

Министерство образования и науки Российской Федерации
Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
«Владимирский государственный университет
имени Александра Григорьевича и Николая Григорьевича Столетовых»
(ВлГУ)

УТВЕРЖДАЮ
Проректор
по образовательной деятельности



А.А.Панфилов

« 21 » 04 20 16 г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ

ТЕОРИЯ МЕХАНИЗМОВ И МАШИН

(наименование дисциплины)

Направление подготовки 28.03.02 «Наноинженерия»
Профиль/программа подготовки
Уровень высшего образования бакалавриат
Форма обучения очная

Семестр	Трудоемкостьзач. ед./ час.	Лекции, час.	Практич. занятия, час.	Лаборат. работы, час.	СРС, час.	Форма промежуточного контроля (экз./зачет)
3	4/144	18	36	18	36	Экзамен (36 час), КП
Итого	4/144	18	36	18	36	Экзамен (36 час), КП

Владимир 20 16

mp

1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

Изучение дисциплины «Теория механизмов и машин» направлено на достижение следующих целей ОПОП 28.03.02 «Наноинженерия»:

Код цели	Формулировка цели
Ц1	Подготовка выпускников к <i>научно-исследовательской и инновационной деятельности</i> в области нанотехнологий и нанодиагностики, в том числе междисциплинарных областях, связанных с выбором необходимых методов исследования, модифицирования существующих и разработки новых технологий исходя из задач конкретного исследования.
Ц2	Подготовка выпускников к проектно-конструкторской и проектно-технологической деятельности, включающей в себя участие в составе коллектива исполнителей в проведении расчетных и проектных работ при разработке процессов нанотехнологий

Теория механизмов и машин – научная основа создания новых механизмов и машин. В данной дисциплине изучаются общие методы исследования свойств механизмов и проектирования их схем независимо от конкретного назначения машины, прибора или аппарата. Значение курса теории механизмов и машин для подготовки бакалавров всех направлений, связанных с применением механизмов и машин очевидно, так как общие методы анализа и синтеза механизмов, излагаемые в этом курсе, дают возможность находить параметры механизмов с заданными кинематическими и динамическими свойствами. Дают знания, необходимые для ясного понимания принципов работы отдельных механизмов и их взаимодействия в машине. Таким образом, теория механизмов и машин это дисциплина, формирующая базовую подготовку по механике, и является необходимой составляющей подготовки студентов, проектирующих новые машины и механизмы.

2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ОПОП ВО

Дисциплина «Теория механизмов и машин» относится к базовой части блока 1 учебного плана подготовки бакалавров и обеспечивает логическую связь, во-первых, между физикой и математикой, применяя математический аппарат к описанию и изучению физических явлений, и, во-вторых, между естественнонаучными дисциплинами и общетехническими и специальными дисциплинами. Наряду с теоретической механикой теория механизмов и машин является основой для дисциплины «Детали машин и основы конструирования» – дисциплины, завершающей курс базовой подготовки по механике.

Задачи теории механизмов и машин очень разнообразны, но важнейшие из них можно сгруппировать по трем разделам: анализ механизмов, синтез механизмов и теория машин-автоматов. Анализ механизма состоит в исследовании кинематических и динамических свойств механизма по заданной его схеме, а синтез механизма – в проектировании схемы механизма по заданным его свойствам. Развитие теории машин-автоматов связано главным образом с совершенствованием методов построения схемы системы управления, определяющей согласованность движения исполнительных органов машины, а так же разработка методов проектирования промышленных роботов.

Именно наличие такой системы знаний позволяет будущему специалисту научно анализировать проблемы его профессиональной области (в том числе связанные с созданием новой техники и технологий), успешно решать разнообразные научно-технические задачи в теоретических и прикладных аспектах, самостоятельно – используя современные образовательные и информационные технологии – овладевать той новой информацией, с которой ему придётся столкнуться в инновационной и научной деятельности.

В силу этих причин теория механизмов и машин способна обслуживать резко возросшие запросы техники. Высокоточное приборостроение, создание разнообразных

энергетических, технологических и транспортных машин, систем автоматического управления, робототехнических и мехатронных систем – всё это невозможно без знания принципов анализа и проектирования механизмов и машин.

Изучение теоретического аппарата дисциплины способствует развитию у будущих специалистов склонности и способности к творческому мышлению, выработке системного подхода к исследуемым явлениям, умению самостоятельно анализировать и проектировать различные механизмы.

3. КОМПЕТЕНЦИИ ОБУЧАЮЩЕГОСЯ, ФОРМИРУЕМЫЕ В РЕЗУЛЬТАТЕ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

После изучения данной дисциплины студент приобретает знания, умения и опыт, соответствующие результатам ОПОП направления 28.03.02:

Р1, Р2, Р4, Р5 (расшифровка результатов обучения приводится в ОПОП направления 28.03.02).

