МИНИСТЕРСТВО СЕЛЬСКОГО ХОЗЯЙСТВА РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Кузбасская государственная сельскохозяйственная академия» кафедра Агроинженерии

> **УТВЕРЖДАЮ** Декан инженерного факультета

Стенина Н.А.

фанультет "СЧ

рабочая программа дисциплины (модуля)

Б1.Б.20 Теория механизмов и машин

Учебный план 23.05.01-21-1ИН.рlх

> 23.05.01 Наземные Специальность транспортно-

технологические средства

Квалификация инженер

Форма обучения очная

Общая трудоемкость **53ET**

Часов по учебному плану 180 Виды контроля в семестрах:

экзамен - 6

в том числе:

контактная работа 85,25

самостоятельная работа 94,75

часы на контроль 18

Распределение часов дисциплины по семестрам

Семестр (<Курс>.<Семестр на курсе>) Недель	,	6 (3.2)		ого
Вид занятий	УП	1/ 0 PΠ	УП	РΠ
Лекции	32	32	32	32
Семинарские занятия	32	32	32	32
Консультации	3	3	3	3
Промежуточная аттестация	0,25	0,25	0,25	0,25
Итого ауд.	64,25	64,25	64,25	64,25
Контактная работа	67,25	67,25	67,25	67,25
Сам. работа	94,75	94,75	94,75	94,75
Часы на контроль	18	18	18	18
Итого	180	180	180	180

УП: 23.05.01-21-1ИH.plx cтp. 2

Программу составил(и):		
канд.техн.наук, доцент, Р	Радченко В.М.	

Рабочая программа дисциплины

Теория механизмов и машин

разработана в соответствии с требованиями ФГОС ВО:

Федеральный государственный образовательный стандарт высшего образования по специальности 23.05.01 НАЗЕМНЫЕ ТРАНСПОРТНО-ТЕХНОЛОГИЧЕСКИЕ СРЕДСТВА (приказ Минобрнауки России от 11.08.2016 г. № №1022)

составлена на основании учебного плана: Специальность 23.05.01 Наземные транспортно-технологические средства утвержденного учёным советом вуза от 28.05.2020 протокол N 9.

Рабочая программа одобрена на заседании кафедры агроинженерии

Протокол №1 от 3 сентября 2021 г. Срок действия программы: 2021-2026 у Зав. кафедройСа	ч.г. инкина О.В.
Рабочая программа одобрена и утвержд комиссией инженерного факультета Протокол № 1_ от 04.09.2021 г.	
Председатель методической комиссии	Dop-

TI: 23.05.01-21-1VH.plx crp. 3

Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для исполнения в 2021-2022 учебном году на заседании кафедры агроинженерии

подпись расшифровка

Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для исполнения в 2022-2023 учебном году на заседании кафедры агроинженерии

подпись расшифровка

Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для исполнения в 2023-2024 учебном году на заседании кафедры агроинженерии

подпись расшифровка

Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для исполнения в 2024-2025 учебном году на заседании кафедры агроинженерии

подпись расшифровка

УП: 23.05.01-21-1ИН.рlх стр. 4

1. ЦЕЛЬ И ЗАДАЧИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

Цель: формирование у студентов умений и навыков, необходимых для создание новых машин, приборов, установок, автоматических устройств и комплексов, отвечающих современным требованиям эффективности, точности, надежности и экономичности, основанных на достижениях фундаментальных и прикладных наук.

Задачи: изучение методов исследования и проектирования механизмов машин и приборов.

	2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ УЧЕБНОГО ПЛАНА
Цикл (р	аздел) ОП:
	ной уровень знаний:
2.1.1 Физи	*-
2.1.2 Teope	етическая механика
2.2 Дисц	иплины и практики, для которых освоение данной дисциплины (модуля) необходимо как шествующее:
2.2.1 Детал	и машин и основы конструирования
<u>,</u>	
3. КОМПЕ	СТЕНЦИИ ОБУЧАЮЩЕГОСЯ, ФОРМИРУЕМЫЕ В РЕЗУЛЬТАТЕ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)
	обностью определять способы достижения целей проекта, выявлять приоритеты решения задач при тве, модернизации и ремонте наземных транспортно-технологических средств, их технологического оборудования и комплексов на их базе
Знать:	
Уровень 1	
Уровень 2	
Уровень 3	
Уметь:	
Уровень 1	
Уровень 2	
Уровень 3	
Владеть:	
Уровень 1	
Уровень 2	
Уровень 3	
	особностью сравнивать по критериям оценки проектируемые узлы и агрегаты с учетом требований жности, технологичности, безопасности, охраны окружающей среды и конкурентоспособности
Знать:	
Уровень 1	
Уровень 2	
Уровень 3	
Уметь:	
Уровень 1	
Уровень 2	
Уровень 3	
Владеть:	
Уровень 1	
Уровень 2	
Уровень 3	
ПСК-3.3: с	пособностью, используя теоретические положения и знание конструкций технических средств АПК, проводить системный анализ и структурно-параметрический синтез технических систем
Знать:	
Уровень 1	
Уровень 2	
Уровень 3	
Уметь:	
Уровень 1	

