

**МИНИСТЕРСТВО СЕЛЬСКОГО ХОЗЯЙСТВА РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ
ДЕПАРТАМЕНТ НАУЧНО-ТЕХНОЛОГИЧЕСКОЙ ПОЛИТИКИ, ОБРАЗОВАНИЯ
И РЫБОХОЗЯЙСТВЕННОГО КОМПЛЕКСА
ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ
УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
«КРАСНОЯРСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ АГРАРНЫЙ УНИВЕРСИТЕТ»**

Институт ИСиЭ
Кафедра общетехнических
дисциплин

СОГЛАСОВАНО:

Директор института

Кузьмин Н.В.

«31» марта 2022 г.

УТВЕРЖДАЮ:

Ректор Пыжикова Н.И.

«31» марта 2022 г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА УЧЕБНОЙ ДИСЦИПЛИНЫ

Теория машин и механизмов
ФГОС ВО

по направлению подготовки 35.03.06 «Агроинженерия»
(код, наименование)

Направленность (профиль) «Технические системы в агробизнесе»

Курс 2,3

Семестры 4,5

Форма обучения заочная

Квалификация выпускника бакалавр

Красноярск, 2022

Составитель: Носкова О.Е., к.т.н.; 21.02.2022 г.
(ФИО, ученая степень, ученое звание)

Программа разработана в соответствии с ФГОС ВО по направлению подготовки 35.03.06 «Агроинженерия», № 813 от 23.08.2017 г. и профессионального стандарта «Специалист в области механизации сельского хозяйства» №555Н от 02.09.2022 г.

Программа обсуждена на заседании кафедры, протокол № 3 от 21.02.2022 г.

Зав. кафедрой общепрофессиональных дисциплин Корниенко В.В., к.т.н., доцент
(ФИО, ученая степень, ученое звание)

21.02.2022 г.

* - В качестве рецензентов могут выступать работодатели, вузы по профилю, НИИ

Лист согласования рабочей программы

Программа принята методической комиссией института ИСиЭ, протокол № 8 от 30.03.2022 г.

Председатель методической комиссии ИИСиЭ Доржиев А.А., к.т.н., доцент
(ФИО, ученая степень, ученое звание)

30.03.2022 г.

Заведующий выпускающей кафедрой по направлению подготовки 35.03.06
«Агроинженерия» Семенов А.В. к.т.н., доцент 30.03.2022 г.
(ФИО, ученая степень, ученое звание)

Оглавление

Аннотация.....	5
1. Место дисциплины в структуре образовательной программы.....	5
2. Цели и задачи дисциплины. Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине, соотнесенных с планируемыми результатами освоения образовательной программы.....	6
3. Организационно-методические данные дисциплины.....	7
4. Структура и содержание дисциплины.....	7
4.1. Трудоёмкость модулей и модульных единиц дисциплины.....	7
4.2. Содержание модулей дисциплины	8
4.3. Лекционные/лабораторные/практические/семинарские занятия	9
4.4. Лабораторные/практические/семинарские занятия.....	10
4.5. Самостоятельное изучение разделов дисциплины и виды самоподготовки к текущему контролю знаний.....	11
4.5.1. Перечень вопросов для самостоятельного изучения и видов самоподготовки к текущему контролю знаний.....	12
4.5.2. Курсовой проект.....	14
5. Взаимосвязь видов учебных занятий.....	14
6. Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины.....	15
6.1. Карта обеспеченности литературой (таблица 9).....	15
6.2. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети «Интернет» (далее – сеть «Интернет»).....	15
6.3. Программное обеспечение.....	15
7. Критерии оценки знаний, умений, навыков и заявленных компетенций.....	17
8. Материально-техническое обеспечение дисциплины.....	21
9. Методические рекомендации для обучающихся по освоению дисциплины.....	21
9.1. Методические указания по дисциплине для обучающихся	21
9.2. Методические указания по дисциплине для инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья	22
Изменения.....	24

Аннотация

Дисциплина «Теория машин и механизмов» является базовой частью для всех инженерных дисциплин из цикла дисциплин подготовки студентов по направлению подготовки 35.03.06 «Агроинженерия».

Дисциплина реализуется в институте ИУИС кафедрой «Общеинженерные дисциплины».

Дисциплина нацелена на формирование профессиональных компетенций выпускника, а именно:

ОПК-1 – Способен решать типовые задачи профессиональной деятельности на основе знаний основных законов математических, естественно-научных и общепрофессиональных дисциплин с применением информационно-коммуникационных технологий;

Содержание дисциплины охватывает круг вопросов, связанных с эффективным использованием и сервисным обслуживанием техники, машин и оборудования.

Преподавание дисциплины предусматривает следующие формы организации учебного процесса: лекции, лабораторные работы, практические занятия, самостоятельная работа, выполнение курсового проекта, консультации.

Программой дисциплины предусмотрены следующие виды контроля: текущий контроль успеваемости в форме тестирования и защиты отчетов по лабораторным работам, окончательный контроль в форме дифференцированного зачёта.

Общая трудоемкость освоения дисциплины составляет 3 зачетных единицы, 180 часов. Программой дисциплины предусмотрены лекционные (8 часов), лабораторные (8 часов) занятия, практических занятий (8 часов) и 148 часов самостоятельной работы студента.