В результате освоения дисциплины обучающийся должен демонстрировать следующие результаты обучения, согласующиеся с формируемыми компетенциями ОПОП:

- способность в составе коллектива участвовать в разработке макетов изделий и их модулей, разрабатывать программные средства, применять контрольно-измерительную аппаратуру для определения технических характеристик макетов (ПК-1):

знать: основные виды механизмов, методы исследования и расчёта их кинематических и динамических характеристик;

уметь: применять основные методы анализа и синтеза механизмов, построенных на базе различных конструктивных схем;

владеть: навыками использования методов теории механизмов и машин при разработке макетов изделий и их модулей, а также теоретического и экспериментального исследования в ТММ.

- способностью в составе коллектива исполнителей участвовать в проведении расчётных работ (по существующим методикам) при проектировании нанообъектов и формируемых на их основе изделий (включая электронные, механические, оптические) (ПК-6):

знать: основные методы кинематического, динамического и силового анализа при проектировании основных видов механизмов;

уметь: проводить расчётные работы (по существующим методикам) при кинематическом, динамическом и силовом анализе основных видов механизмов;

владеть: навыками использования методов теории механизмов и машин при проектировании различных механизмов, в том числе в составе коллектива исполнителей.

4. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

Общая трудоёмкость дисциплины составляет 4 зачётных единицы, 144 часа.

№ п/п	Раздел (тема) дисциплины	Семестр	Неделя семестра	Виды учебной работы, включая самостоятельную работу студентов и трудоёмкость (в часах)						Объём учебной работы с применением интерактивных методов (в часах / %)	Формы текущего контроля успеваемости (по неделям семестра), форма промежуточной аттестации (по семестру)
				Лекции	Практические занятия	Лабораторные работы	Контрольные работы	СРС	КП / КР		
1	Структура (строение) механизмов	3									Рейтинг-контроль №1
1.1	Основные понятия ТММ		1-2	2				4			
1.2	Структурный анализ и синтез механизмов		3-4	2	4	3		4		4/44	
2	Анализ механизмов	3									Рейтинг-контроль №2
2.1	Общие методы кинематического анализа		5-6	2	8	3		4		2/15	
2.2	Общие методы динамического анализа		7-8	2	4	3		4		2/22	
2.3	Регулирование скорости машинного агрегата		9-10	2	4			4		2/33	
2.4	Силовой расчет плоских механизмов		11-12	2	4			4		2/33	
3	Синтез механизмов	3									Рейтинг-контроль №3
3.1	Кинематика зубчатых механизмов. Синтез планетарных механизмов		13-14	2	4	2		4		2/25	
3.2	Основы теории зацепления зубчатых передач. Синтез зубчатых зацеплений		15-16	2	4	4		4		2/20	
3.3	Синтез кулачковых механизмов		17-18	2	4	3		4		2/22	
Всего:			216	18	36	18		36	КП	18/25	Экзамен (36 час)

5. ОБРАЗОВАТЕЛЬНЫЕ ТЕХНОЛОГИИ

Ориентация на тактические образовательные технологии, являющиеся конкретным способом достижения целей образования в рамках намеченной стратегической технологии.

При проведении лекций применяются мультимедийные технологии на основе электронных образовательных ресурсов в сочетании с активными и интерактивными формами проведения занятий:

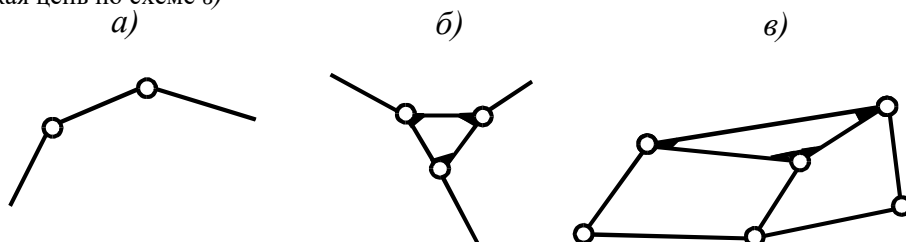
- опережающая самостоятельная работа (изучение студентами нового материала до его изложения преподавателем на лекции);
- работа в команде (совместная деятельность студентов в группе под руководством лидера при выполнении лабораторных работ);
- разбор конкретных ситуаций: конференция и дискуссия (защита отчетов по лабораторным работам, защита курсовых проектов).

