

Министерство науки и высшего образования РФ
Федеральное государственное автономное образовательное учреждение
высшего образования
«СИБИРСКИЙ ФЕДЕРАЛЬНЫЙ УНИВЕРСИТЕТ»

СОГЛАСОВАНО

Заведующий кафедрой

**Кафедра прикладной механики
(ПрМ_МТФ)**

наименование кафедры

подпись, инициалы, фамилия

«___» _____ 20__ г.

институт, реализующий ОП ВО

УТВЕРЖДАЮ

Заведующий кафедрой

**Кафедра прикладной механики
(ПрМ_МТФ)**

наименование кафедры

Митяев А.Е.

подпись, инициалы, фамилия

«___» _____ 20__ г.

институт, реализующий дисциплину

**РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ
ТЕХНИЧЕСКАЯ МЕХАНИКА
ТЕОРИЯ МАШИН И
МЕХАНИЗМОВ**

Дисциплина Б1.Б.12.03 ТЕХНИЧЕСКАЯ МЕХАНИКА
Теория машин и механизмов

Направление подготовки / 15.03.02 Технологические машины и
специальность оборудование профиль 15.03.02.01

Направленность
(профиль)

Проектирование технических и

Форма обучения

очная

Год набора

2019

Красноярск 2021

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ

составлена в соответствии с Федеральным государственным образовательным стандартом высшего образования по укрупненной группе

150000 «МАШИНОСТРОЕНИЕ»

Направление подготовки /специальность (профиль/специализация)

Направление 15.03.02 Технологические машины и оборудование
профиль 15.03.02.01 Проектирование технических и технологических
комплексов

Программу
составили

канд.техн.наук, доцент, Меснянкин М.В.

1 Цели и задачи изучения дисциплины

1.1 Цель преподавания дисциплины

Дисциплина «Теория механизмов и машин» (ТММ) призвана обеспечить общетехническую подготовку студентов в области транспортного машиностроения. Дисциплина ТММ рассматривает общие методы и алгоритмы решения задач анализа и синтеза механизмов, изучение которых преследует следующие цели:

1) закрепление и обобщение знаний, полученных студентами при изучении предшествующих дисциплин, предусмотренных учебным планом в соответствии с государственным образовательным стандартом;

2) предоставление знаний, необходимых для освоения последующих дисциплин, предусмотренных учебным планом в соответствии с государственным образовательным стандартом.

1.2 Задачи изучения дисциплины

Задачи изучения дисциплины «Теория механизмов и машин» основываются на необходимости получения студентом знаний, умений и навыков в соответствии с требованиями ФГОС ВО на основе которых формируются соответствующие компетенции.

Изучение дисциплины «Теория механизмов и машин» преследует решение следующих задач:

1) ознакомление с понятиями анализа, синтеза, технической системы, критериями составления моделей и структуры, основными видами механизмов, условиями их работоспособности, а также с видами анализа и синтеза механизмов и правилами изображения их структурных и кинематических схем;

2) обучение принципам образования структур основных видов технических систем и формулирования критериев подобия, процессу синтеза моделей, структурных и кинематических схем, а также методам и алгоритмам решения задач анализа и синтеза механизмов;

3) формирование знаний, умений и навыков обеспечения стандартов, использования справочной литературы и вычислительной техники, а также способностей применения методов и алгоритмов решения задач анализа и синтеза механизмов транспортного машиностроения.

