

МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ
ПОВОЛЖСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ ТЕХНОЛОГИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ



УТВЕРЖДАЮ
Директор ИММ

УТВЕРЖДАЮ /Н.П. Сютлов/
(Ф.И.О. декана (директора института))

27.02.2023 г.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

Б.1.1.27 Теория механизмов и машин

(код и наименование дисциплины по учебному плану)

Направление подготовки
(специальность)

15.03.06 Мехатроника и робототехника

Квалификация выпускника

Бакалавр

(бакалавр/магистр/специалист)

Направленность

Технологии автоматизации и роботизации производств

Курс 3
Семестр 5

Распределение учебного времени

Трудоемкость по учебному плану	144 / 4	часов/зачетных единиц
Лекции	18	часов
Лабораторные работы	-	часов
Практические занятия	36	часов
Иная контактная работа	-	часов
Всего контактной работы (без учета экз.)	54	часов
Контактная работа по экзамену	6	часов
Курсовой проект (работа)	-	семестр
Самостоятельная работа обучающихся (без учета экз.)	54	часов
Самостоятельная работа по подготовке к экзамену	30	часов
Экзамен	5	семестр
Зачет	-	семестр
БРК, ДЗ	-	семестр

(год)

Программа составлена в соответствии с требованиями ФГОС ВО направления подготовки (специальности) 15.03.06 Мехатроника и робототехника

Программу составили:

доцент	СМиПМ	СОГЛАСОВАНО	Ю.В. Лоскутов
(должность)	(кафедра)		(И.О. Фамилия)

РАССМОТРЕНА и ОДОБРЕНА на заседании кафедры, за которой закреплена дисциплина
Кафедра сопротивления материалов и прикладной механики

(наименование кафедры)		
25.01.2023	протокол №	4
(дата)		
Заведующий кафедрой	СОГЛАСОВАНО	С.П. Иванов
		(И.О. Фамилия)

Рабочая программа СОГЛАСОВАНА с факультетом (институтом), выпускающей(ими) кафедрой(ами).

СООТВЕТСТВУЕТ действующей ОП.

Заведующий кафедрой	СОГЛАСОВАНО	А.И. Павлов
		(И.О. Фамилия)

Председатель методической комиссии факультета (института), в который входит выпускающая кафедра

СОГЛАСОВАНО	А.А. Медяков
	(И.О. Фамилия)

Эксперт(ы): Макаров Д.Е., ведущий инженер-конструктор АО «Марийский машиностроительный завод»

Рабочая программа проверена и зарегистрирована в УМЦ 01.03.2023 г.

Специалист учебно-методического центра СОГЛАСОВАНО /Т.А. Смирнова/

Раздел 1. ЦЕЛЬ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

Целью освоения дисциплины является достижение планируемых результатов обучения, соответствующих установленным в ОПОП индикаторам достижения компетенций:

Код и наименование компетенции	Код и наименование индикатора достижения компетенции	Результаты обучения
1. ПК-1 Способность участвовать в автоматизации и механизации технологических процессов механосборочного производства	ПК-1.1 Участвует во внедрении средства автоматизации и механизации технологических операций	знания: Математические расчёты в области анализа и синтеза различных механизмов. Структурный, кинематический и динамический анализ и синтез механизмов умения: Смоделировать работу механизма на чертеже. Силовой расчёт рычажных и зубчатых механизмов, определение реакций и уравнивающей силы на входном звене. навыки: Прямая и обратная задача кинематики
2. УК-1 Способен осуществлять поиск, критический анализ и синтез информации, применять системный подход для решения поставленных задач	УК-1.1 Выполняет поиск необходимой для решения поставленной задачи информации, её критический анализ, обобщение и представление на основе знаний естественно-научных дисциплин и современных информационных технологий	знания: Знает порядок определения основных параметров зубчатого колеса. Методику расчета передаточных отношений многоступенчатых редукторов. Методику синтеза профиля кулачка по заданным параметрам механизма. умения: Способен спроектировать механизм под данную конкретную задачу навыки: Обладает навыками решения прямой и обратной задачи кинематики

Раздел 2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ОПОП

Дисциплина относится к обязательной части ОПОП.

