL: <https://new.znaniium.com/catalog/product/980126> (дата обращения: 24.04.2023)

2. Белов, М. И. Теория механизмов горных машин и оборудования : учебное пособие / Белов М.И., Сорокин С.В., - 2-е изд. - Москва :ИЦ РИОР, НИЦ ИНФРА-М, 2018. - 322 с. ISBN 978-5-369-01742-5. - Текст : электронный. - URL: <https://new.znaniium.com/catalog/product/945036> (дата обращения: 24.04.2023)

б) Дополнительная литература:

1. Чмиль, В.П. Теория механизмов горных машин и оборудования : учебно-методическое пособие / В.П. Чмиль. — 3-е изд., стер. — Санкт-Петербург : Лань, 2017. — 280 с. — ISBN 978-5-8114-1222-8. — Текст : электронный // Лань : электронно-библиотечная система. — URL: <https://e.lanbook.com/book/91896> (дата обращения: 24.04.2023). — Режим доступа: для авториз. пользователей.

2. Ермак, В.Н. Теория механизмов горных машин и оборудования (краткий курс) : учебное пособие / В.Н. Ермак. — Кемерово : КузГТУ имени Т.Ф. Горбачева, 2011. — 164 с. — ISBN 978-5-89070-801-4. — Текст : электронный // Лань : электронно-библиотечная система. — URL: <https://e.lanbook.com/book/6667> (дата обращения: 24.04.2023). — Режим доступа: для авториз. пользователей.

3. Ермак, В.Н. Практикум по теории механизмов и машин в среде MatLab : учебное пособие / В.Н. Ермак. — Кемерово : КузГТУ имени Т.Ф. Горбачева, 2009. — 86 с. — ISBN 978-5-89070-701-7. — Текст : электронный // Лань : электронно-библиотечная система. — URL: <https://e.lanbook.com/book/6665> (дата обращения: 24.04.2023). — Режим доступа: для авториз. пользователей.

4. Попов, В.Д. Теория механизмов горных машин и оборудования : учебно-методическое пособие / В.Д. Попов, Э.А. Родригес. — Москва : МИСИС, 2009. — 83 с. — Текст : электронный // Лань : электронно-библиотечная система. — URL: <https://e.lanbook.com/book/1812> (дата обращения: 24.04.2023). — Режим доступа: для авториз. пользователей.

5. Проектирование механизмов и машин : учебное пособие / В. Г. Гуцин, С. А. Балтаджи, А. Н. Соболев, Ю. И. Бровкина. - Старый Оскол : [ТНТ], 2008. - 482 с. : ил., граф., схемы, табл. - Текст : непосредственный.

6. Смелягин, А. И. Теория механизмов горных машин и оборудования : учебное пособие / А. И. Смелягин ; Новосиб. гос. техн. ун-т. - М. ; Новосибирск : ИНФРА-М : НГТУ, 2008. - 262 с. : ил., диагр., граф., схемы, табл. - (Высшее образование). - Текст : непосредственный.

7. Теория механизмов горных машин и оборудования : учебное пособие / [М. З. Коловский, А. Н. Евграфов, Ю. А. Семенов, А. В. Слоущ]. - 2-е изд., испр. - М. : Академия, 2008. - 558 с. : ил., граф., схемы, табл. - (Высшее проф. образование : Машиностроение). - Текст : непосредственный.

8. Смелягин, А. И. Структура механизмов и машин : учебное пособие / А. И. Смелягин. - М. : Высшая школа, 2006. - 304 с. : ил., табл. - Текст : непосредственный.

9. Попов, С. А. Курсовое проектирование по теории механизмов и механике машин : учебное пособие / С. А. Попов, Г. А. Тимофеев ; под ред. К. В. Фролова. - 5-е

изд., перераб. и доп. - М. : Высшая школа, 2004. - 458 с. : ил., табл. - Текст : непосредственный.

10. Теория механизмов горных машин и оборудования : терминология : учебное пособие / [Н. И. Левитский, Ю. Я. Гуревич, В. Д. Плахтин и др.] ; под ред. К. В. Фролова. - М. : МГТУ, 2004. - Текст : непосредственный.

11. Марченко, С. И. Теория механизмов горных машин и оборудования : [конспект лекций] / С. И. Марченко, Е. П. Марченко, Н. В. Логинова. - Ростов н/Д : Феникс, 2003. - 252 с. : ил. - (Сдаем экзамены). - Текст : непосредственный.

12. Попов, С. А. Курсовое проектирование по теории механизмов и механике машин : учебное пособие / С. А. Попов, Г. А. Тимофеев ; под ред. К. В. Фролова. - 4-е изд., перераб. и доп. - М. : Высшая школа, 2002. - 411 с. : ил. - Текст : непосредственный.

13. Теория механизмов и механика машин : учебник / [К. В. Фролов, С. А. Попов, А. К. Мусатов и др.] ; под ред. К. В. Фролова. - 3-е изд., стер. - М. : Высшая школа, 2001. - 496 с. : ил. - Текст : непосредственный.

в) Методические указания:

1. Белан, А. К. Курсовое проектирование по теории механизмов и машин с применением КОМПАС-ГРАФИК : учебное пособие / А. К. Белан ; МГТУ, каф. ПМиГ. - Магнитогорск, 2011. - 70 с. : ил., табл. - URL: <https://magtu.informsystema.ru/uploader/fileUpload?name=361.pdf&show=dcatalogues/1/1079108/361.pdf&view=true> (дата обращения: 24.04.2023). - Макрообъект. - Текст : электронный. - Имеется печатный аналог.

2. Белан, А. К. Курсовое проектирование по теории механизмов и машин с применением компас-график : учебное пособие / А. К. Белан, О. А. Белан ; МГТУ. - Магнитогорск : МГТУ, 2014. - 1 электрон. опт. диск (CD-ROM). - Загл. с титул. экрана. - URL: <https://magtu.informsystema.ru/uploader/fileUpload?name=1192.pdf&show=dcatalogues/1/1121290/1192.pdf&view=true> (дата обращения: 24.04.2023). - Макрообъект. - Текст : электронный. - Сведения доступны также на CD-ROM.