1. Место дисциплины в структуре образовательной программы

Дисциплина «Теория машин и механизмов» включена в ОПОП, в цикл общепрофессиональных дисциплин базовой части.

Реализация в дисциплине «Теория машин и механизмов» требований ФГОС ВО, ОПОП ВО и учебного плана по направлению подготовки 35.03.06 «Агроинженерия» по профилю "Технические системы в агробизнесе" должна формировать следующие компетенции:

ОПК-1 – способен решать типовые задачи профессиональной деятельности на основе знаний основных законов математических, естественно-научных и общепрофессиональных дисциплин с применением информационно-коммуникационных технологий;

Предшествующими курсами, на которых непосредственно базируется дисциплина «Теория машин и механизмов» являются математика, физика, инженерная графика, теоретическая механика.

Дисциплина «Теория машин и механизмов» является основополагающей для изучения следующих дисциплин: детали машин и подъемно-транспортные машины, тракторы и автомобили, сельскохозяйственные машины.

Знания по теории машин и механизмов необходимы также для курсовых проектов и дипломного проектирования, при прохождении технологической и преддипломной практики.

Контроль знаний проводится в форме текущей и промежуточной аттестации.

2. Цели и задачи дисциплины. Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине, соотнесенных с планируемыми результатами освоения образовательной программы

Дисциплина «Теория механизмов и машин» (ТММ) входит в цикл дисциплин, призванных обеспечить общетехническую подготовку инженеров машиностроительных направлений, владеющих 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, изучение которых преследует следующие цели:

1) закрепление и обобщение знаний, полученных студентами при изучении естественно-научных и инженерных дисциплин, таких как математика, физика, теоретическая механика, информатика и др.;

2) предоставление знаний, необходимых для последующего освоения специальных дисциплин и дисциплин специализаций, предусмотренных государственным образовательным стандартом (ГОС);

3) формирование у будущих бакалавров общетехнических, конструкторских и исследовательских навыков, а также ознакомление с общими методами анализа и синтеза механизмов и машин, применяемых при создании высокопроизводительных, высокотехнологичных, надежных и экономичных машин и систем, образованных на их основе.

Таблица 1

Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине

Код и наименование компетенции	Индикаторы достижения	Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине
ОПК-1 – Способен решать типовые задачи профессиональной деятельности на основе знаний основных законов математических, естественно-научных и общепрофессиональных дисциплин с применением информационно-коммуникационных технологий	ИД-1 ОПК-1 Использует основные законы естественнонаучных дисциплин для решения стандартных задач в соответствии с направленностью профессиональной деятельности	Знать: основные способы решения типовых задач при анализе и синтезе механизмов и машин на основе знаний основных законов математических, естественно-научных и общепрофессиональных дисциплин с применением информационно-коммуникационных технологий;
		Уметь: решать типовые задачи при анализе и синтезе механизмов и машин на основе знаний основных законов математических, естественно-научных и общепрофессиональных дисциплин с применением информационно-коммуникационных технологий
		Владеть: навыками решения типовых задач при анализе и синтезе механизмов и машин профессиональной деятельности на основе знаний основных законов математических, естественно-научных и общепрофессиональных дисциплин с применением информационно-коммуникационных технологий

3. Организационно-методические данные дисциплины

Таблица 2

Распределение трудоемкости дисциплины по видам работ по семестрам

Вид учебной работы	Трудоемкость			
	зач ед.	час.	по семестрам	
			№ 4	№ 5
Общая трудоемкость дисциплины по учебному плану	5	180	84	108
Контактная работа	0,7	24	12	12
Лекции (Л) / в том числе в интерактивной форме		8	4/2	4
Лабораторные работы (ЛР) / в том числе в интерактивной форме		16	8/2	8
Самостоятельная работа (СРС) в том числе:	4,1	148	56	92
Курсовой проект		50	—	36
самостоятельное изучение разделов дисциплины		14	22	38
самоподготовка к лабораторным работам		8	4	4
Выполнение РГР		8	24	4
подготовка к зачету		12	6	10
Вид контроля: Зачёт с оценкой	0,2	8	4	4

4. Структура и содержание дисциплины

4.1 Трудоемкость модулей и модульных единиц дисциплины

Таблица 3

Трудоемкость модулей и модульных единиц дисциплины

Наименование модулей и модульных единиц дисциплины	Всего час- сов на модуль	Контактная работа		Внеауди- торная работа (СРС)
		Л	ЛЗ	
I МОДУЛЬ МЕХАНИЗМЫ С НИЗШИМИ КИНЕМАТИЧЕСКИМИ ПАРАМИ	68	4	8	56
Модульная ед. 1.1 Введение в теорию машин и механизмов	8	2		6
Модульная ед. 1.2 Классификация и структурный анализ механизмов	18	2	4	12
Модульная ед. 1.3 Кинематический анализ рычажных механизмов.	20		4	16
Модульная ед. 1.4 Динамика рычажных механизмов	22			22
2 МОДУЛЬ МЕХАНИЗМЫ С ВЫСШИМИ КИНЕМАТИЧЕСКИМИ ПАРАМИ	104	4	8	92
Модульная ед. 2.1 Введение в теорию высшей кинематической пары	14			14
Модульная ед. 2.2 Механизмы с высшими кинематическими парами	14			14
Модульная ед. 2.3 Зубчатые механизмы.	22	2	4	18
Модульная ед. 2.4 Теория эвольвентного зацепле-	26		4	22

Наименование модулей и модульных единиц дисциплины	Всего ча- сов на модуль	Контактная работа		Внеауди- торная работа (СРС)
		Л	ЛЗ	
ния.				
Модульная ед. 2.5 Кулачковые механизмы	28	2	2	24
ИТОГО	172	8	16	148

4.2. Содержание модулей дисциплины

I МОДУЛЬ. МЕХАНИЗМЫ С НИЗШИМИ КИНЕМАТИЧЕСКИМИ ПАРАМИ. В данном модуле рассматриваются цели, задачи, основные понятия дисциплин, классификация машин и механизмов, основные этапы анализа и синтеза плоских рычажных механизмов.

