

МИНИСТЕРСТВО ТРАНСПОРТА РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ
ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ АВТОНОМНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ
УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
«РОССИЙСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ ТРАНСПОРТА»
(РУТ (МИИТ))



Рабочая программа дисциплины (модуля),
как компонент образовательной программы
высшего образования - программы специалитета
по специальности
23.05.01 Наземные транспортно-технологические
средства,
утвержденной первым проректором РУТ (МИИТ)
Тимониным В.С.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

Динамика НТТС

Специальность: 23.05.01 Наземные транспортно-технологические средства

Специализация: Подъемно-транспортные, строительные, дорожные средства и оборудование

Форма обучения: Очная

Рабочая программа дисциплины (модуля) в виде электронного документа выгружена из единой корпоративной информационной системы управления университетом и соответствует оригиналу

Простая электронная подпись, выданная РУТ (МИИТ)
ID подписи: 6216
Подписал: заведующий кафедрой Неклюдов Алексей Николаевич
Дата: 13.05.2021

1. Общие сведения о дисциплине (модуле).

Целями освоения учебной дисциплины «Динамика НТТС» является:

- изучение студентами динамики механизмов и машин подъемно-транспортных, строительных и путевых машин;
- решение задач, связанных с исследованием динамики приводов подъемно-транспортных, строительных и путевых машин.

Задачами дисциплины (модуля) являются:

- приобретение студентами практических навыков в области исследования динамики;
- умения самостоятельно строить и исследовать динамические модели приводов, квалифицированно применяя при этом основные алгоритмы математики и используя возможности современных информационных технологий.

2. Планируемые результаты обучения по дисциплине (модулю).

Перечень формируемых результатов освоения образовательной программы (компетенций) в результате обучения по дисциплине (модулю):

ПК-3 - Способен к осуществлению выполнения экспериментов и научных исследований, к анализу тенденций развития наземных транспортно-технологических машин и оформлению результатов исследований и разработок;

ПК-4 - Способен к исследованию и разработке новых конструкций транспортных средств.

Обучение по дисциплине (модулю) предполагает, что по его результатам обучающийся будет:

Владеть:

- навыками оценки динамических параметров рабочих органов наземных транспортно-технологических средств;
- навыками моделирования гидроприводов НТТС.

Знать:

- основные сведения о динамике машин;
- методологию проведения динамических расчетов рабочих органов наземных транспортно-технологических средств.

Уметь:

- составлять эквивалентные динамические модели механических систем;
- проводить оценку динамических параметров рабочих органов наземных

транспортно-технологических средств с применением ЭВМ.

3. Объем дисциплины (модуля).

3.1. Общая трудоемкость дисциплины (модуля).

Общая трудоемкость дисциплины (модуля) составляет 3 з.е. (108 академических часа(ов)).

3.2. Объем дисциплины (модуля) в форме контактной работы обучающихся с педагогическими работниками и (или) лицами, привлекаемыми к реализации образовательной программы на иных условиях, при проведении учебных занятий:

Тип учебных занятий	Количество часов	
	Всего	Сем. №8
Контактная работа при проведении учебных занятий (всего):	58	58
В том числе:		
Занятия лекционного типа	30	30
Занятия семинарского типа	28	28

3.3. Объем дисциплины (модуля) в форме самостоятельной работы обучающихся, а также в форме контактной работы обучающихся с педагогическими работниками и (или) лицами, привлекаемыми к реализации образовательной программы на иных условиях, при проведении промежуточной аттестации составляет 50 академических часа (ов).

3.4. При обучении по индивидуальному учебному плану, в том числе при ускоренном обучении, объем дисциплины (модуля) может быть реализован полностью в форме самостоятельной работы обучающихся, а также в форме контактной работы обучающихся с педагогическими работниками и (или) лицами, привлекаемыми к реализации образовательной программы на иных условиях, при проведении промежуточной аттестации.

4. Содержание дисциплины (модуля).

4.1. Занятия лекционного типа.