3. Кинематический анализ плоского механизма : методические указания к выполнению самостоятельной работы по дисциплине "Теоретическая механика" для студентов всех специальностей / [сост. А. Е. Степанищев] ; МГТУ ; Белорецкий филиал. - Магнитогорск, 2011. - 1 электрон. опт. диск (CD-ROM). - Загл. с титул. экрана. - URL: <https://magtu.informsystema.ru/uploader/fileUpload?name=3121.pdf&show=dcatalogues/1/1135723/3121.pdf&view=true> (дата обращения: 24.04.2023). - Макрообъект. - Текст : электронный. - Сведения доступны также на CD-ROM.

4. Куликова, Е. В. Кинематический анализ механизмов и машин : учебное пособие / Е. В. Куликова, В. И. Кадошников, М. В. Андросенко ; МГТУ. - Магнитогорск : МГТУ, 2016. - 1 электрон. опт. диск (CD-ROM). - Загл. с титул. экрана. - URL: <https://magtu.informsystema.ru/uploader/fileUpload?name=2539.pdf&show=dcatalogues/1/1130341/2539.pdf&view=true> (дата обращения: 24.04.2023). - Макрообъект. - Текст : электронный. - Сведения доступны также на CD-ROM.

г) Программное обеспечение и Интернет-ресурсы:

Программное обеспечение

Наименование ПО	№ договора	Срок действия лицензии
MS Office 2007 Professional	№ 135 от 17.09.2007	бессрочно

7Zip	свободно распространяемое ПО	бессрочно
АСКОН Компас 3D в.16	Д-261-17 от 16.03.2017	бессрочно
FAR Manager	свободно распространяемое ПО	бессрочно

Профессиональные базы данных и информационные справочные системы

Название курса	Ссылка
Федеральное государственное бюджетное учреждение «Федеральный институт промышленной собственности»	URL: http://www1.fips.ru/
Информационная система - Единое окно доступа к информационным ресурсам	URL: http://window.edu.ru/
Поисковая система Академия Google (Google Scholar)	URL: https://scholar.google.ru/
Национальная информационно-аналитическая система – Российский индекс научного цитирования (РИНЦ)	URL: https://elibrary.ru/project_risc.asp
Электронная база периодических изданий East View Information Services, ООО «ИВИС»	https://dlib.eastview.com/

9 Материально-техническое обеспечение дисциплины (модуля)

Материально-техническое обеспечение дисциплины включает:

Учебные аудитории для проведения занятий лекционного типа:

- мультимедийные средства хранения, передачи и представления информации.

Учебные аудитории для проведения практических занятий:

- мультимедийные средства хранения, передачи и представления информации;

- доска, мультимедийный проектор, экран.

Учебные аудитории для проведения групповых и индивидуальных консультаций, текущего контроля и промежуточной аттестации

- мультимедийные средства хранения, передачи и представления информации;

- доска, мультимедийный проектор, экран.

Помещения для самостоятельной работы обучающихся:

- персональные компьютеры с пакетом MS Office, выходом в интернет и с доступом в электронную образовательную среду университета.

Помещения для хранения и профилактического обслуживания учебного оборудования:

- стеллажи для хранения учебно-наглядных пособий и учебно-методической документации.

Учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы обучающихся

По дисциплине предусмотрена аудиторная и внеаудиторная самостоятельная работа обучающихся.

Самостоятельная работа по освоению дисциплины необходима для углубленного изучения материала курса. Самостоятельная работа студентов регламентируется графиками учебного процесса и самостоятельной работы.

Самостоятельная работа студентов состоит из следующих взаимосвязанных частей:

1) Изучение теоретического материала в форме:

- Самостоятельное изучение учебной и научно литературы по теме
- Поиск дополнительной информации по теме (работа с библиографическим материалами, с электронными библиотеками и ЭОР, информационно-коммуникационные сети Интернет).

Остаточные знания определяются результатами сдачи экзамена.

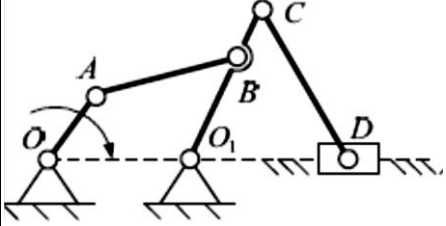
2) Подготовка к лабораторным занятиям

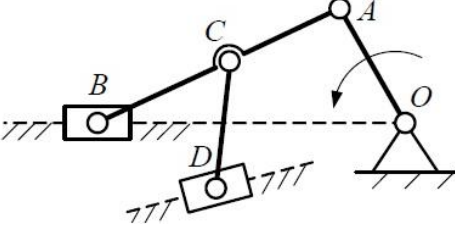
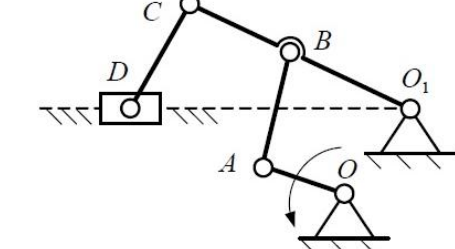
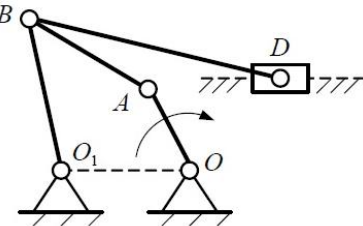
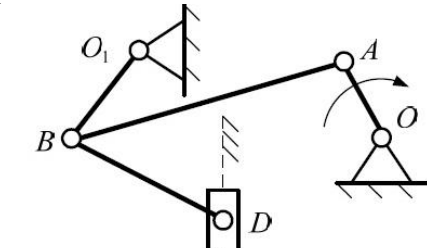
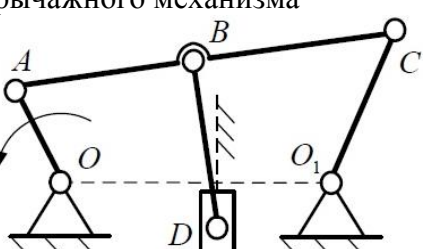
3) Подготовка к практическому занятию и выполнение практических работ

Самостоятельная работа выполняется студентами на основе учебно-методических материалов дисциплины, приведенных в разделе 7.