Модульная ед. 1.1. Введение в теорию машин и механизмов. В данной модульной единице рассматриваются цели, задачи, основные понятия дисциплин: проектирование, машина, механизм, синтез и анализ, модель и т.д.

Модульная ед. 1.2. Классификация и структурный анализ механизмов. В данной модульной единице рассматривается классификация механизмов по различным признакам, структура механизмов и этапы структурного анализа рычажных механизмов.

Модульная ед. 1.3. Кинематический анализ рычажных механизмов. В данной модульной единице рассматриваются цели и задачи кинематического анализа механизмов, алгоритм аналитического, графического и графоаналитического методов кинематического анализа, построение планов положений механизма, определение кинематических характеристик рычажных механизмов методом графического дифференцирования и графического интегрирования.

Модульная ед. 1.4. Динамика рычажных механизмов. Рассматриваются цели и задачи динамического анализа, основные динамические параметры механизмов и машин, классификация силовых факторов, действующие на звенья механизмов, методы силового анализа рычажных механизмов, теорема И. Е. Жуковского

2 МОДУЛЬ МЕХАНИЗМЫ С ВЫСШИМИ КИНЕМАТИЧЕСКИМИ ПАРАМИ

Модульная ед. 2.1 Введение в теорию высшей кинематической пары. В данной модульной единице рассматриваются типовые механизмы с высшими кинематическими парами, вводятся понятия сопряженные и начальные поверхности, сопряженные и начальные профили, передаточное отношение плоских механизмов с высшей кинематической парой.

Модульная ед. 2.2 Механизмы с высшими кинематическими парами. В данной модульной единице рассматриваются структура, достоинства и недостатки механизмов с высшими кинематическими парами фрикционные, с гибкими звеньями, зубчатые, кулачковые, цевочные, кулачковые.

Модульная ед. 2.3 Зубчатые механизмы. Рассматривается назначение и область применения, достоинства и недостатки, особенности структуры простых и сложных зубчатых механизмов, виды простых зубчатых механизмов, простран-

венные механизмы с высшей кинематической парой: конические и червячные механизмы.

Модульная ед. 2.4. Теория эвольвентного зацепления. В данной модульной единице рассматриваются содержание структурного и кинематического анализа плоских зубчатых механизмов, виды зацепления, вводятся понятия эвольвенты окружности и эвольвентного зацепления и его свойства, исходного контура и исходного производящего контура, геометрические параметры эвольвентных зубчатых колес, методы получения формообразующей поверхности профилей зубьев, понятие блокирующего контура, качественные показатели зубчатых механизмов: коэффициент полезного действия, коэффициент перекрытия, коэффициент формы зуба, коэффициент удельного давления, коэффициент удельного скольжения.

Модульная ед. 2.5. Кулачковые механизмы. В данной модульной единице рассматриваются назначение и область применения, виды, структурный анализ типовых схем кулачковых механизмов, виды профилей кулачка, основные параметры кулачковых механизмов, фазы движения выходных звеньев, кинематический анализ типовых схем кулачковых механизмов, диаграммы углов давления типовых схем кулачковых механизмов, выбор радиуса ролика и методы построения профиля кулачка типовых схем кулачковых механизмов.

4.3. Лекционные/лабораторные/практические/семинарские занятия

Таблица 4

Содержание лекционного курса

№ модуля и модульной единицы дисциплины	№ и тема лекции	Вид ¹ контрольного мероприятия	Кол-во часов
1 МОДУЛЬ МЕХАНИЗМЫ С НИЗШИМИ КИНЕМАТИЧЕСКИМИ ПАРАМИ			4
Модульная ед. 1.2 Классификация и структурный анализ механизмов	Лекция № 1. Инженерное проектирование. Понятие анализа и синтеза. Цель, задачи и основные разделы дисциплины. Механизмы и их виды. Типовые механизмы. Структурный анализ механизмов	Тестирование	2
Модульная ед.1.3 Кинематический анализ рычажных механизмов	Лекция № 2. Кинематический анализ. Аналитические, графические и графоаналитические методы. План скоростей и ускорений и их свойства. <i>Интерактивное занятие – лекция с разбором конкретных ситуаций</i>	Тестирование	2
2 МОДУЛЬ МЕХАНИЗМЫ С ВЫСШИМИ КИНЕМАТИЧЕСКИМИ ПАРАМИ			4
Модульная ед. 2.3 Зубчатые механизмы	Лекция № 3. Зубчатые механизмы. Назначение и область применения. Особенности структуры простых и сложных зубчатых механизмов. Геометрические параметры эвольвентных зубчатых колес. Качественные показатели зубчатых механизмов: коэффициент по-	Тестирование	2