6. ОЦЕНОЧНЫЕ СРЕДСТВА ДЛЯ ТЕКУЩЕГО КОНТРОЛЯ УСПЕВАЕМОСТИ, ПРОМЕЖУТОЧНОЙ АТТЕСТАЦИИ ПО ИТОГАМ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ И УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ САМОСТОЯТЕЛЬНОЙ РАБОТЫ СТУДЕНТОВ

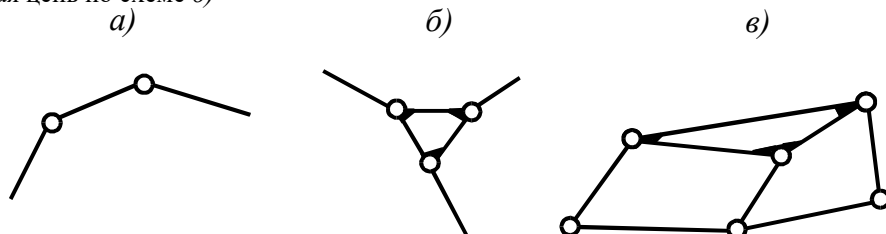
6.1 Оценочные средства для текущего контроля успеваемости

Задания к рейтинг-контролю № 1

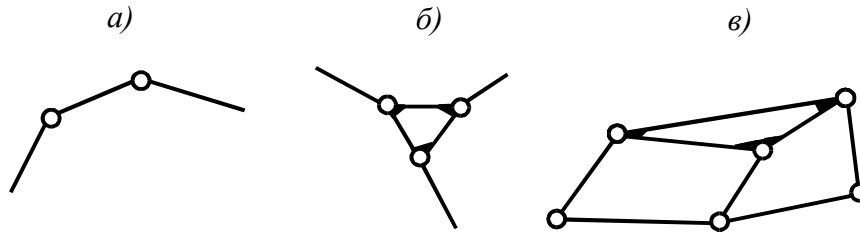
1. Кинематическая пара - это
 - 1) пара звеньев
 - 2) подвижное соединение пары звеньев
 - 3) одно или несколько твердых тел, жестко соединенных между собой
2. Кинематическая цепь по схеме *в)*



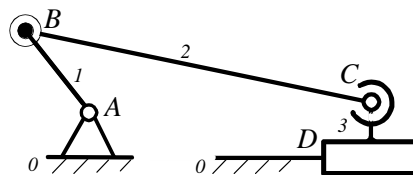
- 1) простая незамкнутая
 - 2) простая замкнутая
 - 3) сложная замкнутая
 - 4) сложная незамкнутая
3. Кинематическая цепь по схеме *б)*



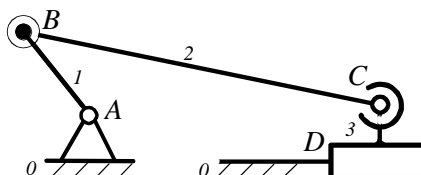
- 1) простая незамкнутая
 - 2) простая замкнутая
 - 3) сложная незамкнутая
4. Кинематическая цепь по схеме *a)* - ...



- 1) простая незамкнутая
 - 2) простая замкнутая
 - 3) сложная незамкнутая
 - 4) сложная замкнутая
5. Кинематическая цепь - это
- 1) подвижное соединение двух соприкасающихся звеньев
 - 2) совокупность звеньев, образующих кинематические пары
 - 3) одно или несколько жестко соединенных твердых тел, входящих в состав механизма
6. Звено - это
- 1) подвижное соединение двух соприкасающихся твердых тел
 - 2) совокупность звеньев, образующих кинематические пары
 - 3) одно или несколько твердых тел, жестко соединенных между собой
7. Двухподвижная кинематическая пара относится к классу
- 1) первому
 - 2) второму
 - 3) третьему
 - 4) четвертому
 - 5) пятому
8. Одноподвижная кинематическая пара относится к классу
- 1) первому
 - 2) второму
 - 3) третьему
 - 4) четвертому
 - 5) пятому
9. В данном механизме сколько кинематических пар



- 1) одна
 - 2) две
 - 3) три
 - 4) четыре
 - 5) пять
10. Кинематическая пара **В** называется

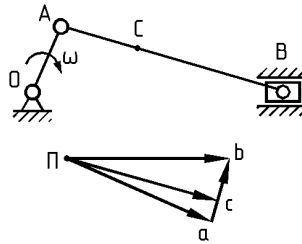


- 1) вращательная, одноподвижная, пятого класса, низшая
- 2) цилиндрическая, четырехподвижная, второго класса, низшая
- 3) цилиндрическая, двухподвижная, четвертого класса, низшая
- 4) сферическая, трехподвижная, третьего класса, низшая
- 5) вращательная, пятиподвижная, первого класса, низшая