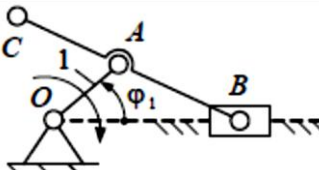
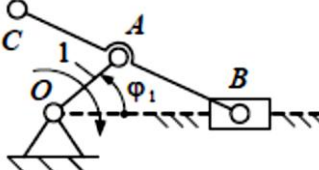
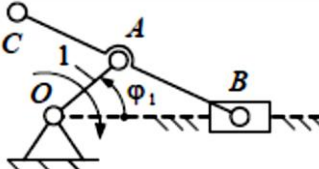
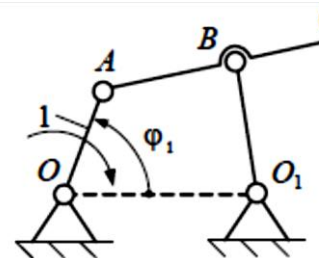
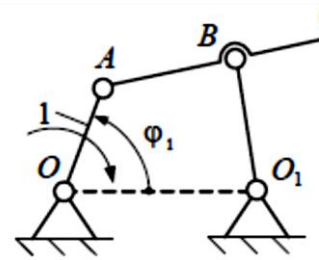
ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ ДЛЯ ПРОВЕДЕНИЯ ПРОМЕЖУТОЧНОЙ АТТЕСТАЦИИ

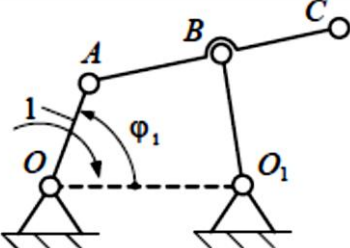
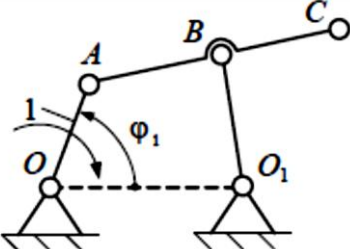
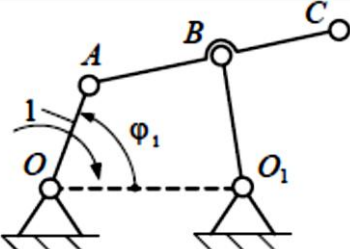
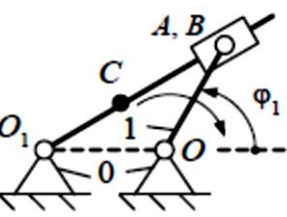
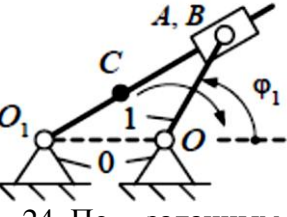
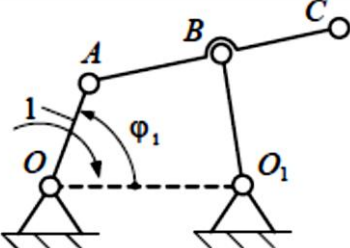
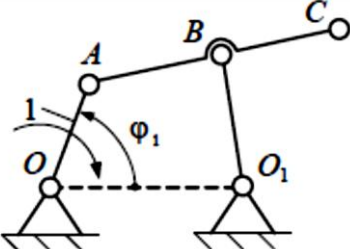
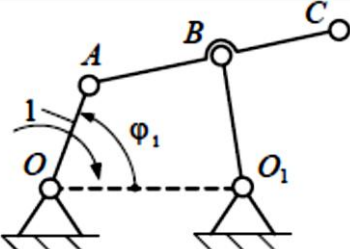
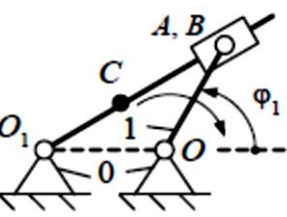
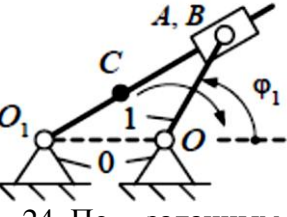
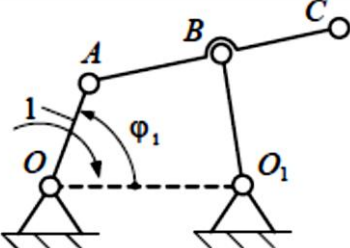
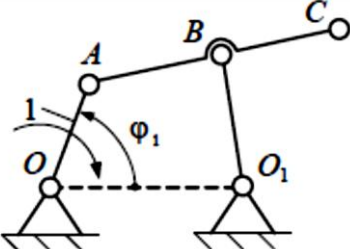
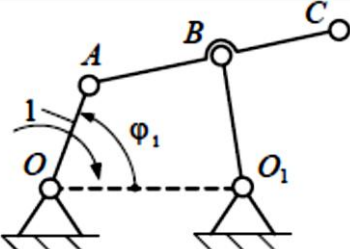
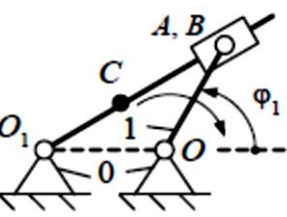
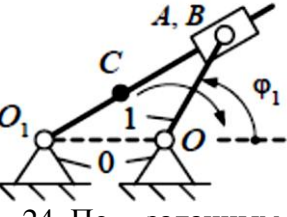
<i>Код индикатора</i>	<i>Индикатор достижения компетенции</i>	<i>Оценочные средства</i>
Теория механизмов горных машин и оборудования		
ОБЩЕПРОФЕССИОНАЛЬНЫЕ КОМПЕТЕНЦИИ		
ПК-2Способен разрабатывать техническую и нормативную документацию для машиностроительного производства, испытания, модернизации, эксплуатации, технического и сервисного обслуживания и ремонта горных машин и оборудования различного функционального назначения с учетом требований экологической и промышленной безопасности		
ПК-2.1	Предлагает решения по повышению эффективности использования технологического оборудования горных предприятий	<p><i>Перечень теоретических вопросов для промежуточной аттестации</i></p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Техническая система и ее элементы 2. Модели. Критерии составления моделей. 3. Машины. Виды машин. Примеры. 4. Привода, машинные агрегаты и машины-автоматы. 5. Механизмы. Классификация механизмов. Примеры. 6. Звенья механизмов. Виды звеньев механизмов. Примеры.
ПК-2.2	Оценивает надежность работы в процессе жизненного цикла горных машин и оборудования различного функционального назначения	<ol style="list-style-type: none"> 7. Кинематические пары. Классификация кинематических пар. Высшие и низшие кинематические пары. Их достоинства и недостатки. 8. Кинематические цепи. Виды кинематических цепей. Примеры. 9. Типовые механизмы. Идеальные механизмы. Примеры. 10. Структура механизмов. Дефекты структуры механизмов. 11. Виды плоских механизмов с низшими кинематическими парами. Примеры. 12. Подвижность механизмов. Основные структурные формулы. Пример определения подвижности. 13. Состав структуры механизмов по Ассурю. Структурные группы и первичные механизмы. Примеры. 14. Структурные группы звеньев 2-го класса. Вид и порядок. Примеры. 15. Структурный анализ плоских рычажных механизмов. Пример. 16. Структурный анализ пространственных рычажных механизмов. Пример. 17. Маневренность пространственных рычажных механизмов. Пример. 18. Синтез механизмов. Цели, задачи и этапы синтеза. 19. Структурный синтез рычажных механизмов. Пример. 20. Метрический синтез рычажных механизмов. Пример. 21. Показатели качества рычажных механизмов. 22. Методы синтеза. Масштаб и масштабный