№ модуля и модульной единицы дисциплины	№ и тема лекции	Вид ¹ контрольного мероприятия	Кол-во часов
	лезного действия, коэффициент перекрытия, коэффициент формы зуба.		
Модульная ед. 2.5 Кулачковые механизмы	Лекция № 4 Назначение и область применения кулачковых механизмов. Структурный анализ типовых схем кулачковых механизмов. Кинематический анализ типовых схем кулачковых механизмов.	Тестирование	2

4.4. Лабораторные/практические/семинарские занятия

Таблица 5

Содержание лабораторных работ

№ п/п	№ модуля и модульной единицы дисциплины	№ и название лабораторных занятий с указанием контрольных мероприятий	Вид ² контрольного мероприятия	Кол-во часов
1 МОДУЛЬ МЕХАНИЗМЫ С НИЗШИМИ КИНЕМАТИЧЕСКИМИ ПАРАМИ				8
Модульная ед. 1.2 Классификация и структурный анализ механизмов	Лабораторная работа № 1. Структурный анализ плоских механизмов		Защита отчёта	4
Модульная ед.1.3 Кинематический анализ рычажных механизмов.	Лабораторная работа № 2. Построение кинематических схем плоских и пространственных механизмов <i>Интерактивное занятие – Определение скоростей и ускорений выходного звена рычажного механизма при помощи прикладной программы Microsoft Excel</i>		Защита отчёта	4
2 МОДУЛЬ МЕХАНИЗМЫ С ВЫСШИМИ КИНЕМАТИЧЕСКИМИ ПАРАМИ				8
Модульная ед. 2.3 Зубчатые механизмы	Лабораторная работа № 5. Определение передаточных отношений зубчатых зацеплений по моделям.		Защита отчёта	4
Модульная ед. 2.4 Теория эвольвентного зацепления.	Лабораторная работа № 6. Определение основных параметров зубчатых колёс с помощью инструментов		Защита отчёта	4

4.5. Самостоятельное изучение разделов дисциплины

Самостоятельная работа студентов (СРС) организуется с целью развития навыков работы с учебной и научной литературой, выработки способности вести научно-исследовательскую работу, а также для систематического изучения дисциплины. Большая часть СРС по данной дисциплине проводится в виде подготовки теоре-

тического материала по вопросам, представленным в таблице 7. Также рекомендуются следующие формы организации самостоятельной работы студентов при изучении данной дисциплины:

– организация и использование электронного курса дисциплины размещенного на платформе LMS Moodle для самостоятельной работы (<https://e.kgau.ru/course/view.php?id=2486>).

– самотестирование по контрольным вопросам (тестам);

самостоятельная работа по модульным единицам в библиотеке, в компьютерном классе и в домашних условиях

4.5.1. Перечень вопросов для самостоятельного изучения и видов самоподготовки к текущему контролю знаний

Таблица 6

Перечень вопросов для самостоятельного изучения

№ п/п	№ модуля и модульной единицы	Перечень рассматриваемых вопросов для самостоятельного изучения	Кол-во часов
І МОДУЛЬ			56
МЕХАНИЗМЫ С НИЗШИМИ КИНЕМАТИЧЕСКИМИ ПАРАМИ			
	Модульная ед. 1.1 Введение в теорию машин и механизмов	1. Самостоятельное изучение теоретического материала по теме: Инженерное проектирование. Понятие анализа и синтеза. Цель, задачи и основные разделы дисциплины. Механизмы и их виды. Типовые механизмы.	6
	Модульная ед. 1.2 Классификация и структурный анализ механизмов	1. Подготовка к лабораторным работам	2
		2. Выполнение РГР	8
	Модульная ед. 1.3 Кинематический анализ рычажных механизмов	3. Самостоятельное изучение теоретического материала по теме: Структурный анализ механизмов	2
		1. Подготовка к лабораторным работам	2
		2. Выполнение РГР	8
		3. Самостоятельное изучение теоретического материала по теме: Кинематический анализ. Цель и задачи. Аналитические, графические и графоаналитические методы. План положений механизма. Метод кинематических планов. План скоростей и его свойства. План ускорений и его свойства. Метод кинематических диаграмм. Графическое дифференцирование. Графическое интегрирование. Частные случаи кинематического анализа типовых рычажных механизмов.	6
	Модульная ед. 1.4 Динамика рычажных механизмов	1. Самостоятельное изучение теоретического материала по теме: Динамика. Цель и задачи. Динамические параметры. Основные понятия динамики: работа, энергия, мощность. Силовые факторы и их виды. Внешние силовые факторы. Внутренние силовые факторы. Силовой анализ плоских механизмов. Цель и задачи. Методы силового анализа. Кинетостатический анализ первичного механизма. Теорема И. Е. Жуковского. Колебания в механизмах. Вибрации.	8