Дисциплина является обязательной

Для продолжения формирования заявленных компетенций необходимы знания предшествующих дисциплин: Основы проектирования (ПК-1)

Изучаемая дисциплина является основой для продолжения формирования указанных компетенций в следующих дисциплинах: Основы проектирования автоматизированных и робототехнических систем (ПК-1), Приводы мехатронных и робототехнических систем (ПК-1), Техническая эксплуатация робототехнических систем (ПК-1), Промышленные роботы (ПК-1); государственной итоговой аттестации в форме: Выполнение, подготовка к процедуре защиты и защита выпускной квалификационной работы (ПК-1), Подготовка к сдаче и сдача государственного экзамена (УК-1)

Раздел 3. ОПИСАНИЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНЫХ ТЕХНОЛОГИЙ

Для формирования заявленных компетенций используются методологические технологии, реализующие деятельностный, личностно-ориентированный, практико-ориентированный подходы.

Основными стратегическими технологиями являются: лекционные занятия, процедуры самообучения, практические занятия

На достижение конкретных целей обучения направлены применяемые тактические технологии: задания, информационные, классическая лекция

Раздел 4. СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

5 семестр

Виды и темы занятий	Количество часов	Формируемые компетенции
Синтез и анализ механизмов промышленной робототехники	108	ПК-1
Лекция. Введение в ТММ. Строение механизмов промышленных роботов. Структурный анализ и синтез механизмов. число степеней свободы механизмов, формула Сомова-Малышева, формула Чебышева,	3	
Практическое занятие. Решение задач структурного синтеза и анализа.	4	
Практическое занятие. Структурный анализ рычажного механизма 2-го класса сложности. Структурный анализ КЦ пространственного манипулятора.	4	
Лекция. Кинематика промышленных роботов. Кинематический анализ и синтез рычажных механизмов. Кинематическая схема, теорема о сложении скоростей, графоаналитический метод анализа, угловые скорости и ускорения. Прямая и обратная задачи кинематики.	4	
Практическое занятие. Решение задач кинематического анализа рычажных механизмов	4	
Практическое занятие. Построение планов скоростей и ускорений для рычажного механизма 2-го класса	4	
Лекция. Динамика манипуляторов. Динамический анализ и силовой расчёт рычажного механизма. Силы и моменты инерции звеньев. Метод рычага Жуковского.	4	
Практическое занятие. Решение задач силового расчёта рычажного механизма.	4	
Практическое занятие. Определение уравнивающей силы на выходном звене плоского четырёхзвенного манипулятора.	4	
Лекция. Зубчатые механизмы. Классификация, передаточное отношение многоступенчатого редуктора, Линейное, ступенчатое, планетарное, дифференциальное зацепления. Графический способ кинематического анализа. Теория зубчатого зацепления.	2	
Практическое занятие. Подбор чисел зубьев планетарного редуктора	4	
Лекция. Определение основных параметров зубчатого колеса. Профилирование эвольвентных зубчатых колёс методом огибания.	3	
Лекция. Синтез и анализ кулачковых механизмов. Уравнивание механизмов. Балансировка.	2	
Практическое занятие. Синтез профиля кулачка по заданному закону движения толкателя.	4	
Практическое занятие. Динамическая балансировка ротора и с известным расположением неуравновешенной массы.	4	

Задания для самостоятельной работы, в том числе выполнение Строение и кинематика промышленных роботов. Элементы механической системы.	54
Иная контактная работа:	0
Подготовка к экзамену	30
Проведение экзамена	6

Раздел 5. МЕТОДИЧЕСКИЕ УКАЗАНИЯ ДЛЯ ОБУЧАЮЩИХСЯ ПО ОСВОЕНИЮ ДИСЦИПЛИНЫ

Изучение дисциплины рекомендуется начать с ознакомления с рабочей программой, ее структурой и содержанием разделов. Учебный материал структурирован, изучение дисциплины осуществляется в тематической последовательности. **Занятия лекционного типа** дают систематизированные знания по дисциплине, концентрируют внимание на наиболее сложных и важных вопросах. Во время лекционных занятий рекомендуется вести конспектирование учебного материала; обращать внимание на формулировки и категории, раскрывающие суть проблемы, явления или процесса; зафиксировать выводы и практические рекомендации. Подготовка к **занятиям семинарского типа** включает ознакомление с планом практического занятия; работу с конспектом лекций, выполнение домашнего задания, работу с учебной и учебно-методической литературой, научными изданиями и электронными образовательными ресурсами, рекомендованными рабочей программой дисциплины.