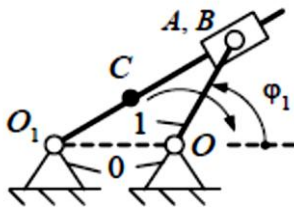
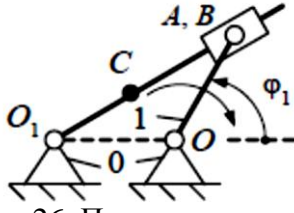
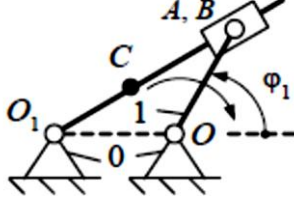
Код индикатора	Индикатор достижения компетенции	Оценочные средства
		<p>коэффициент.</p> <p>23. Метрический синтез плоских рычажных механизмов по заданным геометрическим параметрам. Пример.</p> <p>24. Кинематический анализ. Цель, задачи и методы. Планы положения.</p> <p>25. Метод планов. План скоростей. Теорема подобия. Угловые скорости звеньев. Пример.</p> <p>26. Динамика механизмов. Цель, задачи и виды анализа. Основные динамические параметры механизмов.</p> <p>27. Классификация силовых факторов, действующих на звенья механизмов.</p> <p>28. Внешние силовые факторы, действующие на звенья механизмов. Примеры.</p> <p>29. Внутренние силовые факторы, действующие на звенья механизмов. Примеры.</p> <p>30. Теоретические силовые факторы, действующие на звенья механизмов. Примеры.</p> <p>31. Виды динамических моделей технической системы и их параметры.</p> <p>32. Теорема о высшей кинематической паре. Полюс и центроиды.</p> <p>33. Передаточное отношение плоских механизмов с высшей кинематической парой.</p> <p>34. Зубчатые механизмы. Простые зубчатые механизмы. Редуктора и мультипликаторы. Примеры.</p> <p>35. Классификация простых зубчатых механизмов. Примеры.</p> <p>36. Пространственные механизмы с высшей кинематической парой. Примеры.</p> <p>Примеры практических заданий для промежуточной аттестации</p> <p>1. Выполнить структурный анализ плоского рычажного механизма</p>  <p>2. Выполнить структурный анализ плоского рычажного механизма</p>

Код индикатора	Индикатор достижения компетенции	Оценочные средства
		<p data-bbox="753 268 1209 492">  </p> <p data-bbox="753 528 1513 595">3. Выполнить структурный анализ плоского рычажного механизма</p> <p data-bbox="753 604 1209 851">  </p> <p data-bbox="753 887 1513 954">4. Выполнить структурный анализ плоского рычажного механизма</p> <p data-bbox="753 963 1117 1187">  </p> <p data-bbox="753 1223 1513 1290">5. Выполнить структурный анализ плоского рычажного механизма</p> <p data-bbox="753 1299 1181 1545">  </p> <p data-bbox="753 1581 1513 1648">6. Выполнить структурный анализ плоского рычажного механизма</p> <p data-bbox="753 1657 1181 1904">  </p> <p data-bbox="753 1939 1513 2040">7. Определить подвижность и маневренность механизма манипулятора промышленного робота</p>

Код индикатора	Индикатор достижения компетенции	Оценочные средства																
		<div data-bbox="745 280 1173 425"> </div> <p data-bbox="745 436 1514 504">8. Определить подвижность и маневренность механизма манипулятора промышленного робота</p> <div data-bbox="745 510 1117 660"> </div> <p data-bbox="745 672 1514 739">9. Определить подвижность и маневренность механизма манипулятора промышленного робота</p> <div data-bbox="745 745 1173 884"> </div> <p data-bbox="745 896 1514 963">10. Определить подвижность и маневренность механизма манипулятора промышленного робота</p> <div data-bbox="745 969 1037 1097"> </div> <p data-bbox="745 1108 1514 1176">11. Определить подвижность и маневренность механизма манипулятора промышленного робота</p> <div data-bbox="745 1182 1101 1310"> </div> <p data-bbox="745 1321 1514 1422">12. По заданным геометрическим параметрам построить кинематическую схему кривошипно-ползунного механизма.</p> <div data-bbox="745 1433 1077 1624"> </div> <table border="1" data-bbox="1085 1433 1404 1624"> <tr> <td>$l_{OA}, \text{м}$</td> <td>0,10</td> </tr> <tr> <td>$l_{AB}, \text{м}$</td> <td>0,55</td> </tr> <tr> <td>$l_{AC}, \text{м}$</td> <td>0,30</td> </tr> <tr> <td>$\varphi_1, ^\circ$</td> <td>30</td> </tr> </table> <p data-bbox="745 1635 1514 1736">13. По заданным геометрическим параметрам построить кинематическую схему кривошипно-ползунного механизма.</p> <div data-bbox="745 1747 1077 1937"> </div> <table border="1" data-bbox="1085 1747 1404 1937"> <tr> <td>$l_{OA}, \text{м}$</td> <td>0,20</td> </tr> <tr> <td>$l_{AB}, \text{м}$</td> <td>0,85</td> </tr> <tr> <td>$l_{AC}, \text{м}$</td> <td>0,15</td> </tr> <tr> <td>$\varphi_1, ^\circ$</td> <td>100</td> </tr> </table> <p data-bbox="745 1948 1514 2027">14. По заданным геометрическим параметрам построить кинематическую схему кривошипно-ползунного механизма.</p>	$l_{OA}, \text{м}$	0,10	$l_{AB}, \text{м}$	0,55	$l_{AC}, \text{м}$	0,30	$\varphi_1, ^\circ$	30	$l_{OA}, \text{м}$	0,20	$l_{AB}, \text{м}$	0,85	$l_{AC}, \text{м}$	0,15	$\varphi_1, ^\circ$	100
$l_{OA}, \text{м}$	0,10																	
$l_{AB}, \text{м}$	0,55																	
$l_{AC}, \text{м}$	0,30																	
$\varphi_1, ^\circ$	30																	
$l_{OA}, \text{м}$	0,20																	
$l_{AB}, \text{м}$	0,85																	
$l_{AC}, \text{м}$	0,15																	
$\varphi_1, ^\circ$	100																	