№ п/п	№ модуля и модульной единицы	Перечень рассматриваемых вопросов для самостоятельного изучения	Кол-во часов
		2. Выполнение РГР	8
		3. Подготовка к дифференцированному зачёту	6
2 МОДУЛЬ МЕХАНИЗМЫ С ВЫСШИМИ КИНЕМАТИЧЕСКИМИ ПАРАМИ			92
	Модульная ед. 2.1 Введение в теорию высшей кинематической пары	1. Самостоятельное изучение теоретического материала по теме: Введение в теорию высшей кинематической пары. Сопряженные или начальные поверхности. Сопряженные или начальные профили. Передаточное отношение плоских механизмов с высшей кинематической парой.	8
		2. Выполнение курсового проекта	6
	Модульная ед. 2.2 Механизмы с высшими кинематическими парами	1. Самостоятельное изучение теоретического материала по теме: Механизмы с высшими кинематическими парами. Виды механизмов с высшими кинематическими парами: фрикционные, с гибкими звеньями, зубчатые, кулачковые	8
		2. Выполнение курсового проекта	6
	Модульная ед. 2.3 Зубчатые механизмы	1. Подготовка к лабораторным работам	2
		2. Самостоятельное изучение теоретического материала по теме: Зубчатые механизмы. Назначение и область применения. Особенности структуры простых и сложных зубчатых механизмов. Виды простых зубчатых механизмов. Пространственные механизмы с высшей кинематической парой: конические и червячные механизмы. Структурный и кинематический анализ плоских зубчатых механизмов. Виды зацепления	8
		3. Выполнение курсового проекта	8
	Модульная ед. 2.4 Теория эвольвентного зацепления	1. Подготовка к лабораторным работам	2
		2. Выполнение РГР	2
		3. Выполнение курсового проекта	8
		4. Самостоятельное изучение теоретического материала по теме: Эвольвента окружности и ее свойства. Эвольвентное зацепление и его свойства. Исходный контур и исходный производящий контур. Виды зубчатых колес. Геометрические параметры эвольвентных зубчатых колес. Методы получения формообразующей поверхности профилей зубьев. Блокирующий контур. Качественные показатели зубчатых механизмов: коэффициент полезного действия, коэффициент перекрытия, коэффициент формы зуба, коэффициент удельного давления, коэффициент удельного скольжения	10
	Модульная ед. 2.5 Кулачковые механизмы	1. Выполнение РГР	2
		2. Выполнение курсового проекта	8
		3. Самостоятельное изучение теоретического материала по теме: Кулачковые механизмы. Назначение и область применения. Виды кулачковых механизмов. Структурный анализ типовых схем кулачковых механизмов. Виды профилей кулачка. Основные парамет-	4

№ п/п	№ модуля и модульной единицы	Перечень рассматриваемых вопросов для самостоятельного изучения	Кол-во часов
		ры кулачковых механизмов. Фазы движения выходных звеньев. Цель, задачи и этапы синтеза. Кинематический анализ типовых схем кулачковых механизмов. Угол давления. Диаграмма углов давления типовых схем кулачковых механизмов. Выбор радиуса ролика или рабочего участка криволинейной поверхности	
		4. Подготовка к дифференцированному зачёту	10
ВСЕГО			148

4.5.2 Курсовой проект

Таблица 7

№ п/п	Темы курсовых проектов	Рекомендуемая литература (номер источника в соответствии с прилагаемым списком)
1	Кинетостатический расчёт механизма двигателя внутреннего сгорания	[1], [6], [8], [9]
2	Кинетостатический расчёт механизма компрессора	
3	Кинетостатический расчёт механизма сенокосилки	
4	Кинетостатический расчёт механизма соломотряса	
5	Кинетостатический расчёт механизма грохота	
6	Кинетостатический расчёт механизма лесопильной рамы	
7	Кинетостатический расчёт механизма механического пресса	
8	Кинетостатический расчёт механизма механических ножниц	[1], [6], [8], [9]
9	Кинетостатический расчёт механизма сеноворошилки	
10	Кинетостатический расчёт механизма щёковой дробилки	

5. Взаимосвязь видов учебных занятий

Таблица 8

Взаимосвязь компетенций с учебным материалом и контролем знаний студентов

Компетенции	Лекции	ЛЗ	ПЗ	СРС	Вид контроля
ОПК-1 – способен решать типовые задачи профессиональной деятельности на основе знаний основных законов математических, естественно-научных и общепрофессиональных дисциплин с применением информационно-коммуникационных технологий	№ 1, 2	№ 2	№ 2	выполнение КП	Защита КП и лаб. работ
ПК-15 – способен участвовать в проектировании технологических процессов сельскохозяйственной продукции	№ 1, 2	–	–	выполнение КП	Защита КП и лаб. работ

6. Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины

6.1. Карта обеспеченности литературой (таблица 9)

6.2. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети «Интернет» (далее – сеть «Интернет»)

1. Научная электронная библиотека «eLibrary» <http://elibrary.ru/>
2. Федеральный информационный фонд по обеспечению единства измерений <http://www.rostest.ru/GosreestrSI.php>.

6.3. Программное обеспечение

1. Office 2007 Russian OpenLicensePack Академическая лицензия ФГБОУ ВО Красноярский ГАУ №44937729 от 15.12.2008.
2. Справочная правовая система «Консультант+»
3. Moodle 3.5.6a (система дистанционного образования, бесплатное распространяемое ПО).
4. Библиотечная система «Ирбис 64» (web версия, договор сотрудничества от 2017 года).