Содержание **самостоятельной работы** определяется рабочей программой дисциплины, оценочными и методическими материалами, заданиями и указаниями преподавателя. Самостоятельная работа может осуществляться в аудиторной и внеаудиторной формах. Эффективным средством осуществления самостоятельной работы является электронная информационно-образовательная среда университета, которая обеспечивает доступ к образовательной программе, рабочей программе дисциплины, к электронным библиотечным системам, профессиональным базам данных и информационным справочным системам.

Изучение дисциплины включает выполнение практических работ и подготовку отчёта. Периодичность проведения, формы текущего контроля успеваемости, система оценивания хода освоения дисциплин представлены в рабочей программе. Формой промежуточной аттестации по дисциплине теория механизмов и машин является

Раздел 6. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ И УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ

6.1. Учебно-методическое обеспечение

№№ п/п	Список используемой литературы	Количество экземпляров печатных изданий, имеющих в библиотеке, или электронный адрес издания (ресурса) в сети Интернет
УЧЕБНЫЕ, УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКИЕ И НАУЧНЫЕ ИЗДАНИЯ		
1.	Артоболевский, И. И. Теория механизмов и машин [Текст] : Учебник для вузов / Артоболевский И.И. 4-е изд., перераб. и доп. М.: Наука, 1988. - 639 с. ISBN 5-02-013810-X. Экземпляры: всего 32.	32
2.	Теория механизмов и механика машин [Текст] : [учеб. для студентов вузов по направлениям подгот. дипломир. специалистов "Машиностроит. технологии и	18

	оборудование", "Технол. машины и оборудование") / [К. В. Фролов и др.] ; под ред. К. В. Фролова. 5-е изд , стер. М.: Изд-во МГТУ им. Н. Э. Баумана, 2004. - 662 с. ISBN 5-7038-1766-8. Экземпляры: всего 18.	
3.	Смелягин, А. И. Теория механизмов и машин [Текст] : [учеб. пособие для студентов вузов по направлениям подгот. : бакалавров и магистров "Технология, оборудование и автоматизир. машиностроит. пр-в", дипломир. специалистов "Конструкторско-технол. обеспечение машиностроит. пр-в"] / А. И. Смелягин ; Новосиб. гос. техн. ун-т. М.Новосибирск: ИНФРА-МНГТУ, 2007. - 262 с. ISBN 5-16-002557-55-7782-0382-2. Экземпляры: всего 5.	5
4.	Капустин, Александр Валерьевич. Теория механизмов и машин [Текст] : лабораторный практикум / А. В. Капустин, Ю. Д. Нагибин; М-во образования и науки Рос. Федерации, ФГБОУ "Поволж. гос. технол. ун-т". Йошкар-Ола: ПГТУ, 2012. - 55 с. Экземпляры: всего 84.	84 / https://portal.volgatech.net/books/Kapustin_Teoriya_mexanizmov_i_mashin.pdf
5.	Капустин, Александр Валерьевич. Теория механизмов и машин [Текст] : сборник заданий для курсовых и расчетно-графических работ : [для студентов бакалавриата] / А. В. Капустин, Ю. Д. Нагибин; М-во образования и науки Рос. Федерации, ФГБОУ ВПО "Поволж. гос. технол. ун-т". Йошкар-Ола: ПГТУ, 2014. - 65 с. ISBN 978-5-8158-1351-9. Экземпляры: всего 58.	58 / https://portal.volgatech.net/books/Kapustin_teorija_mexanizmov_mashin_2014.pdf
6.	Капустин, Александр Валерьевич. Теория механизмов и машин [Текст] : учебное пособие по курсовому проектированию / А. В. Капустин; М-во науки и высш. образования Рос. Федерации, ФГБОУ ВО "Поволж. гос. технол. ун-т". Йошкар-Ола: ПГТУ, 2018. - 74 с. ISBN 978-5-8158-2011-1. Экземпляры: всего 14.	14 / https://portal.volgatech.net/books/Kapustin_teorija_mehanizmov_i_mashin_2018.pdf
7.	Чмиль, В. П. Теория механизмов и машин [Электронный ресурс] / Чмиль В. П. 4-е изд., стер. Санкт-Петербург: Лань, 2022. - 280 с. ISBN 978-5-8114-1222-8.	https://e.lanbook.com/book/264521