Код индикатора	Индикатор достижения компетенции	Оценочные средства													
			<table border="1"> <tr><td>$l_{OA}, \text{м}$</td><td>0,40</td></tr> <tr><td>$l_{AB}, \text{м}$</td><td>0,90</td></tr> <tr><td>$l_{AC}, \text{м}$</td><td>0,45</td></tr> <tr><td>$\varphi_1, ^\circ$</td><td>200</td></tr> </table>	$l_{OA}, \text{м}$	0,40	$l_{AB}, \text{м}$	0,90	$l_{AC}, \text{м}$	0,45	$\varphi_1, ^\circ$	200				
$l_{OA}, \text{м}$	0,40														
$l_{AB}, \text{м}$	0,90														
$l_{AC}, \text{м}$	0,45														
$\varphi_1, ^\circ$	200														
		<p>15. По заданным геометрическим параметрам построить кинематическую схему кривошипно-ползунного механизма.</p> 	<table border="1"> <tr><td>$l_{OA}, \text{м}$</td><td>0,50</td></tr> <tr><td>$l_{AB}, \text{м}$</td><td>1,05</td></tr> <tr><td>$l_{AC}, \text{м}$</td><td>0,60</td></tr> <tr><td>$\varphi_1, ^\circ$</td><td>280</td></tr> </table>	$l_{OA}, \text{м}$	0,50	$l_{AB}, \text{м}$	1,05	$l_{AC}, \text{м}$	0,60	$\varphi_1, ^\circ$	280				
$l_{OA}, \text{м}$	0,50														
$l_{AB}, \text{м}$	1,05														
$l_{AC}, \text{м}$	0,60														
$\varphi_1, ^\circ$	280														
		<p>16. По заданным геометрическим параметрам построить кинематическую схему кривошипно-ползунного механизма.</p> 	<table border="1"> <tr><td>$l_{OA}, \text{м}$</td><td>0,30</td></tr> <tr><td>$l_{AB}, \text{м}$</td><td>0,70</td></tr> <tr><td>$l_{AC}, \text{м}$</td><td>0,35</td></tr> <tr><td>$\varphi_1, ^\circ$</td><td>45</td></tr> </table>	$l_{OA}, \text{м}$	0,30	$l_{AB}, \text{м}$	0,70	$l_{AC}, \text{м}$	0,35	$\varphi_1, ^\circ$	45				
$l_{OA}, \text{м}$	0,30														
$l_{AB}, \text{м}$	0,70														
$l_{AC}, \text{м}$	0,35														
$\varphi_1, ^\circ$	45														
		<p>17. По заданным геометрическим параметрам построить кинематическую схему шарнирного четырехзвенного механизма.</p> 	<table border="1"> <tr><td>$l_{OA}, \text{м}$</td><td>0,10</td></tr> <tr><td>$l_{AB}, \text{м}$</td><td>0,60</td></tr> <tr><td>$l_{BO_1}, \text{м}$</td><td>0,30</td></tr> <tr><td>$l_{OO_1}, \text{м}$</td><td>0,60</td></tr> <tr><td>$l_{AC}, \text{м}$</td><td>0,85</td></tr> <tr><td>$\varphi_1, ^\circ$</td><td>40</td></tr> </table>	$l_{OA}, \text{м}$	0,10	$l_{AB}, \text{м}$	0,60	$l_{BO_1}, \text{м}$	0,30	$l_{OO_1}, \text{м}$	0,60	$l_{AC}, \text{м}$	0,85	$\varphi_1, ^\circ$	40
$l_{OA}, \text{м}$	0,10														
$l_{AB}, \text{м}$	0,60														
$l_{BO_1}, \text{м}$	0,30														
$l_{OO_1}, \text{м}$	0,60														
$l_{AC}, \text{м}$	0,85														
$\varphi_1, ^\circ$	40														
		<p>18. По заданным геометрическим параметрам построить кинематическую схему шарнирного четырехзвенного механизма.</p> 	<table border="1"> <tr><td>$l_{OA}, \text{м}$</td><td>0,30</td></tr> <tr><td>$l_{AB}, \text{м}$</td><td>0,55</td></tr> <tr><td>$l_{BO_1}, \text{м}$</td><td>0,50</td></tr> <tr><td>$l_{OO_1}, \text{м}$</td><td>0,80</td></tr> <tr><td>$l_{AC}, \text{м}$</td><td>0,90</td></tr> <tr><td>$\varphi_1, ^\circ$</td><td>60</td></tr> </table>	$l_{OA}, \text{м}$	0,30	$l_{AB}, \text{м}$	0,55	$l_{BO_1}, \text{м}$	0,50	$l_{OO_1}, \text{м}$	0,80	$l_{AC}, \text{м}$	0,90	$\varphi_1, ^\circ$	60
$l_{OA}, \text{м}$	0,30														
$l_{AB}, \text{м}$	0,55														
$l_{BO_1}, \text{м}$	0,50														
$l_{OO_1}, \text{м}$	0,80														
$l_{AC}, \text{м}$	0,90														
$\varphi_1, ^\circ$	60														
		<p>19. По заданным геометрическим параметрам построить кинематическую схему шарнирного четырехзвенного механизма.</p>													