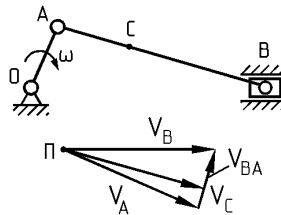
Задания к рейтинг-контролю № 2

1. Какой из методов кинематического анализа дает наибольшую точность?
- 1) Графический
 - 2) Аналитический
 - 3) Графо-аналитический

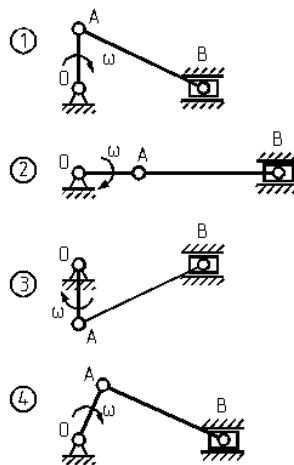
- 4) Экспериментальный
2. Векторы каких скоростей (ускорений) исходят из плана скоростей (плана ускорений)?
- 1) Абсолютных скоростей
 - 2) Относительных скоростей
 - 3) Абсолютных ускорений
 - 4) Относительных ускорений
3. Как направлен вектор скорости точки А кривошипа ОА при известном направлении его вращения?
- 1) Параллельно звену ОА к центру вращения
 - 2) Перпендикулярно к звену ОА в сторону его вращения
 - 3) Параллельно звену ОА в сторону от центра вращения
 - 4) Перпендикулярно к звену ОА в сторону, противоположную его вращению
4. Как направлен вектор скорости точки А кривошипа ОА, если его угловая скорость постоянна?
- 1) Параллельно звену ОА к центру вращения
 - 2) Перпендикулярно к звену ОА в сторону его вращения
 - 3) Параллельно звену ОА в сторону от центра вращения
 - 4) Перпендикулярно к звену ОА в сторону, противоположную его вращению
5. Какой вектор на плане скоростей изображает скорость звена АВ?



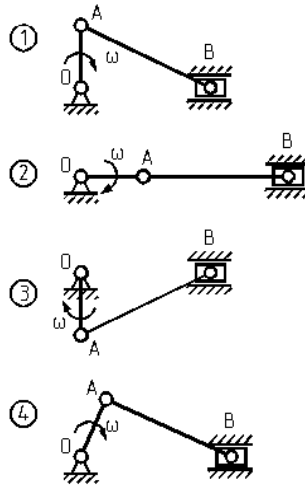
- 1) Вектор Па
 - 2) Вектор Пб
 - 3) Вектор Пс
 - 4) Вектор ab
6. С помощью какой скорости можно определить скорость звена АВ?



- 1) Скорость точки А
 - 2) Скорость точки В
 - 3) Скорость точки С
 - 4) Относительная скорость звена АВ
7. Для какого положения механизма скорость точки А равна скорости точки В?

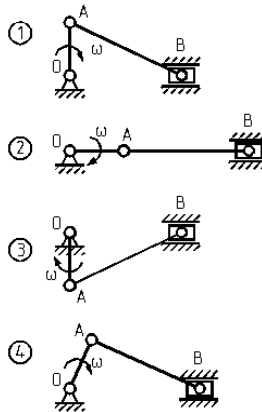


- 1) Положение 1
 - 2) Положение 2
 - 3) Положение 3
 - 4) Положение 4
8. Для какого положения механизма скорость точки В = 0?



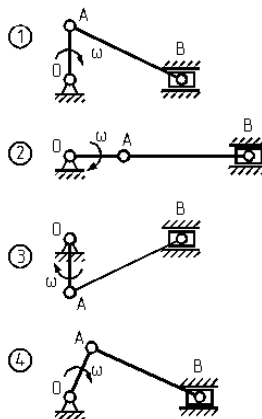
- 1) Положение 1
- 2) Положение 2
- 3) Положение 3
- 4) Положение 4

9. Для какого положения механизма скорость точки A равна скорости звена АВ?



1. Положение 1
2. Положение 2
3. Положение 3
4. Положение 4

10. Для какого положения механизма относительная скорость звена АВ максимальна?



- 1) Положение 1
- 2) Положение 2
- 3) Положение 3
- 4) Положение 4

Задания к рейтинг-контролю № 3

1. Какие передачи применяются для передачи движения между валами, оси которых параллельны?