1.3 Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине (модулю), соотнесенных с планируемыми результатами освоения образовательной программы

ОПК-5: способностью решать стандартные задачи профессиональной

деятельности на основе информационной и библиографической культуры с применением информационно-коммуникационных технологий и с учетом основных требований информационной безопасности	
Уровень 1	понятие синтеза, анализа, технической системы и ее моделей;
Уровень 1	формулировать критерии и составлять модели технических систем, а также различать основные виды механизмов;
Уровень 1	понятиями синтеза, анализа, технической системы и ее моделей;
ПК-5: способностью принимать участие в работах по расчету и проектированию деталей и узлов машиностроительных конструкций в соответствии с техническими заданиями и использованием стандартных средств автоматизации проектирования	
Уровень 1	правила изображения структурных и кинематических схем рычажных механизмов;
Уровень 1	изображать структурные и кинематические схемы рычажных механизмов;
Уровень 1	навыками изображения структурных и кинематических схем рычажных механизмов;
ПК-10: способностью обеспечивать технологичность изделий и оптимальность процессов их изготовления, умением контролировать соблюдение технологической дисциплины при изготовлении изделий	
Уровень 1	методы и алгоритмы решения задач анализа и синтеза рычажных механизмов;
Уровень 1	применять методы и алгоритмы при решении задач анализа и синтеза рычажных механизмов;
Уровень 1	методами и алгоритмами решения задач анализа и синтеза рычажных механизмов;
ПК-12: способностью участвовать в работах по доводке и освоению технологических процессов в ходе подготовки производства новой продукции, проверять качество монтажа и наладки при испытаниях и сдаче в эксплуатацию новых образцов изделий, узлов и деталей выпускаемой продукции	
Уровень 1	основные стандарты и справочную литературу, а также возможности применения вычислительной техники;
Уровень 1	обеспечивать выполнение основных стандартов и использовать справочную литературу, а также использовать возможности вычислительной техники;
Уровень 1	навыками по обеспечению выполнения основных стандартов и использованию справочной литературы, а также навыками по использованию возможностей вычислительной техники.

1.4 Место дисциплины (модуля) в структуре образовательной программы

Информатика
Начертательная геометрия и инженерная графика
Математика
Материаловедение
Сопротивление материалов

Теоретическая механика

Физика

Основы проектирования

Детали машин и основы конструирования

Расчет и конструирование элементов оборудования

Технологические машины и оборудование нефтегазового комплекса

Насосы, компрессоры, турбины.

Проектирование машин и аппаратов нефтегазопереработки

1.5 Особенности реализации дисциплины

Язык реализации дисциплины Русский.

Дисциплина (модуль) реализуется с применением ЭО и ДОТ

Теория механизмов и машин [Электронный ресурс] : Меснянкин М.В. – Красноярск : СФУ, 2019. – URL: <https://e.sfu-kras.ru/course/view.php?id=1891>

2. Объем дисциплины (модуля)

Вид учебной работы	Всего, зачетных единиц (акад.час)	Семестр
		4
Общая трудоемкость дисциплины	5 (180)	5 (180)
Контактная работа с преподавателем:	1,78 (64)	1,78 (64)
занятия лекционного типа	0,89 (32)	0,89 (32)
занятия семинарского типа		
в том числе: семинары		
практические занятия	0,44 (16)	0,44 (16)
практикумы		
лабораторные работы	0,44 (16)	0,44 (16)
другие виды контактной работы		
в том числе: групповые консультации		
индивидуальные консультации		
иная внеаудиторная контактная работа:		
групповые занятия		
индивидуальные занятия		
Самостоятельная работа обучающихся:	2,22 (80)	2,22 (80)
изучение теоретического курса (ТО)		
расчетно-графические задания, задачи (РГЗ)		
реферат, эссе (Р)		
курсовое проектирование (КП)	Нет	Нет
курсовая работа (КР)	Нет	Нет
Промежуточная аттестация (Экзамен)	1 (36)	1 (36)

3 Содержание дисциплины (модуля)

3.1 Разделы дисциплины и виды занятий (тематический план занятий)

№ п/п	Модули, темы (разделы) дисциплины	Занятия лекционного типа (акад. час)	Занятия семинарского типа		Самостоятельная работа, (акад. час)	Формируемые компетенции
			Семинары и/или Практические занятия (акад. час)	Лабораторные работы и/или Практикумы (акад. час)		
1	2	3	4	5	6	7
1	МЕХАНИЗМЫ С НИЗШИМИ КИНЕМАТИЧЕСКИМИ ПАРАМИ	23	12	12	55	ОПК-5 ПК-10 ПК-12 ПК-5
2	МЕХАНИЗМЫ С ВЫСШИМИ КИНЕМАТИЧЕСКИМИ ПАРАМИ	9	4	4	25	ОПК-5 ПК-10 ПК-12 ПК-5
Всего		32	16	16	80	