Код индикатора	Индикатор достижения компетенции	Оценочные средства																																																																								
		<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td data-bbox="753 322 1129 573" style="text-align: center;">  </td> <td data-bbox="1136 277 1385 573"> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>$l_{OA}, \text{м}$</td><td>0,50</td></tr> <tr><td>$l_{AB}, \text{м}$</td><td>0,80</td></tr> <tr><td>$l_{BO_1}, \text{м}$</td><td>0,55</td></tr> <tr><td>$l_{OO_1}, \text{м}$</td><td>1,20</td></tr> <tr><td>$l_{AC}, \text{м}$</td><td>1,00</td></tr> <tr><td>$\varphi_1, ^\circ$</td><td>45</td></tr> </table> </td> </tr> <tr> <td colspan="2" data-bbox="753 582 1513 689">20. По заданным геометрическим параметрам построить кинематическую схему шарнирного четырехзвенного механизма.</td> </tr> <tr> <td data-bbox="753 743 1129 994" style="text-align: center;">  </td> <td data-bbox="1136 689 1385 994"> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>$l_{OA}, \text{м}$</td><td>0,70</td></tr> <tr><td>$l_{AB}, \text{м}$</td><td>1,20</td></tr> <tr><td>$l_{BO_1}, \text{м}$</td><td>0,90</td></tr> <tr><td>$l_{OO_1}, \text{м}$</td><td>1,60</td></tr> <tr><td>$l_{AC}, \text{м}$</td><td>1,60</td></tr> <tr><td>$\varphi_1, ^\circ$</td><td>70</td></tr> </table> </td> </tr> <tr> <td colspan="2" data-bbox="753 1003 1513 1111">21. По заданным геометрическим параметрам построить кинематическую схему шарнирного четырехзвенного механизма.</td> </tr> <tr> <td data-bbox="753 1164 1129 1415" style="text-align: center;">  </td> <td data-bbox="1136 1111 1385 1415"> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>$l_{OA}, \text{м}$</td><td>0,40</td></tr> <tr><td>$l_{AB}, \text{м}$</td><td>0,95</td></tr> <tr><td>$l_{BO_1}, \text{м}$</td><td>0,80</td></tr> <tr><td>$l_{OO_1}, \text{м}$</td><td>1,00</td></tr> <tr><td>$l_{AC}, \text{м}$</td><td>1,40</td></tr> <tr><td>$\varphi_1, ^\circ$</td><td>200</td></tr> </table> </td> </tr> <tr> <td colspan="2" data-bbox="753 1424 1513 1532">22. По заданным геометрическим параметрам построить кинематическую схему плоского рычажного механизма.</td> </tr> <tr> <td data-bbox="753 1541 1066 1756" style="text-align: center;">  </td> <td data-bbox="1072 1541 1334 1756"> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>$l_{OA}, \text{м}$</td><td>0,30</td></tr> <tr><td>$l_{BO_1}, \text{м}$</td><td>0,57</td></tr> <tr><td>$l_{CO_1}, \text{м}$</td><td>0,30</td></tr> <tr><td>$\varphi_1, ^\circ$</td><td>35</td></tr> </table> </td> </tr> <tr> <td colspan="2" data-bbox="753 1765 1513 1872">23. По заданным геометрическим параметрам построить кинематическую схему плоского рычажного механизма.</td> </tr> <tr> <td data-bbox="753 1881 1066 2096" style="text-align: center;">  </td> <td data-bbox="1072 1881 1334 2096"> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>$l_{OA}, \text{м}$</td><td>0,60</td></tr> <tr><td>$l_{BO_1}, \text{м}$</td><td>0,61</td></tr> <tr><td>$l_{CO_1}, \text{м}$</td><td>0,25</td></tr> <tr><td>$\varphi_1, ^\circ$</td><td>110</td></tr> </table> </td> </tr> <tr> <td colspan="2" data-bbox="753 2096 1513 2112">24. По заданным геометрическим параметрам</td> </tr> </table>		<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>$l_{OA}, \text{м}$</td><td>0,50</td></tr> <tr><td>$l_{AB}, \text{м}$</td><td>0,80</td></tr> <tr><td>$l_{BO_1}, \text{м}$</td><td>0,55</td></tr> <tr><td>$l_{OO_1}, \text{м}$</td><td>1,20</td></tr> <tr><td>$l_{AC}, \text{м}$</td><td>1,00</td></tr> <tr><td>$\varphi_1, ^\circ$</td><td>45</td></tr> </table>	$l_{OA}, \text{м}$	0,50	$l_{AB}, \text{м}$	0,80	$l_{BO_1}, \text{м}$	0,55	$l_{OO_1}, \text{м}$	1,20	$l_{AC}, \text{м}$	1,00	$\varphi_1, ^\circ$	45	20. По заданным геометрическим параметрам построить кинематическую схему шарнирного четырехзвенного механизма.			<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>$l_{OA}, \text{м}$</td><td>0,70</td></tr> <tr><td>$l_{AB}, \text{м}$</td><td>1,20</td></tr> <tr><td>$l_{BO_1}, \text{м}$</td><td>0,90</td></tr> <tr><td>$l_{OO_1}, \text{м}$</td><td>1,60</td></tr> <tr><td>$l_{AC}, \text{м}$</td><td>1,60</td></tr> <tr><td>$\varphi_1, ^\circ$</td><td>70</td></tr> </table>	$l_{OA}, \text{м}$	0,70	$l_{AB}, \text{м}$	1,20	$l_{BO_1}, \text{м}$	0,90	$l_{OO_1}, \text{м}$	1,60	$l_{AC}, \text{м}$	1,60	$\varphi_1, ^\circ$	70	21. По заданным геометрическим параметрам построить кинематическую схему шарнирного четырехзвенного механизма.			<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>$l_{OA}, \text{м}$</td><td>0,40</td></tr> <tr><td>$l_{AB}, \text{м}$</td><td>0,95</td></tr> <tr><td>$l_{BO_1}, \text{м}$</td><td>0,80</td></tr> <tr><td>$l_{OO_1}, \text{м}$</td><td>1,00</td></tr> <tr><td>$l_{AC}, \text{м}$</td><td>1,40</td></tr> <tr><td>$\varphi_1, ^\circ$</td><td>200</td></tr> </table>	$l_{OA}, \text{м}$	0,40	$l_{AB}, \text{м}$	0,95	$l_{BO_1}, \text{м}$	0,80	$l_{OO_1}, \text{м}$	1,00	$l_{AC}, \text{м}$	1,40	$\varphi_1, ^\circ$	200	22. По заданным геометрическим параметрам построить кинематическую схему плоского рычажного механизма.			<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>$l_{OA}, \text{м}$</td><td>0,30</td></tr> <tr><td>$l_{BO_1}, \text{м}$</td><td>0,57</td></tr> <tr><td>$l_{CO_1}, \text{м}$</td><td>0,30</td></tr> <tr><td>$\varphi_1, ^\circ$</td><td>35</td></tr> </table>	$l_{OA}, \text{м}$	0,30	$l_{BO_1}, \text{м}$	0,57	$l_{CO_1}, \text{м}$	0,30	$\varphi_1, ^\circ$	35	23. По заданным геометрическим параметрам построить кинематическую схему плоского рычажного механизма.			<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>$l_{OA}, \text{м}$</td><td>0,60</td></tr> <tr><td>$l_{BO_1}, \text{м}$</td><td>0,61</td></tr> <tr><td>$l_{CO_1}, \text{м}$</td><td>0,25</td></tr> <tr><td>$\varphi_1, ^\circ$</td><td>110</td></tr> </table>	$l_{OA}, \text{м}$	0,60	$l_{BO_1}, \text{м}$	0,61	$l_{CO_1}, \text{м}$	0,25	$\varphi_1, ^\circ$	110	24. По заданным геометрическим параметрам	
	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>$l_{OA}, \text{м}$</td><td>0,50</td></tr> <tr><td>$l_{AB}, \text{м}$</td><td>0,80</td></tr> <tr><td>$l_{BO_1}, \text{м}$</td><td>0,55</td></tr> <tr><td>$l_{OO_1}, \text{м}$</td><td>1,20</td></tr> <tr><td>$l_{AC}, \text{м}$</td><td>1,00</td></tr> <tr><td>$\varphi_1, ^\circ$</td><td>45</td></tr> </table>	$l_{OA}, \text{м}$	0,50	$l_{AB}, \text{м}$	0,80	$l_{BO_1}, \text{м}$	0,55	$l_{OO_1}, \text{м}$	1,20	$l_{AC}, \text{м}$	1,00	$\varphi_1, ^\circ$	45																																																													
$l_{OA}, \text{м}$	0,50																																																																									
$l_{AB}, \text{м}$	0,80																																																																									
$l_{BO_1}, \text{м}$	0,55																																																																									
$l_{OO_1}, \text{м}$	1,20																																																																									
$l_{AC}, \text{м}$	1,00																																																																									
$\varphi_1, ^\circ$	45																																																																									
20. По заданным геометрическим параметрам построить кинематическую схему шарнирного четырехзвенного механизма.																																																																										
	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>$l_{OA}, \text{м}$</td><td>0,70</td></tr> <tr><td>$l_{AB}, \text{м}$</td><td>1,20</td></tr> <tr><td>$l_{BO_1}, \text{м}$</td><td>0,90</td></tr> <tr><td>$l_{OO_1}, \text{м}$</td><td>1,60</td></tr> <tr><td>$l_{AC}, \text{м}$</td><td>1,60</td></tr> <tr><td>$\varphi_1, ^\circ$</td><td>70</td></tr> </table>	$l_{OA}, \text{м}$	0,70	$l_{AB}, \text{м}$	1,20	$l_{BO_1}, \text{м}$	0,90	$l_{OO_1}, \text{м}$	1,60	$l_{AC}, \text{м}$	1,60	$\varphi_1, ^\circ$	70																																																													
$l_{OA}, \text{м}$	0,70																																																																									
$l_{AB}, \text{м}$	1,20																																																																									
$l_{BO_1}, \text{м}$	0,90																																																																									
$l_{OO_1}, \text{м}$	1,60																																																																									
$l_{AC}, \text{м}$	1,60																																																																									
$\varphi_1, ^\circ$	70																																																																									
21. По заданным геометрическим параметрам построить кинематическую схему шарнирного четырехзвенного механизма.																																																																										
	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>$l_{OA}, \text{м}$</td><td>0,40</td></tr> <tr><td>$l_{AB}, \text{м}$</td><td>0,95</td></tr> <tr><td>$l_{BO_1}, \text{м}$</td><td>0,80</td></tr> <tr><td>$l_{OO_1}, \text{м}$</td><td>1,00</td></tr> <tr><td>$l_{AC}, \text{м}$</td><td>1,40</td></tr> <tr><td>$\varphi_1, ^\circ$</td><td>200</td></tr> </table>	$l_{OA}, \text{м}$	0,40	$l_{AB}, \text{м}$	0,95	$l_{BO_1}, \text{м}$	0,80	$l_{OO_1}, \text{м}$	1,00	$l_{AC}, \text{м}$	1,40	$\varphi_1, ^\circ$	200																																																													
$l_{OA}, \text{м}$	0,40																																																																									
$l_{AB}, \text{м}$	0,95																																																																									
$l_{BO_1}, \text{м}$	0,80																																																																									
$l_{OO_1}, \text{м}$	1,00																																																																									
$l_{AC}, \text{м}$	1,40																																																																									
$\varphi_1, ^\circ$	200																																																																									
22. По заданным геометрическим параметрам построить кинематическую схему плоского рычажного механизма.																																																																										
	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>$l_{OA}, \text{м}$</td><td>0,30</td></tr> <tr><td>$l_{BO_1}, \text{м}$</td><td>0,57</td></tr> <tr><td>$l_{CO_1}, \text{м}$</td><td>0,30</td></tr> <tr><td>$\varphi_1, ^\circ$</td><td>35</td></tr> </table>	$l_{OA}, \text{м}$	0,30	$l_{BO_1}, \text{м}$	0,57	$l_{CO_1}, \text{м}$	0,30	$\varphi_1, ^\circ$	35																																																																	
$l_{OA}, \text{м}$	0,30																																																																									
$l_{BO_1}, \text{м}$	0,57																																																																									
$l_{CO_1}, \text{м}$	0,30																																																																									
$\varphi_1, ^\circ$	35																																																																									
23. По заданным геометрическим параметрам построить кинематическую схему плоского рычажного механизма.																																																																										
	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>$l_{OA}, \text{м}$</td><td>0,60</td></tr> <tr><td>$l_{BO_1}, \text{м}$</td><td>0,61</td></tr> <tr><td>$l_{CO_1}, \text{м}$</td><td>0,25</td></tr> <tr><td>$\varphi_1, ^\circ$</td><td>110</td></tr> </table>	$l_{OA}, \text{м}$	0,60	$l_{BO_1}, \text{м}$	0,61	$l_{CO_1}, \text{м}$	0,25	$\varphi_1, ^\circ$	110																																																																	
$l_{OA}, \text{м}$	0,60																																																																									
$l_{BO_1}, \text{м}$	0,61																																																																									
$l_{CO_1}, \text{м}$	0,25																																																																									
$\varphi_1, ^\circ$	110																																																																									
24. По заданным геометрическим параметрам																																																																										