Таблица 10

КАРТА ОБЕСПЕЧЕННОСТИ ЛИТЕРАТУРОЙ

Кафедра Общественно-инженерных дисциплин Направление подготовки 35.03.06 АгроинженерияДисциплина Теория машин и механизмов

Вид занятия	Наименование	Авторы	Издательство	год издания	Вид издания		Место хранения		необходимое количество экз	Количество экз. в вузе
					Печ	Электр.	Библ.	Каф.		
ЛЗ, ПЗ, КП	Теория механизмов и машин. Кинематика, динамика и расчет	Ю. Ф. Лачуга	КолосС	2006	+		+		20	1
ЛЗ, ПЗ, КП	Теория механизмов и машин	Ю. А. Матвеев.	ИНФРА-М	2009	+		+	+	20	2
ЛЗ, ПЗ, КП	Кинематический анализ и синтез зубчатых передач	Фалалеева Р. В.	КрасГАУ	2010	+	+	+		20	160 + электронный ресурс
ЛЗ	Теория машин и механизмов: анализ и синтез машин и манипуляторов: лабораторный практикум	Фалалеева Р. В.	КрасГАУ	2010	+	+	+	+	20	2 + электронный ресурс
ЛЗ, ПЗ, КП	Структурный, кинематический и кинестатический анализ стержневых механизмов	Фалалеева Р. В.	КрасГАУ	2013	+	+	+		20	50 + электронный ресурс
КП	Теория машин и механизмов. Структура и классификация механизмов	Р.В.Фалалеева, И.В.Паневин, В. Г.Межов	КрасГАУ	2011		+				электронный ресурс

Директор научной библиотеки



7. Критерии оценки знаний, умений, навыков и заявленных компетенций

7.1 Текущий контроль студентов производится в дискретные временные интервалы лектором и преподавателем, ведущим лабораторные работы по дисциплине в следующих формах:

- выполнение лабораторных работ;
- тестирование;
- курсовой проект;
- отдельно оцениваются личностные качества студента (аккуратность, исполнительность, инициативность) – активность на занятиях, качество выполнения лабораторных работ.

7.2 Промежуточный контроль проходит в форме дифференцированного зачёта.

Дифференцированный зачет устанавливается в соответствии со следующей балльной шкалой:

60 – 74 баллов – оценка «3»;
75 – 89 баллов – оценка «4»;
90 – 100 баллов – оценка «5»;

При возникновении текущих задолженностей студент может выполнить практическую и лабораторную работу, набрав количество баллов в соответствии с рейтинг-планом дисциплины в дистанционной форме на платформе LMS Moodle (<https://e.kgau.ru/>).

Любой вид занятий по дисциплине «Теория машин и механизмов» может быть отработан студентом с другой группой (по согласованию с ведущим преподавателем), но не в ущерб рабочему времени и другим дисциплинам ОПОП.

Оценка знаний, умений, навыков и заявленных компетенций при изучении дисциплины «Теория машин и механизмов» проводится с использованием рейтинг-плана, представленного в таблице 11.

Таблица 10

Рейтинг-план

Виды контроля	Календарный модуль 1					Календарный модуль 2					
	Модуль- ная ед. 1.1	Модуль- ная ед. 1.2	Модуль- ная ед. 1.3	Модуль- ная ед. 1.4	Промежуточная аттестация (зачет в форме итого- вого тестирова- ния)	Модульная ед. 2.1	Модуль- ная ед. 2.2	Модуль- ная ед. 2.3	Модульная ед. 2.4	Модуль- ная ед. 2.5	Промежуточ- ная аттестация (зачет в форме итогового тес- тирования)
Выполне- ние лаб. работы и написание отчета	–	0-10	0-10	–	-	–	–	0-10	0-10	–	-
Защита отчета по лаб. работе	–	0-10	0-10	–	-	0-4	–	0-5	0-5	–	-
Выполне- ние и защита РГР	–	0-10	0-10	–	-	–	–	–	0-10	0-10	-
Тестирова- ние по итогам лекций	0-5	0-5	0-5	0-5	-	0-5	0-5	0-5	0-5	0-5	-
Итого баллов по модулю	0-5	0-35	0-35	0-5	0-20	0-5	0-5	0-20	0-30	0-15	0-25
ИТОГО				100					100		

Примечание

1. Студент допускается до итогового тестирования только в случае выполнения и положительной защиты всех лабораторных работ, а также защиты РГР;
2. Шкала выставления баллов за итоговое тестирование: 100-87% – 20 баллов; 86-73% – 16 баллов; 72-60% – 10 баллов

Курсовой проект

Курсовое проектирование способствует закреплению, углублению и обобщению теоретических знаний, развивает творческую инициативу и самостоятельность, повышает интерес к изучению дисциплины и прививает навыки научно-исследовательской работы.

Курсовой проект по дисциплине ТММ выполняются каждым студентом в рамках самостоятельной работы. Задания необходимые для выполнения курсового проекта выдает преподаватель, осуществляющий проведение практических занятий с указанием рекомендуемых литературных источников.

Курсовой проект по дисциплине «Теория механизмов и машин» состоит из аналитической части, выполняемой в виде расчетно-пояснительной записки, и графического материала представленного в виде комплекта чертежей общим объемом равным трем листам формата А1. Расчетно-пояснительная записка (не менее 45–60 страниц формата А4) обязательно должна содержать следующие разделы:

Задание.

Содержание.