3.2 Занятия лекционного типа

№ п/п	№ раздела дисциплины	Наименование занятий	Объем в акад. часах		
			Всего	в том числе, в инновационной форме	в том числе, в электронной форме

1	1	<p>ВВЕДЕНИЕ В ДИСЦИПЛИНУ. Инженерное проектирование. Анализ. Синтез. Цель, задачи и основные разделы дисциплины. Техническая система и ее модель. Виды моделей. Критерии подобия. Машина и ее виды. Привод. Машинный агрегат. Машина-автомат. Звено и его виды. Кинематическая пара. Кинематическая цепь. Кинематическое соединение.</p>	2	0	1
2	1	<p>МЕХАНИЗМЫ С НИЗШИМИ КИНЕМАТИЧЕСКИМИ ПАРАМИ. Виды типовых механизмов с низшими кинематическими парами. Статика. Структура рычажных механизмов. Дефекты структуры. Структурная схема. Структурный анализ рычажных механизмов. Подвижность рычажных механизмов. Структурные формулы. Состав структуры рычажных механизмов. Первичный механизм и структурная группа. Принцип образования структурных групп. Виды структурных групп и их параметры. Маневренность пространственных рычажных механизмов.</p>	4	0	1

3	1	<p>Механизм и его виды. Виды самостоятельной работы. Выбор заданий и особенности работы в ЭОК в информационной обучающей среде e.sfu-kras.ru. Правила оформления отчета по заданиям самостоятельной работы.</p>	1	0	0,5
4	1	<p>СИНТЕЗ ПЛОСКИХ РЫЧАЖНЫХ МЕХАНИЗМОВ. Синтез плоских рычажных механизмов. Этапы. Общие критерии. Оптимизация. Структурный синтез. Цель. Задача. Критерии. Метрический синтез. Цель. Задача. Заданные параметры. Критерии. Кинематическая схема. Масштабный коэффициент. Методы. Показатели качества плоских рычажных механизмов. Ход механизма. Коэффициент неравномерности средней скорости.</p>	2	0	1

5	1	<p>КИНЕМАТИЧЕСКИЙ АНАЛИЗ ПЛОСКИХ РЫЧАЖНЫХ МЕХАНИЗМОВ. Кинематика. Кинематический анализ. Цель. Задачи. Дополнительный критерий. Методы. План положений механизма. Крайние положения. Метод кинематических планов. Принципы образования векторных уравнений. План скоростей и угловая скорость. План ускорений и угловое ускорение. Свойства планов. Теорема подобия.</p>	2	0	0,5
6	1	<p>ДИНАМИКА ПЛОСКИХ РЫЧАЖНЫХ МЕХАНИЗМОВ. Динамика. Цель. Задачи. Динамические параметры. Работа. Энергия. Кинетическая энергия. Потенциальная энергия. Мощность.</p>	2	0	1

7	1	<p>СИЛОВЫЕ ФАКТОРЫ И ДИНАМИЧЕСКИЕ МОДЕЛИ ПЛОСКИХ РЫЧАЖНЫХ МЕХАНИЗМОВ. Виды силовых факторов. Внешние силовые факторы. Внутренние силовые факторы. Теоретические силовые факторы. Теоретические силовые факторы для частных случаев движения звеньев. Динамические модели и их параметры. Методы обеспечения эквивалентности динамических моделей. Виды анализа механизмов и машин. Метод приведения. Силовой анализ. Задачи. Методы. Принцип Даламбера. Теорема И.Е. Жуковского о «жестком рычаге».</p>	4	0	2
8	1	<p>ДИНАМИЧЕСКИЙ АНАЛИЗ ПЛОСКИХ РЫЧАЖНЫХ МЕХАНИЗМОВ. Динамический анализ. Энергия покоя. Энергия движения. Режимы движения технических систем. Неравномерность хода. Коэффициент неравномерности хода. Причины существования неравномерности хода. Режимы работы. Стационарные и не стационарные режимы работы.</p>	4	0	1