6.2. Материально-техническая база и программное обеспечение

№№ п/п	Аудитории для проведения учебных занятий, самостоятельной работы и проведения государственной итоговой аттестации	Перечень основного оборудования	Программное обеспечение
1.	213 (II)	Комплект учебной мебели (1)	Microsoft Windows Enterprise, Справочная правовая система "Консультант Плюс", Microsoft Office Standard, Агент Dr.Web, Комплект ГАРАНТ-Мастер, Microsoft Access, Microsoft Visio Professional, Microsoft

		Project Professional, Microsoft Visual Studio Enterprise, Комплект ПО для решения основных пользовательских задач
--	--	---

Раздел 7. ФОРМЫ КОНТРОЛЯ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ/ ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ

Критерии оценивания индикаторов достижения компетенций направлены на:

- усвоение теоретического материала (объем знаний, глубина усвоения), предусмотренного рабочей программой;
- умение излагать материал (четкость, грамотность изложения материала, точность и полнота воспроизведения учебного материала);
- умение применять теоретические знания при решении практических заданий.

Шкала оценивания представлена ниже.

Уровень сформированности элементов компетенции	Критерии оценивания	Шкала оценивания
Пороговый уровень	Обучающийся имеет знания основного материала, проявляет умение логично его излагать, но может допускать неточности в изложении материала, недостаточно правильные формулировки, испытывает затруднения в выполнении практических заданий.	удовлетворительно
Продвинутый уровень	Обучающийся твердо знает программный материал, излагает его грамотно и по существу, не допускает существенных неточностей в ответе на вопрос, правильно применяет теоретические положения при решении практических вопросов и задач, владеет необходимыми навыками и приемами их выполнения	хорошо
Высокий уровень	Обучающийся глубоко и прочно усвоил программный материал, грамотно и логически стройно его излагает, дает исчерпывающие ответы на поставленные вопросы. В ответе тесно увязывается теория с практикой, при этом обучающийся не затрудняется с ответом при видоизменении задания, свободно справляется с задачами, вопросами и другими видами применения знаний, показывает знакомство с монографической литературой, периодическими изданиями, правильно обосновывает принятые решения, свободно владеет разносторонними навыками, приемами выполнения практических работ	отлично

7.1. Текущий контроль успеваемости

Текущий контроль успеваемости обеспечивает оценивание хода освоения дисциплины (модуля) и производится с применением технологии рейтингового контроля в соответствии с технологической картой дисциплины. Порядок составления технологической карты и алгоритм проведения процедуры оценивания видов деятельности обучающихся, направленных на освоение знаний, умений, навыков и/или опыта деятельности, по накопительной системе в баллах устанавливается положением о системе РИТМ в ФГБОУ ВО «ПГТУ»

7.2. Промежуточная аттестация обучающихся

Промежуточная аттестация обучающихся направлена на оценивание результатов обучения по дисциплине (модулю) и проводится с использованием фондов оценочных средств.

Примеры типовых контрольных заданий из базы фонда оценочных средств по образовательной программе.

Нулевой билет

1. Структурный анализ стержневого механизма. Группы Ассура
2. Силовой расчет рычажного механизма.
3. Задача на определение скоростей звеньев кривошипно-ползунного механизма графоаналитическим методом.

Нулевой вариант итогового контроля

!Task 1

Кинематический анализ механизма – это...

!True

определение движения звеньев механизма по заданному движению начальных звеньев.

!False

определение движения звеньев механизма по приложенным к ним силам или определение сил по заданному движению звеньев.

!False

определение реакций действующих в кинематических парах механизма.

!False

определение уравнивающей силы на входном звене механизма.

!False

определение количества кинематических пар из которых составлен механизм.

!Task 2

Аналогом угловой скорости является...