1. Описание состава структуры сложной технической системы.
2. Структурный анализ плоского рычажного механизма, являющегося рабочей машиной сложной технической системы.
3. Метрический синтез кинематической схемы плоского рычажного механизма. Масштабный коэффициент. План положения механизма.
4. Кинематический анализ плоского рычажного механизма. Векторные уравнения, таблицы линейных и угловых скоростей звеньев механизма.
5. Кинетостатический (силовой) анализ плоского рычажного механизма. Синтез динамической модели: определение сил и моментов пар сил инерции, силовой анализ структурных групп. Определение уравнивающей силы с помощью теоремы В.Н. Жуковского. Расчет величины уравнивающего момента пары сил.
6. Динамический анализ плоского рычажного механизма. Определение величин фазовых углов рабочего и холостого ходов в цикле движения механизма. Построение динамической модели: определение приведенных моментов сил с помощью следствия из теоремы В.Н. Жуковского; определение приведенных моментов инерции; составление таблиц для построения диаграмм приведенных моментов пар сил, работ, разности работ (изменения кинетической энергии), приведенных моментов инерции, диаграммы энергия-масса, диаграммы изменения угловой скорости ведущего звена. Расчет величины момента инерции маховой массы.
7. Структурный анализ простого зубчатого механизма. Определение геометрических параметров и синтез эвольвентного зацепления зубчатого механизма являющегося преобразующим механизмом сложной технической системы.

8. Определение типа сложного зубчатого механизма. Модификации кинематических пар и структурный анализ сложного зубчатого механизма. Метрический синтез кинематической схемы сложного зубчатого механизма. Подбор чисел зубьев по заданному передаточному отношению. Кинематический анализ сложного зубчатого механизма. Определение величин фактического прямого и обратного передаточных отношений и погрешности вычислений.

9. Структурный анализ плоского кулачкового механизма. Кинематический анализ плоского кулачкового механизма. Определение минимального значения радиуса исходного контура. Построение диаграммы углов давления. Метрический синтез профилей плоского кулачкового механизма.

Графическая часть состоит из трех листов формата А1:

Лист 1 формата А1 – кинематический и динамический анализы плоского рычажного механизма.

Лист 2 формата А1 – кинетостатический (силовой) анализ плоского рычажного механизма.

Лист 3 формата А1 – анализ и синтез механизмов с высшими кинематическими парами.

Подготовка к защите курсового проекта осуществляется самостоятельно каждым студентом с проработкой лекционного материала, охватывающего тематику данного вида самостоятельной работы, и включает в себя выполнение курсового проекта и оформление расчетно-пояснительной записки и графической части в соответствии с предъявленными требованиями.

Расчетно-пояснительная записка оформляется на листах белой бумаги форматом А4. 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, рисунками или чертежами. В конце расчетно-пояснительной записки приводится список литературных источников, использованных студентом при выполнении курсового проекта, в том числе дается библиография методических указаний и пособий.

Графический материал выполняется на форматах А1 и подшивается к расчетно-пояснительной записке после списка используемых литературных источников. Текст расчетно-пояснительной записки выполняется чернилами синего или черного цвета, графический материал – простыми карандашами при помощи чертежных принадлежностей. Использование цветных карандашей и фломастеров не допускается.

Защита курсового проекта проводится в форме собеседования, предусматривает решение практических задач или тестовых заданий и призвана выявить уровень знаний студента по тематике курсового проекта. Студенты, не выполнившие курсовой проект, к его защите не допускаются. Защита курсового проекта без расчетно-пояснительной записки или графической части не допускается. Расчетно-пояснительная записка и материал графической части, оформленные небрежно или не в соответствии с предъявляемыми требованиями, к защите не допускаются.

Защита курсового проекта проводится комиссией, формируемой из числа преподавателей, осуществляющих проведение практических, лабораторных и лекционных занятий.

8. Материально-техническое обеспечение дисциплины

Таблица 11

Вид занятий	Аудитория	Спецоборудование	ТСО
1. Лекции	Ауд 4 – учебная аудитория для проведения занятий лекционного типа, 660074, Россия, Красноярский край, г. Красноярск, ул. Академика Киренского, д.2	Парты, доска меловая, набор демонстрационного оборудования и учебно-наглядных пособий: акустическая система инсталляционная AMIS 30W компьютер Cel3000 MB Giga-byit GA-81915PC DUO s775 17" Samsung, мультимедийная установка проектор Mitsubishi XL5900U*True XG, Микшер-усилитель AMIS 250 6-канальный	1. Комплекты моделей механизмов: – плоские рычажные механизмы; – зубчатые механизмы; – кулачковые механизмы 2. Презентации
2. Практические и лабораторные работы	ауд. ба – учебная аудитория для проведения занятий семинарского типа, групповых и индивидуальных консультаций, текущего контроля и промежуточной аттестации, 660074, Россия, Красноярский край, г. Красноярск, ул. Академика Киренского, д.2.	Парты, стулья, доска учебная маркерная	1. Комплекты моделей механизмов: – плоские рычажные механизмы; – зубчатые механизмы; – кулачковые механизмы. 2. Установки для синтеза профилей зубьев эвольвентных колес. 3. Установки для синтеза профилей плоских кулачков кулачковых механизмов с вращательным движением. 4. Набор зубчатых колес. 5. Набор плакатов. 6. Учебные пособия, 7. Электронные издания
3. СРС	Ауд 30 – аудитория для самостоятельной работы, Института инженерных систем и энергетики, 660074, Россия, Красноярский край, г. Красноярск, ул. Академика Киренского, д.2.	Парты, стулья, доска меловая, компьютеры Cel3000 MB Giga-byit GA-81915PC DUO s775 17" Samsung - 12 шт выход в Internet.	1. Учебные пособия, 2. Электронные издания