9	1	<p>МАХОВАЯ МАССА И ЕЕ МОМЕНТ ИНЕРЦИИ. Маховая масса. Направления ввода в структуру маховой массы. Нестационарные режимы движения задающего звена. Диаграммы «энергия-масса» и «энергия-момент инерции». Момент инерции маховой массы.</p>	2	0	0,5
10	2	<p>ВВЕДЕНИЕ В ТЕОРИЮ ВЫСШЕЙ ПАРЫ. Различия между высшей и низшей кинематическими парами. Начальные поверхности. Теорема о высшей кинематической паре. Механизмы с высшими кинематическими парами. Начальные окружности. Основная теорема зацепления. Виды типовых механизмов с высшей кинематической парой. Зубчатый механизм. Зубчатое колесо. Шестерня.</p>	1	0	0,5

11	2	<p>ПРОСТЫЕ ЗУБЧАТЫЕ МЕХАНИЗМЫ. Простой зубчатый механизм. Виды простых плоских зубчатых механизмов с высшей кинематической парой. Простой цилиндрический зубчатый механизм. Виды зацепления. Особенности структуры. Передаточные отношения. Виды линии зуба. Эвольвента. Эволюта. Основная окружность. Свойства эвольвенты окружности. Эвольвентное зацепление и его свойства. Виды межосевого расстояния. Угол зацепления. Эвольвентное зубчатое колесо. Основные геометрические параметры. Виды цилиндрических зубчатых колес. Виды интерференции зубчатых колес. Изменение параметров зубьев зубчатых колес. Блокирующий контур. Синтез простых зубчатых механизмов. Этапы. Условия.</p>	4	0	0,5
----	---	---	---	---	-----

12	2	<p>СЛОЖНЫЕ ЗУБЧАТЫЕ МЕХАНИЗМЫ. Сложный зубчатый механизм. Виды сложных зубчатых механизмов. Особенности структуры. Паразитное зубчатое колесо. Блок зубчатых колес. Структурный анализ. Передаточные отношения сложных однорядных, многорядных, однопоточных и многопоточных зубчатых механизмов. Эпициклический зубчатый механизм и его виды. Планетарные механизмы. Виды типовых структурных схем. Основные параметры. Особенности структуры. Звенья типовых планетарных механизмов. Кинематический анализ планетарных зубчатых механизмов. Формула Виллиса. Метод обращенного движения. Внутреннее передаточное отношение. Синтез сложных зубчатых механизмов. Этапы. Метрический синтез сложных зубчатых механизмов с неподвижными осями вращения колес. Условия метрического синтеза планетарных механизмов. Метрический синтез планетарных зубчатых механизмов. Метод сомножителей.</p>	4	0	1
----	---	--	---	---	---

Всего		22	0	10,5
-------	--	----	---	------

3.3 Занятия семинарского типа

№ п/п	№ раздела дисциплины	Наименование занятий	Объем в акад. часах		
			Всего	в том числе, в инновационной форме	в том числе, в электронной форме
1	1	Решение заданий на тему «Структурный анализ плоских рычажных механизмов».	2	0	0,5
2	1	Решение заданий на тему «Метрический синтез плоских рычажных механизмов».	2	0	0,5
3	1	Решение заданий на тему «Кинематический анализ плоских рычажных механизмов».	4	0	1
4	1	Решение заданий на тему «Силовой анализ плоских рычажных механизмов».	2	0	1
5	1	Решение заданий на тему «Динамический анализ плоских рычажных механизмов».	2	0	1
6	2	Решение заданий на тему «Анализ и синтез простого плоского зубчатого механизма».	2	0	0,5
7	2	Решение заданий на тему «Анализ и синтез сложного плоского зубчатого механизма».	2	0	1,5
Всего			16	0	6