УП: 23.05.01-21-1ИН.рlx стр. 5

Уровень 2	
Уровень 3	
Владеть:	
Уровень 1	
Уровень 2	
Уровень 3	

В результате освоения дисциплины обучающийся должен

3.1	Знать:
3.1.1	- основные способы анализа и синтеза рабочих процессов машины, этапы проведения испытаний;
3.1.2	- содержание технологических процессов, достижения науки и техники, передовой отечественный и зарубежный опыт в области исследований технологических процессов машин;
3.1.3	- тенденции развития новой техники в сельском хозяйстве, основные этапы проектирования;
3.1.4	- основные тенденции и направления в развитии новых технологий в сельском хозяйстве.
3.2	Уметь:
3.2.1	 подбирать оптимальные способы решения инженерных задач, пользоваться методами поиска наиболее эффективных решений исследовательских задач;
3.2.2	- использовать современные методы теоретического и экспериментального исследования технологических процессов машин;
3.2.3	- выполнять проектные расчеты;
3.2.4	- обосновывать проектные решения.
3.3	Владеть:
3.3.1	 подбора оптимальных способов решения инженерных задач, поиска наиболее эффективных решений исследовательских задач;
3.3.2	- применения современных методов исследования технологических процессов машин;
3.3.3	- выполнения проектных расчетов при проектировании новой техники;
3.3.4	- проектирования новых технологий.

	4. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)									
Код зан.	Наименование разделов и тем /вид занятия/	Семестр / Курс	Часов	Компетен- ции	Уровень сформ-ти комп.	Акт. и инт. формы обуч-я.	Литера- тура	Формы контроля		
	Раздел 1. Структурный анализ рычажных механизмов									
1.1	Плоские рычажные механизмы. Звенья, кинематические пары. /Лек/	6	2	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	Собеседов ание		
1.2	Классификация звеньев и кинематических пар. Условные изображения в схемах. /Сем зан/	6	2	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	ание		
1.3	Структурные и кинематические схемы. Степень подвижности пространственной кинематической цепи. /Ср/	6	8	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5	2	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	ание		
1.4	Формула Чебышева. Группы Ассура. Образование механизмов путем наслоения групп Ассура. /Лек/	6	4	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	Собеседов ание		

УП: 23.05.01-21-1ИН.рlх стр. 6

1.5	Определение числа степеней свободы механизма. Разобщение механизма на группы Ассура. Составление структурной формулы. /Сем зан/	6	4	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5	1 Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	ание
1.6	Группы Ассура 1 класса; 2-го (5 видов); 3; 4 классов. /Ср/	6	8	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	Собеседов ание
	Раздел 2. Кинематический анализ						
2.1	рычажных механизмов Метод скоростей и ускорений. /Лек/	6	2	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	ание
2.2	Постороение планов скоростей и ускорений. /Сем зан/	6	2	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	ание
2.3	Определение скоростей и ускорений точек и звеньев. /Ср/	6	10	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	ание
2.4	Метод кинематических диаграмм. /Лек/	6	4	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	ание
2.5	Построение диаграмм перемещения, аналогов скорости, ускорения. /Сем зан/	6	4	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	ание
2.6	/Конс/	6	1	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	
2.7	Графическое диффиренцирование и интегрирование кинематических диаграм. /Ср/	6	10	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	вание
	Раздел 3. Силовой анализ рычажных механизмов						
3.1	Реакции в кинематических парах. /Лек/	6	2	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	Собеседов ание
3.2	Составление схем нагружения групп Ассура /Сем зан/	6	2	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	ание
3.3	Составление расчетных схем. Определение сил полезного сопротивления и сил тяжести. /Ср/	6	10	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	ание

УП: 23.05.01-21-1ИН.plx стр.