- 1) Цилиндрические
- 2) Конические
- 3) Червячные

- 4) Гипоидные
2. Какие передачи применяются для передачи движения между валами, оси которых пересекаются?
 - 1) Цилиндрические
 - 2) Конические
 - 3) Червячные
 - 4) Гипоидные
3. Какие передачи применяются для передачи движения между валами, оси которых скрещиваются?
 - 1) Цилиндрические
 - 2) Конические
 - 3) Червячные
 - 4) Гипоидные
4. Какие передачи работают на принципе трения?
 - 1) Ременные
 - 2) Зубчатые
 - 3) Червячные
 - 4) Фрикционные
5. Какой параметр может быть положительным, отрицательным или нулевым?
 - 1) Передаточное число
 - 2) Передаточное отношение
 - 3) Модуль зубьев
 - 4) Шаг зацепления
6. Какие окружности являются главными в относительном движении колес?
 - 1) Делительные окружности
 - 2) Начальные окружности
 - 3) Основные окружности
 - 4) Окружности вершин зубьев
7. Какой параметр определяет основные геометрические размеры зубчатого колеса?
 - 1) Шаг зубьев
 - 2) Модуль зубьев
 - 3) Передаточное отношение
 - 4) Передаточное число
8. По какой окружности нормального зубчатого колеса определяется толщина зуба ?
 - 1) По делительной
 - 2) По основной
 - 3) По окружности вершин
 - 4) По окружности впадин
9. Какие участки сопряженных профилей зубьев передачи внешнего зацепления более всего подвержены разрушению?
 - 1) Эвольвентные участки головок зубьев
 - 2) Эвольвентные участки ножек зубьев
 - 3) Участки, прилегающие к полюсу зацепления
 - 4) Неэвольвентные участки
10. Какое утверждение является правильным?
 - 1) Дуги зацепления - это дуги начальных окружностей
 - 2) Дуги зацепления - это дуги основных окружностей
 - 3) Дуги зацепления равны между собой
 - 4) Путь зуба по дуге начальной окружности за время зацепления одной пары зубьев называется дугой зацепления

6.2 Оценочные средства для промежуточной аттестации по итогам освоения дисциплины

Вопросы к экзамену

1. Основные понятия и определения ТММ (звено, кинематическая пара, кинематическая цепь, механизм).
2. Виды механизмов, их краткая характеристика.
3. Подвижность кинематической цепи, плоской, пространственной.
4. Избыточные связи, их определение и устранение.
5. Структурные группы Ассур. Классификация структурных групп.
6. Задачи кинематического анализа. Методы кинематического анализа.
7. Кинематический анализ кривошипно-коромыслового механизма методом планов.

8. Кинематический анализ кривошипно-ползунного механизма методом планов.
9. Кинематический анализ кривошипно-кулисного механизма методом планов.
10. Передаточные функции (аналоги скоростей и ускорений), их применение в кинематическом анализе механизмов.
11. Кинематический анализ методом диаграмм.
12. Кинематический анализ методом координат (аналитический).
13. Задачи и методы силового анализа.
14. Принцип Даламбера. Классификация сил, действующих на механизм.
15. Силовой анализ группы Ассура 2кл 1вида.
16. Силовой анализ группы Ассура 2кл 2вида.
17. Силовой анализ группы Ассура 2кл 3вида.
18. Метод рычага Жуковского.
19. Режимы движения машинного агрегата.
20. Звено приведения (динамическая модель). Требования к динамической модели.
21. Факторы, влияющие на изменение угловой скорости входного звена.
22. Условия определения приведённого момента инерции и приведённого момента сил полезного сопротивления.
23. Расчет маховика методом Виттенбауэра.
24. Уравновешивание роторов. Статическое, моментное и динамическое уравновешивание роторов.
25. Статическое уравновешивание рычажных механизмов методом замещающих масс
26. Эвольвентное зацепление, его свойства.
27. Элементы зубчатого колеса.
28. Способы изготовления зубчатых колес. Подрезание и заострение зубьев. Устранение подреза ножки зуба при нарезании зубьев.
29. Определение передаточных отношений зубчатых механизмов.
30. Основные и дополнительные условия синтеза зубчатой передачи.
31. Виды кулачковых механизмов, их краткая характеристика.
32. Законы движения толкателя.
33. Определение минимального радиуса профиля кулачка в механизме со стержневым толкателем.
34. Определение минимального радиуса профиля кулачка в механизме с коромысловым толкателем.
35. Определение минимального радиуса профиля кулачка в механизме с плоским толкателем.
36. Сущность метода обращённого движения при профилировании кулачков графическим методом.
37. Углы давления и передачи в кулачковых механизмах.
38. Условия и порядок синтеза кулачковых механизмов.
39. Условия существования кривошипа в рычажных механизмах.
40. Образование рычажных механизмов по расположению стойки и выполнению условий проворачиваемости кривошипа.
41. Синтез рычажных механизмов. Примеры.
42. Роботы и манипуляторы, их основные характеристики.
43. Определение положения охвата манипулятора матричным способом.
44. Машины автоматы, автоматические линии. Общие сведения.