3.4 Лабораторные занятия

№ п/п	№ раздела дисциплины	Наименование занятий	Объем в акад. часах		
			Всего	в том числе, в инновационной форме	в том числе, в электронной форме
1	1	Лабораторная работа №1 «Структурный анализ пространственных рычажных механизмов».	2	0	0,5

2	1	Лабораторная работа №2 «Кинематический анализ плоских рычажных механизмов».	3	0	0,5
3	1	Лабораторная работа №3 «Силовой анализ плоских рычажных механизмов».	3	0	0,5
4	1	Проверка отчетов по лабораторным работам. Прием защит.	4	0	0,5
5	2	Лабораторная работа №3 «Определение геометрических параметров эвольвентного зубчатого колеса».	2	0	1
6	2	Проверка отчетов по лабораторным работам. Прием защит.	2	0	0,5
Итого			16	0	2,5

5 Фонд оценочных средств для проведения промежуточной аттестации

Оценочные средства находятся в приложении к рабочим программам дисциплин.

6 Перечень основной и дополнительной учебной литературы, необходимой для освоения дисциплины (модуля)

6.1. Основная литература			
	Авторы, составители	Заглавие	Издательство, год
Л1.1	Мерко М. А., Колотов А. В., Меснянкин М. В., Шаронов А. А.	Теория механизмов и машин: учебное пособие для студентов, обучающихся по направлению "Транспортные средства специального назначения"	Красноярск: СФУ, 2015
Л1.2	Мерко М. А., Колотов А. В., Меснянкин М. В., Митяев А. Е., Шаронов А. А., Рабецкая О. И.	Теория механизмов и машин. Рычажные механизмы: практикум [для студентов специальности 23.05.02 «Транспортные средства специального назначения», напр. 21.03.01 «Нефтегазовое дело»]	Красноярск: СФУ, 2016
6.2. Дополнительная литература			
	Авторы, составители	Заглавие	Издательство, год

Л2.1	Болотовский И. А., Безруков В. И., Васильева О. Ф., Гурьев Б. И., Ерихов М. Л., Ефименко А. Б., Котельников В. П., Курлов Б. А., Русак Л. Л., Смирнов В. Э., Шендерей Б. И., Болотовский И. А.	Справочник по геометрическому расчету эвольвентных зубчатых и червячных передач	Москва: Машиностроение, 1986
Л2.2	Сильченко П. Н., Мерко М. А., Меснянкин М. В., Колотов А. В., Беляков Е. В.	Теория механизмов и машин: электрон. учеб.-метод. комплекс дисциплины	Красноярск: ИПК СФУ, 2008
Л2.3	Тимофеев Г. А.	Теория механизмов и машин: учебник и практикум для прикладного бакалавриата	М.: Юрайт, 2015

7 Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети «Интернет», необходимых для освоения дисциплины (модуля)

Э1	Теория механизмов и машин [Электронный ресурс] : Меснянкин М.В. – Красноярск : СФУ, 2019	https://e.sfu-kras.ru/course/view.php?id=1891
Э2	СТО 4.2-07–2014. Система менеджмента качества. Общие требования к построению, изложению и оформлению документов учебной деятельности [текст] / разраб. Е. Н. Осокин, Л. В. Белошапко, М. И. Губанова. – Введ. 09.01.2014. – Красноярск : ПЦ БИК СФУ, 2014. – 60 с.	http://about.sfu-kras.ru/node/8127
Э3	Библиотечно-издательский комплекс СФУ	http://bik.sfu-kras.ru/
Э4	Продукты КОМПАС-3D для учебы	http://kompas.ru/solutions/education/

8 Методические указания для обучающихся по освоению дисциплины (модуля)