Код индикатора	Индикатор достижения компетенции	Оценочные средства																								
		<p>построить кинематическую схему плоского рычажного механизма.</p> <div style="display: flex; align-items: center;">  <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td>$l_{O_1A}, \text{ м}$</td> <td>0,40</td> </tr> <tr> <td>$l_{BO_1}, \text{ м}$</td> <td>0,30</td> </tr> <tr> <td>$l_{CO_1}, \text{ м}$</td> <td>0,50</td> </tr> <tr> <td>$\varphi_1, ^\circ$</td> <td>220</td> </tr> </table> </div> <p>25. По заданным геометрическим параметрам построить кинематическую схему плоского рычажного механизма.</p> <div style="display: flex; align-items: center;">  <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td>$l_{O_1A}, \text{ м}$</td> <td>0,50</td> </tr> <tr> <td>$l_{BO_1}, \text{ м}$</td> <td>0,85</td> </tr> <tr> <td>$l_{CO_1}, \text{ м}$</td> <td>0,40</td> </tr> <tr> <td>$\varphi_1, ^\circ$</td> <td>280</td> </tr> </table> </div> <p>26. По заданным геометрическим параметрам построить кинематическую схему плоского рычажного механизма.</p> <div style="display: flex; align-items: center;">  <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td>$l_{O_1A}, \text{ м}$</td> <td>0,30</td> </tr> <tr> <td>$l_{BO_1}, \text{ м}$</td> <td>0,56</td> </tr> <tr> <td>$l_{CO_1}, \text{ м}$</td> <td>0,80</td> </tr> <tr> <td>$\varphi_1, ^\circ$</td> <td>300</td> </tr> </table> </div>	$l_{O_1A}, \text{ м}$	0,40	$l_{BO_1}, \text{ м}$	0,30	$l_{CO_1}, \text{ м}$	0,50	$\varphi_1, ^\circ$	220	$l_{O_1A}, \text{ м}$	0,50	$l_{BO_1}, \text{ м}$	0,85	$l_{CO_1}, \text{ м}$	0,40	$\varphi_1, ^\circ$	280	$l_{O_1A}, \text{ м}$	0,30	$l_{BO_1}, \text{ м}$	0,56	$l_{CO_1}, \text{ м}$	0,80	$\varphi_1, ^\circ$	300
$l_{O_1A}, \text{ м}$	0,40																									
$l_{BO_1}, \text{ м}$	0,30																									
$l_{CO_1}, \text{ м}$	0,50																									
$\varphi_1, ^\circ$	220																									
$l_{O_1A}, \text{ м}$	0,50																									
$l_{BO_1}, \text{ м}$	0,85																									
$l_{CO_1}, \text{ м}$	0,40																									
$\varphi_1, ^\circ$	280																									
$l_{O_1A}, \text{ м}$	0,30																									
$l_{BO_1}, \text{ м}$	0,56																									
$l_{CO_1}, \text{ м}$	0,80																									
$\varphi_1, ^\circ$	300																									