Тематика задач

1. Уметь выполнить структурный анализ механизма (определение класса структурных групп, кинематических пар, вида кинематической цепи, подвижности

плоских и пространственных кинематических цепей, избыточных связей, вида механизма). Знать формулы для определения подвижности в плоских и пространственных кинематических цепях, определения числа избыточных связей.

2. Уметь выполнить кинематический анализ механизма (план скоростей, план ускорений). Уметь пользоваться теоремой подобия при определении скоростей и ускорений точек звеньев. Уметь пользоваться аналогами скоростей и ускорений, передаточными функциями. Знать формулы определения скоростей (линейных и угловых), ускорений (линейных и угловых).

3. Уметь выполнить силовой анализ механизма (подготовить исходные данные для анализа, определить порядок выполнения анализа, наметить последовательность определения реакций в кинематических парах и уравнивающего момента, знать определение направления моментов сил инерции и векторов сил инерции, сил сопротивления). Знать сущность рычага Жуковского. Уметь определять приведенные к рычагу Жуковского моменты сил инерции.

4. Уметь определять приведённый момент инерции механизма, приведённый момент сил сопротивления, коэффициент неравномерности вращения кривошипа, среднюю угловую скорость. Знать свойство диаграммы эргомасс.

5. Уметь определять передаточные отношения зубчатых передач, подбирать коэффициенты смещения инструментальной рейки для конкретной зубчатой передачи. Знать условия проектирования зубчатых зацеплений.

6. Уметь распознавать вид графика толкателя (безударный, с мягкими ударами, с жесткими ударами), характер движения толкателя для заданного положения, определять углы давления и передачи. Знать условия и последовательность проектирования кулачковых механизмов разных типов.

7. Уметь решать задачи по статическому уравниванию диска. Знать условия уравнивания (статическое, моментное, полное динамическое уравнивание).

8. Уметь решать задачи по определению маневренности манипулятора.

6.3 Учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы студентов

Для организации самостоятельной работы студентов (выполнения курсового проекта, самостоятельной проработки теоретического материала, подготовки к лабораторным и практическим занятиям, подготовки к зачёту) рекомендуются учебно-методические пособия и указания из основного и дополнительного списка, перечисленные в разделе 7 настоящей рабочей программы.

Задания к самостоятельной работе по дисциплине

1. Назначение и роль современных машин в народном хозяйстве страны.
2. Классификация машин по функциональному назначению.
3. Классификация звеньев механизма. Условные обозначения.
4. Структурный анализ механизмов. Основные этапы.
5. Классификация кинематических пар по виду и по числу связей.
6. Классификация кинематических цепей. Приведите примеры схем.
7. Основные структурные формулы для анализа механизмов.
8. Структурная классификация механизмов по Ассуру.
9. Рычажные механизмы. Особенности конструкций основных видов.
10. Цели, задачи и методы кинематического анализа механизмов.
11. Графоаналитический метод кинематического анализа механизмов.
12. Последовательность построения планов скоростей и ускорений.
13. Последовательность построения плана положений.
14. Динамический анализ механизмов. Цели и задачи.
15. Классификация сил, действующих на звенья механизма.
16. Динамические модели механизмов и машин.
17. Последовательность динамического анализа механизмов.

18. Приведение масс и сил в динамическом анализе механизмов.
19. Уравнения движения механизма с жёсткими звеньями.
20. Частные случаи формы уравнений движения механизма с жёсткими звеньями.
21. Механические характеристики машин.
22. Задачи силового расчёта механизмов. Принцип Даламбера.
23. Определение сил инерции при силовом анализе.
24. Частные случаи определение сил и моментов инерции при силовом анализе.
25. Силовой расчёт статически определимых механизмов.
26. Последовательность силового анализа механизма методом планов.

Тематика курсового проекта

Часть 1 «Кинематический анализ плоского механизма с низшими кинематическими парами».

Часть 2 «Структурный и силовой анализы плоского механизма с низшими кинематическими парами».

Часть 3 «Динамический анализ плоского механизма с низшими кинематическими парами».

Часть 4 «Синтез эвольвентного зубчатого зацепления».

7. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

а) основная литература:

1. Техническая механика. Кн. 3. Основы теории механизмов и машин [Электронный ресурс]: учебное пособие / под ред. Д.В. Чернилевского, Я.Т. Киницкий - М.: Машиностроение, 2012. - <http://www.studentlibrary.ru/book/ISBN9785942756123.html>
2. Беляев, Б.А. Теория механизмов и машин : учеб. пособие к курсовому проектированию / Б.А. Беляев, А.П. Шевченко, А.А. Рязанов ; Владим. гос. ун-т им. А.Г. и Н.Г. Столетовых. – Владимир : Изд-во ВлГУ, 2014. – 124с. – ISBN 978-5-9984-0481-8
<http://e.lib.vlsu.ru/bitstream/123456789/3553/1/01321.pdf>
3. Движение механизмов под действием приложенных сил [Электронный ресурс] : Учеб. пособие для подготовки к рубежному контролю знаний по дисциплине "Теория механизмов и машин" / Б. И. Плужников, С. Е. Люминарский; под ред. Г. А. Тимофеева. - М. : Издательство МГТУ им. Н. Э. Баумана, 2013. -
<http://www.studentlibrary.ru/book/ISBN9785703836590.html>
4. Применение системы Mathcad в курсовом проектировании по теории механизмов и машин [Электронный ресурс] : Учеб. пособие / О.В. Егорова, Д.И. Леонов, И.В. Леонов, Б.И. Павлов; под ред. И.В. Леонова. - М. : Издательство МГТУ им. Н. Э. Баумана, 2012. -
http://www.studentlibrary.ru/book/bauman_0134.html

б) дополнительная литература:

1. Основы проектирования машин по динамическим и экономическим показателям [Электронный ресурс] : Учеб. пособие / Н.Н. Барбашов, Д.И. Леонов, И.В. Леонов; под ред. И.В. Леонова. - М. : Издательство МГТУ им. Н. Э. Баумана, 2011. -
http://www.studentlibrary.ru/book/bauman_0133.html
2. Волюшко, Юрий Степанович. Структура механизмов и исследование движения механизмов под действием сил. В вопросах и ответах : учебное пособие / Ю.С. Волюшко, А.А. Рязанов ; Владимирский государственный университет (ВлГУ) . – Владимир : Владимирский государственный университет (ВлГУ), 2010 . – 51 с. : ил. –Библиогр.: с. 50. SBN 978-5-9984-0021-6.
<http://e.lib.vlsu.ru/bitstream/123456789/2112/3/00691.pdf>
3. Основы проектирования машин по динамическим и экономическим критериям: метод. указания к курсовому проектированию [Электронный ресурс] / Н.Н. Барбашов, И.В. Леонов, Б.И. Плужников; под ред. Г.А. Тимофеева. - М. : Издательство МГТУ им. Н. Э. Баумана, 2010. - http://www.studentlibrary.ru/book/bauman_0327.html
4. Теория механизмов и машин. Сборник задач [Электронный ресурс] : Учеб. пособие / В.В. Кузенков, И.В. Леонов, В.В. Панюхин и др. ; под ред И.Н. Чернышевой. - М. : Издательство МГТУ им. Н. Э. Баумана, 2010. -
http://www.studentlibrary.ru/book/bauman_0255.html
5. Лабораторный практикум по теории механизмов и машин: Метод. указания к лабораторным работам по дисциплине "Теория механизмов и механика машин" [Электронный ресурс] / Тарабарин В.Б., Кузенков В.В., Фурсяк Ф.И. - М. : Издательство МГТУ им. Н. Э. Баумана, 2009." - http://www.studentlibrary.ru/book/bauman_0316.html
6. Теория механизмов и машин. Кинематика, динамика и расчет [Электронный ресурс] / Лачуга Ю. Ф., Воскресенский А. Н., Чернов М. Ю. - М. : КолосС, 2008. - (Учебники и учеб. пособия для студентов высш. учеб. заведений). -
<http://www.studentlibrary.ru/book/ISBN9785953205245.html>

в) периодические издания:

1. Известия Российской академии наук. Механика твёрдого тела. ISSN 0572-3299
<http://mtt.ipmnet.ru/ru/>.
2. Прикладная математика и механика. Российской академии наук. ISSN 0032-8235
<http://pmm.ipmnet.ru/ru/>.

г) интернет-ресурсы:

- <http://www.edu.ru/> – портал «Российское образование»;
<http://e.lib.vlsu.ru/> – сайт электронной библиотеки ВлГУ;

<http://www.isopromat.ru/> – сайт по технической механике.