9. Методические рекомендации для обучающихся по освоению дисциплины

9.1. Методические указания по дисциплине для обучающихся

При изучении дисциплины «Теория машин и механизмов» обучающимся необходимо поэтапно изучить модульные единицы, начиная с определений и общих понятий,

представленных в первой лекции. Как в элементах контактной работы, так и в дистанционной форме, изучение модульных единиц требует установленной последовательности.

Работая в электронном курсе, на платформе LMS Moodle (<https://e.kgau.ru/>), не следует неподготовленным приступать к тестированию, как по модулям дисциплины, так и к итоговому тестированию, поскольку количество попыток ограничено. Для подготовки к промежуточному и итоговому тестированию после каждой лекции предусмотрено минитестирование.

Учебным планом по дисциплине «Теория машин и механизмов» в 5 семестре предусмотрено выполнение курсового проекта. Однако, выполнение курсового проекта необходимо начать уже в 4 семестре. Этапы курсового проекта представлены на платформе LMS Moodle, а методические рекомендации по выполнению и оформлению курсового проекта представлены в учебном пособии, которое расположено в электронном курсе дисциплины на платформе LMS Moodle.

9.2. Методические указания по дисциплине для инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья

В целях освоения учебной программы дисциплины инвалидами и лицами с ограниченными возможностями здоровья обеспечивается:

1. 1 Для инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья по зрению:

1.1. размещение в доступных для обучающихся местах и в адаптированной форме справочной информации о расписании учебных занятий;

1.2. присутствие ассистента, оказывающего обучающемуся необходимую помощь;

1.3. выпуск альтернативных форматов методических материалов (крупный шрифт или аудиофайлы);

2. Для инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья слуху:

2.1. надлежащими звуковыми средствами воспроизведение информации;

3. Для инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья, имеющих нарушения опорно-двигательного аппарата:

3.1. возможность беспрепятственного доступа обучающихся в учебные помещения, туалетные комнаты и другие помещения института, а также пребывание в указанных помещениях.

Образование обучающихся с ограниченными возможностями здоровья может быть организовано как совместно с другими обучающимися, так и в отдельных группах или в отдельных организациях.

Перечень учебно-методического обеспечения самостоятельной работы обучающихся по дисциплине.

Учебно-методические материалы для самостоятельной работы обучающихся из числа инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья предоставляются

водной из форм, адаптированных к ограничениям их здоровья и восприятия информации.

Категории студентов	Формы
С нарушение слуха	• в печатной форме; • в форме электронного документа;
С нарушением зрения	• в печатной форме увеличенных шрифтом; • в форме электронного документа; • в форме аудиофайла;
С нарушением опорно-двигательного аппарата	• в печатной форме; • в форме электронного документа; • в форме аудиофайла.

Данный перечень может быть конкретизирован в зависимости от контингента обучающихся.

В освоении дисциплины инвалидами и лицами с ограниченными возможностями здоровья большое значение имеет индивидуальная работа. Под индивидуальной работой подразумевается две формы взаимодействия с преподавателем: индивидуальная учебная работа (консультации), т.е. дополнительное разъяснение учебного материала и углубленное изучение материала с теми обучающимися, которые в этом заинтересованы, и индивидуальная воспитательная работа. Индивидуальные консультации по предмету являются важным фактором, способствующим индивидуализации обучения и установлению воспитательного контакта между преподавателем и обучающимся инвалидом или обучающимся с ограниченными возможностями здоровья.

РЕЦЕНЗИЯ

кафедры «Материаловедение и технологии обработки материалов» ПИ СФУ на
рабочую программу учебной дисциплины «Теория машин и механизмов», автор
доцент Носкова О.Е. кафедры «общинженерных дисциплин»

«Теория машин и механизмов» является дисциплиной, входящей в обязательную часть профессионального цикла дисциплин ООП.

Представленная на рецензию работа содержит аннотацию, требования к дисциплине, цели и задачи дисциплины, формируемые в результате освоения дисциплины компетенции, организационно-методические данные дисциплины, структуру и содержание дисциплины, взаимосвязь видов учебных занятий, учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины, критерии оценки, материально-техническое обеспечение дисциплины, образовательные технологии, протокол изменений. Программа дополнена рейтинг-планом по дисциплине.

Рабочая программа выполнена в соответствии с программой курса для подготовки бакалавров по направлению подготовки **35.03.06 «Агроинженерия»** по профилю **«Технические системы в агробизнесе»** очной формы обучения.

В программе достаточно полно и всесторонне изложены аспекты преподавания дисциплины в соответствии ФГОС ВО 3++.

Приведённые в перечне учебно-методического обеспечения дисциплины источники частично устаревшие, особенно в составе основной литературы.

РЕЦЕНЗЕНТ

к.т.н., доцент кафедры МиТОМ ПИ СФУ

О.А. Масанский