!True

первая производная угла поворота звена по обобщённой координате механизма

!False

вторая производная угла поворота звена по обобщённой координате механизма

!False

первая производная угла поворота по времени

!False

вторая производная угла поворота по времени

!False

производная ускорения точки по времени

!Task 3

Динамический синтез – это...

!True

определение параметров схемы механизма по заданным динамическим свойствам

!False

определение параметров схемы механизма по заданным кинематическим свойствам

!False

определение структуры механизма

!False

определение числа степеней свободы механизма

!Task 4

Для эвольвентного зацепления характерно свойство...

!True

эвольвентное зацепление обеспечивает постоянство передаточного отношения в процессе зацепления.

!False

в процессе зацепления не происходит относительное скольжение зубьев, а также удельное давление зубьев не меняется

!False

в процессе зацепления удельное давление одного зуба на другой не меняется

!False

в процессе зацепления не происходит скольжения зубьев друг относительно друга

!False

эвольвентное зацепление не обеспечивает постоянство передаточного отношения в процессе зацепления.

!Task 5

Отношение окружного шага к числу π или долей делительного диаметра, приходящейся на один зуб называется...

!True

модулем зубьев

!False

делительной окружностью

!False

основной окружностью

!False

коэффициентом радиального зазора

!False

коэффициентом высоты головки зуба

!Task 6

Фрикционными называют механизмы,

!True

где передача движения идет благодаря силам трения

!False

в составе которых имеются зубчатые колёса

!False

где передача движения осуществляется жидкостью

!False

где передача движения осуществляется гибким звеном

!False

где выходное звено периодически останавливается во время работы

!Task 7

Плоскостная кинематическая пара имеет...

!True

одну вращательную и две поступательных степени свободы

!False

две вращательных и одну поступательную степеней свободы

!False

три вращательных и одну поступательную степеней свободы

!False

одну вращательную и одну поступательную степени свободы

!False

одну вращательную и три поступательных степени свободы

!Task 8

Кинематическая цепь в которой все звенья входят, как минимум, в две кинематические пары называется...

!True

замкнутой

!False

незамкнутой

!False

плоской

!False

пространственной

!False

сложной

!Task 9

Порядок структурной группы определяется...

!True

числом внешних кинематических пар или возможных присоединений других звеньев

!False

числом кинематических пар, образующих замкнутый контур

!False

числом звеньев, входящих в структурную группу

!False

числом кинематических пар, входящих в структурную группу

!False

числом сторон замкнутого контура

!Task 10

Механизм, воспроизводящий требуемую функциональную зависимость между перемещениями входных и выходных звеньев, называется...

!True

передаточным механизмом

!False

направляющим механизмом

!False

кулисным механизмом

!False

зубчатым механизмом

!False

рычажным механизмом

Перечень вопросов для проведения промежуточной аттестации

Вопросы:

для порогового уровня

1. Предмет и задачи курса.
2. Основные понятия и определения: звено, кинематическая пара, механизм, машина.
3. Классификация кинематических пар.
4. Классификация механизмов.
5. Структурный анализ механизмов.
6. План скоростей на примере.

для продвинутого уровня

Продвинутый уровень подразумевает свободное владение материалом порогового уровня

1. Аналитический метод кинематики.
2. Зубчатые передачи, их виды.
3. Геометрические параметры зубчатого колеса.
4. Геометрические параметры зацепления.
5. Передаточное отношение зубчатых передач.
6. Планетарные и дифференциальные зубчатые передачи, передаточное отношение их.
7. Условия соосности планетарных передач.
8. Картина линейных скоростей редуктора.

для высокого уровня

Высокий уровень подразумевает свободное владение материалом порогового и продвинутого уровня

1. Характеристика сил.
2. Определение сил инерции звеньев.
3. Определение реакций в кинематических парах.
4. Рычаг Жуковского.
5. Кинетическая энергия, приведенный момент инерции и приведенная масса.

ПРИМЕР О билета

1. Структурный анализ рычажного механизма. Этапы,
2. Кинематический расчет зубчатого механизма методом замкнутого векторного контура
3. Определение скоростей точек кривошипно-ползунного механизма графоаналитическим способом