Учебно-методические издания

1. Беляев Б.А., Шевченко А.П. Методические указания к практическим работам по дисциплине «Теория механизмов и машин» для студентов направления 28.03.02 [Электронный ресурс] / сост. Беляев Б.А., Шевченко А.П.; Влад. гос. ун-т. ТМС - Владимир, 2016. - Доступ из корпоративной сети ВлГУ. - Режим доступа: <http://cs.cdo.vlsu.ru/>
2. Беляев Б.А., Шевченко А.П., Рязанов А.А. Методические указания к лабораторным работам по дисциплине «Теория механизмов и машин» для студентов направления 28.03.02 [Электронный ресурс] / сост. Беляев Б.А., Шевченко А.П., Рязанов А.А.; Влад. гос. ун-т. ТМС - Владимир, 2016. - Доступ из корпоративной сети ВлГУ. - Режим доступа: <http://cs.cdo.vlsu.ru/>
3. Беляев Б.А. Методические рекомендации к выполнению самостоятельной работы по дисциплине «Теория механизмов и машин» для студентов направления 28.03.02 [Электронный ресурс] / сост. Беляев Б.А.; Влад. гос. ун-т. ТМС - Владимир, 2016. - Доступ из корпоративной сети ВлГУ. - Режим доступа: <http://cs.cdo.vlsu.ru/>
4. Беляев Б.А., Шевченко А.П., Рязанов А.А. Методические рекомендации к выполнению курсового проекта по дисциплине «Теория механизмов и машин» для студентов направления 28.03.02 [Электронный ресурс] / сост. Беляев Б.А., Шевченко А.П., Рязанов А.А.; Влад. гос. ун-т. ТМС - Владимир, 2016. - Доступ из корпоративной сети ВлГУ. - Режим доступа: <http://cs.cdo.vlsu.ru/>
5. Беляев Б.А. Оценочные средства по дисциплине «Теория механизмов и машин» для студентов направления 28.03.02 [Электронный ресурс] / сост. Беляев Б.А.; Влад. гос. ун-т. ТМС - Владимир, 2016. - Доступ из корпоративной сети ВлГУ. - Режим доступа: <http://cs.cdo.vlsu.ru/>

Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети «Интернет», необходимых для освоения дисциплины

- 1) Портал Центр дистанционного обучения ВлГУ [электронный ресурс] / - Режим доступа: <http://cs.cdo.vlsu.ru/>
- 2) Раздел официального сайта ВлГУ, содержащий описание образовательной программы [электронный ресурс] / - Режим доступа: Образовательная программа Образовательная программа 28.03.02 «Наноинженерия» <http://op.vlsu.ru/index.php?id=169>

8. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

7.1. Лекционные и практические занятия с использованием мультимедийных средств:

- а) комплект электронных презентаций и слайдов;
- б) аудитории, оснащенные проектором, экраном (аудитории 209-2, 229-2).

7.2. Лабораторные занятия с использованием мультимедийных средств, лабораторных стендов:

- а) комплект электронных презентаций и слайдов;
- б) аудитории, оснащенные проектором, экраном (аудитории 209-2, 229-2).
- в) лабораторные установки (аудитория 204-2).

Рабочая программа дисциплины составлена в соответствии с требованиями ФГОС ВО по направлению 28.03.02 «Наноинженерия»

Рабочую программу составил к.т.н., доцент кафедры «Технология машиностроения»

_____ А.А. Рязанов
(ФИО, подпись)

Рецензент
(представитель работодателя)

ООО «Вектор» (г. Владимир)
Зам. директора по производству
_____ (место работы, должность, ФИО, подпись)

Программа рассмотрена и одобрена на заседании кафедры «Технология машиностроения»

Протокол № 9/1 от 21.06.2016 года

Заведующий кафедрой д.т.н., профессор _____ В.В. Морозов
(ФИО, подпись)

Рабочая программа рассмотрена и одобрена на заседании учебно-методической комиссии направления 28.03.02 «Наноинженерия»

Протокол № 9/1 от 21.06.2016 года

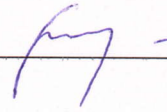
Председатель комиссии _____ В.В. Морозов
(ФИО, подпись)

**ЛИСТ ПЕРЕУТВЕРЖДЕНИЯ
РАБОЧЕЙ ПРОГРАММЫ ДИСЦИПЛИНЫ**

Рабочая программа одобрена на 2017/2018 учебный год

Протокол заседания кафедры № 1 от 29.08.2017 года

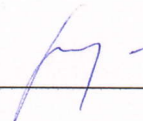
Заведующий кафедрой д.т.н., профессор Морозов В.В. _____



Рабочая программа одобрена на 2018/2019 учебный год

Протокол заседания кафедры № 1 от 3.09.2018 года

Заведующий кафедрой д.т.н., профессор Морозов В.В. _____



Рабочая программа одобрена на _____ учебный год

Протокол заседания кафедры № _____ от _____ года

Заведующий кафедрой д.т.н., профессор Морозов В.В. _____