3.4	Уравнения равновесия. Определение реакций в кинематических парах. /Лек/	6	4	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	Собеседов ание
3.5	Приведение сил инерции. Составление уравнений равновесия в векторной и аналитической формах. Определение реакций. Уравновешиванияе начального звена. /Сем зан/	6	4	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	ание
3.6	Решение веторных уравнений графическим методом. /Ср/	6	10	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	ание
	Раздел 4. Кулачковые механизмы						
4.1	Анализ кулачковых механизмов. /Лек/	6	2	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	ание
4.2	Построение кинематических диаграмм. /Сем зан/	6	2	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	ание
4.3	Интегрирование графиков аналогов ускорения и скорости. /Ср/	6	10	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	ание
4.4	Профилирование кулачка. /Ср/	6	10	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	ание
4.5	Синтез кулачковых механизмов. Основное и дополнительное условия синтеза. /Лек/	6	4	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	
4.6	Синтез механизмов с плоски, стержневым, коромысловым толкателем. /Сем зан/	6	4	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	Собеседов ание Тестирова ние
4.7	/Конс/	6	1	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	
	Раздел 5. Зубчатые механизмы						
5.1	Зубчатые механизмы с неподвижными осями. /Лек/	6	2	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	ание
5.2	Расчет передаточного отношения рядовых и ступенчатых механизмов. /Сем зан/	6	2	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5	1 Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	

стр. 8

5.3	Зубчатые механизмы с подвижными осями. /Лек/	6	4	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	Собеседов ание
5.4	Схемы рядовых и ступенчатых передач. Передатоное число. /Ср/	6	10	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	ание
5.5	Синтез планетарных механизмов по заданной схеме и передаточному числу. Графическое определение передаточного числа. /Сем зан/	6	4	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5	1	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	ание
5.6	Условия соосности, соседства, сборки. /Ср/	6	2,75	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	ание
5.7	Эвольвентное зацепление. /Лек/	6	2	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	ание
5.8	Синтез эвольвентного зацепления. /Сем зан/	6	2	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5	2	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	ание
5.9	Индивидуальные консультации /Конс/	6	1	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	ание
5.10	Промежуточная аттестация /КРА/	6	0,25	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	ание
5.11	Построение картины эвольвентного зацепления. /Ср/	6	6	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	
5.12	Экзамен /Экзамен/	6	18	ПК-4 ПК-9 ПСК-3.3	ОПК-1, ОПК-5		Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.3 Л2.1 Л2.2	

5. ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ

- Задание на курсовое проектирование: 30 вариантов.
 Вопросы для подготовки к экзамену: 34.
 Тест по курсу: 4 темы,48 вопросов.

6. ПЕРЕЧЕНЬ ИНФОРМАЦИОННЫХ ТЕХНОЛОГИЙ
6.1 Перечень программного обеспечения
САПР "КОМПАС 3D V12" - Машиностроительная конфигурация
6.2 Перечень информационных справочных систем
ЭБС "Земля знаний"

УП: 23.05.01-21-1ИH.plx cтp. 9

	7. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)								
Номер ауд.	Назначение Оборудование и ПО								
3113	проведения занятий лекционного типа, занятий семинарского типа, курсового проектирования	столы ученические — 21 шт., стол преподавателя — 1 шт., стулья — 35 шт., проектор — 1 шт., экран — 1 шт., системный блок — 1 шт., колонки — 1 шт., клавиатура — 1 шт., доска маркерная комбинированная — 1 шт., интерактивная панель Samsung Flip — 1 шт.							

8. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ) 8.1. Рекомендуемая литература							
	Авторы, составители	Заглавие	Издательство, год				
Л1.1	О.В. Мкртычев	Теория механизмов и машин : практикум	Москва: Вузовский учебник: ИНФРА-М, 2021				
Л1.2	А. И. Смелягин	Теория механизмов и машин. Курсовое проектирование : учебное пособие	М.: ИНФРА-М, 2019				
Л1.3	А. Н Соболев, А. Я.Некрасов, А. Г. Схиртладзе	Теория механизмов и машин (проектирование и моделирование механизмов и их элементов) : учебник	Москва :КУРС, НИЦ ИНФРА- М, 2018				
8.1.2. Дополнительная литература							
	Авторы, составители	Заглавие	Издательство, год				
Л2.1	Л. А. Борисенко	Теория механизмов, машин и манипуляторов: : учебное пособие	Москва: НИЦ ИНФРА-М; Минск: Нов. знание, 2013				
Л2.2	Ю. А. Матвеев	Теория механизмов и машин: учебное пособие	Москва : Альфа-М; ИНФРА- М, 2011				
Л2.3	Г. А. Тимофеев	Теория механизмов и машин: учеб. пособие	М.: Юрайт; ИД Юрайт, 2011				

9. МЕТОДИЧЕСКИЕ УКАЗАНИЯ ДЛЯ ОБУЧАЮЩИХСЯ ПО ОСВОЕНИЮ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

^{1.} Теория механизмов и машин: методические указания по выполнению курсового проекта [для направления подготовки 110800.62 Агроинженерия]/ сост. В.М.Радченко.- Кемерово: ИИО Кемеровского ГСХИ.-2015.-29с.

УП: 23.05.01-21-1ИH.plx cтр. 10

ЛИСТ ВНЕСЕНИЯ ИЗМЕНЕНИЙ						
№	Дата внесения изменений	№ протокола заседания кафедры	Содержание изменений	Подпись преподавателя, вносящего изменения		