1. Теория механизмов и машин [Электронный ресурс] : электрон. учеб.-метод. комплекс дисциплины / П. Н. Сильченко [и др.] ; Сиб. федерал. ун-т. - Версия 1.0. - Электрон. дан. (22 Мб.). - Красноярск : ИПК СФУ, 2008. - on-line. - (Теория механизмов и машин: УМКД № 363 -2007 / рук. творч. коллектива П. Н. Сильченко) (Электронная библиотека СФУ. Учебно-методические комплексы дисциплин). <http://lib3.sfu-kras.ru/ft/lib2/UMKD/i-841169.zip>

2. Теория механизмов и машин. Рычажные механизмы : практикум / М. А. Мерко, А. В. Колотов, М. В. Меснянкин [и др.]. – Красноярск : Сиб. федер. ун-т, 2016.

3. Теория механизмов и машин : учебн. пособие / М. А. Мерко, А. В. Колотов, М. В. Меснянкин [и др.]. – Красноярск : Сиб. федер. ун-т, 2015. - 248 с.

Методические указания для обучающихся по освоению дисциплины "Теория механизмов и машин" размещены в информационной обучающей среде e.sfu-kras.ru по ссылке:

Теория механизмов и машин [Электронный ресурс] : Меснянкин М.В. – Красноярск : СФУ, 2020. – URL: <https://e.sfu-kras.ru/course/view.php?id=1891>

9 Перечень информационных технологий, используемых при осуществлении образовательного процесса по дисциплине (модулю) (при необходимости)

9.1 Перечень необходимого программного обеспечения

9.1.1	1 Microsoft Office Word 2007 и выше.
9.1.2	2 Microsoft Office Excel 2007 и выше.
9.1.3	3 КОМПАС-3D Бесплатная учебная версия [Электронный ресурс] / Аскон. – URL: http://edu.ascon.ru/main/download/cab/?show_me_content=1 (инструкция по установке и использованию описана на сайте разработчика).
9.1.4	4 Любой браузер: Яндекс, Google Chrome, Mozilla Firefox, Internet Explorer 9 и выше (бесплатные версии на сайтах разработчиков).
9.1.5	5 Информационная обучающая система СФУ e.sfu-kras.ru.
9.1.6	6 AdobeReader X или AcrobatReader DC или любое программное обеспечение для чтения файлов формата pdf.
9.1.7	7 Система автоматизированного проектирования AutoCAD.

9.2 Перечень необходимых информационных справочных систем

9.2.1	1. Электронная библиотечная система «СФУ».
9.2.2	2. Электронная библиотечная система «ИНФРА- М».

9.2.3	3. Электронная библиотечная система «Лань».
9.2.4	4. Электронная библиотечная система «Национальный цифровой ресурс «Рукопт».
9.2.5	Научная библиотека СФУ предоставляет доступ к ЭБС «ИНФРА- М», «Лань», «Национальный цифровой ресурс «Рукопт», рекомендованным для использования в высших учебных заведениях.
9.2.6	5. Интернет-библиотека http://www.twirpx.com/files/tek/
9.2.7	6. Интернет-библиотека http://www.iglib.ru
9.2.8	7. Электронная библиотека ХТИ – филиал СФУ.

10 Материально-техническая база, необходимая для осуществления образовательного процесса по дисциплине (модулю)

1 Лекционная аудитория, оснащенная универсальной маркерной доской (экраном) и проектором, а также доступом в интернет по беспроводным сетям.

2 Учебная аудитория для проведения занятий семинарского типа, оборудованная универсальной маркерной доской (экраном) и проектором, а также доступом в интернет по беспроводным сетям.

3 Комплекты моделей механизмов:

– плоские рычажные механизмы;

– зубчатые механизмы.

Проведение лекционных и практических занятий сопровождается иллюстрацией слайдов презентаций, выполненных в Microsoft Office PowerPoint и содержащих теоретический материал, а также поясняющие анимационные ролики.