Оценочные средства для проведения промежуточной аттестации

Промежуточная аттестация имеет целью определить степень достижения запланированных результатов обучения по дисциплине (модулю) за период обучения и проводится в форме зачета с оценкой.

Промежуточная аттестация по дисциплине включает теоретические вопросы, позволяющие оценить уровень усвоения обучающимися знаний, и практические задания, выявляющие степень сформированности умений и владений.

Методическое обеспечение

1. Белан, А. К. Курсовое проектирование по теории механизмов и машин с применением КОМПАС-ГРАФИК : учебное пособие / А. К. Белан ; МГТУ, каф. ПМиГ. - Магнитогорск, 2011. - 70 с. : ил., табл. - URL:
<https://magtu.informsystema.ru/uploader/fileUpload?name=361.pdf&show=dcatalogues/1/1079108/361.pdf&view=true> (дата обращения: 24.04.2023). - Макрообъект. - Текст : электронный. - Имеется печатный аналог.
2. Белан, А. К. Курсовое проектирование по теории механизмов и машин с применением компас-график : учебное пособие / А. К. Белан, О. А. Белан ; МГТУ. - Магнитогорск : МГТУ, 2014. - 1 электрон. опт. диск (CD-ROM). - Загл. с титул. экрана. - URL:
<https://magtu.informsystema.ru/uploader/fileUpload?name=1192.pdf&show=dcatalogues/1/1121290/1192.pdf&view=true> (дата обращения: 24.04.2023). - Макрообъект. - Текст : электронный. - Сведения доступны также на CD-ROM.
3. Кинематический анализ плоского механизма : методические указания к выполнению самостоятельной работы по дисциплине "Теоретическая механика" для студентов всех специальностей / [сост. А. Е. Степанищев] ; МГТУ ; Белорецкий филиал. - Магнитогорск, 2011. - 1 электрон. опт. диск (CD-ROM). - Загл. с титул. экрана. - URL:
<https://magtu.informsystema.ru/uploader/fileUpload?name=3121.pdf&show=dcatalogues/1/1135723/3121.pdf&view=true> (дата обращения: 24.04.2023). - Макрообъект. - Текст : электронный. - Сведения доступны также на CD-ROM.
4. Куликова, Е. В. Кинематический анализ механизмов и машин : учебное пособие / Е. В. Куликова, В. И. Кадошников, М. В. Андросенко ; МГТУ. - Магнитогорск : МГТУ, 2016. - 1 электрон. опт. диск (CD-ROM). - Загл. с титул. экрана. - URL:
<https://magtu.informsystema.ru/uploader/fileUpload?name=2539.pdf&show=dcatalogues/1/1130341/2539.pdf&view=true> (дата обращения: 24.04.2023). - Макрообъект. - Текст : электронный. - Сведения доступны также на CD-ROM.