№ п/п	Тематика лекционных занятий / краткое содержание
1	<p>Задачи науки о динамике НТТС.</p> <p>Рассматриваются вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> - основные сведения о динамике машин; - динамические модели функциональных частей машины.
2	<p>Динамическая модель и ее характеристики.</p> <p>Рассматриваются вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> - определение число степеней свободы механической системы; - методика составления эквивалентных динамических моделей.
3	<p>Приведение внешних нагрузок, масс, жесткостей.</p> <p>Рассматриваются вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> - приведение масс и моментов инерции; - приведение жесткостей; - эквивалентная динамическая схема привода.
4	<p>Переходные процессы в простейших механических системах.</p> <p>Рассматриваются вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> - динамическая модель механической системы; - составление уравнений динамики.
5	<p>Динамика переходных процессов ненагруженных машин.</p> <p>Рассматриваются вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> - примеры переходных процессов ненагруженных машин; - составление и решение систем дифференциальных уравнений.
6	<p>Динамика переходных процессов нагруженных машин.</p> <p>Рассматриваются вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> - исследование динамики гидравлического привода с открытой циркуляцией рабочей жидкости; - исследование динамики гидравлического привода с закрытой циркуляцией рабочей жидкости.
7	<p>Динамика грузоподъемных машин.</p> <p>Рассматриваются вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> - нагрузки, действующие в элементах конструкции грузоподъемных кранов при неустановившемся режиме движения; - анализ динамики грузородъемных машин методом приведенных расчетных схем.
8	<p>Динамическая модель гидропривода с дроссельным регулированием.</p> <p>Рассматриваются вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> - динамическая модель гидропривода с дроссельным регулированием; - исследование динамики гидропривода с дроссельным регулированием.
9	<p>Динамическая модель объемного гидропривода скребковой цепи щебнеочистительного комплекса.</p> <p>Рассматриваются вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> - динамическая модель объемного гидропривода скребковой цепи с замкнутой циркуляцией рабочей жидкости; - система уравнений движения гидрообъемного дизельгидромеханического привода вырезающей скребковой цепи.
10	<p>Динамическая модель привода перемещения подвижной рамы выправочно–подбивочной машины – автомат ПМА-1.</p> <p>Рассматриваются вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> - математическая модель привода перемещения подвижной рамы; - составление компьютерной модели привода перемещения подвижной рамы.

4.2. Занятия семинарского типа.

Лабораторные работы

№ п/п	Наименование лабораторных работ / краткое содержание
1	<p>Моделирование гидропривода бульдозера в системе SimulationX.</p> <p>В результате выполнения лабораторной работы рассматривается изменение нагрузки на гидропривод бульдозера, выбор оптимального режима работы бульдозера.</p>
2	<p>Моделирование гидропривода автогрейдера в системе SimulationX.</p> <p>В результате выполнения лабораторной работы рассматривается изменение нагрузки на гидропривод автогрейдера, выбор оптимального режима работы автогрейдера.</p>
3	<p>Моделирование гидропривода одноковшового экскаватора в системе SimulationX.</p> <p>В результате выполнения лабораторной работы рассматривается изменение нагрузки на гидропривод одноковшового экскаватора, выбор оптимального режима работы одноковшового экскаватора.</p>
4	<p>Моделирование гидропривода многоковшового экскаватора в системе SimulationX.</p> <p>В результате выполнения лабораторной работы рассматривается изменение нагрузки на гидропривод многоковшового экскаватора, выбор оптимального режима работы многоковшового экскаватора.</p>
5	<p>Моделирование гидропривода вырезающего устройства щебеочистительного комплекса ЩОМ-1200 в системе SimulationX.</p> <p>Моделирование гидропривода вырезающего устройства щебеочистительного комплекса ЩОМ-1200 в системе SimulationX, определение рациональных параметров вырезающего устройства.</p>
6	<p>Моделирование гидропривода подбивочного блока Duomatic 09-32CSM в системе SimulationX.</p> <p>В результате выполнения лабораторной работы рассматривается изменение нагрузки на гидропривод подбивочного блока Duomatic 09-32CSM, определение рациональных параметров подбивочного блока.</p>
7	<p>Моделирование гидропривода перемещения сателлита ПМА-1 в системе SimulationX.</p> <p>В результате выполнения лабораторной работы рассматривается изменение нагрузки на гидропривод гидропривода перемещения сателлита выправочно-подбивочно-рихтовочной машины ПМА-1 в системе SimulationX, определение рациональных параметров.</p>
8	<p>Моделирование гидропривода подъемно-рихтовочного устройства ПМА-1 в системе SimulationX.</p> <p>В результате выполнения лабораторной работы рассматривается изменение нагрузки на гидропривод гидропривода подъемно-рихтовочного устройства ПМА-1 в системе SimulationX, определение рациональных параметров.</p>

Практические занятия

№ п/п	Тематика практических занятий/краткое содержание
1	<p>Составление эквивалентных динамических моделей.</p> <p>В результате выполнения практических занятий рассматриваются механические системы и их эквивалентные динамические модели.</p>
2	<p>Определение динамических параметров механизмов подъемно-транспортных, строительных и путевых машин (ненагруженных машин).</p> <p>В результате выполнения практических занятий рассматриваются переходные процессы (пуск и остановка) механизмов подъемно-транспортных, строительных и путевых машин, определяются основные параметры.</p>
3	<p>Определение динамической нагрузки канатов грузоподъемной лебедки при подъеме груза с резким отрывом от его основания.</p> <p>В результате выполнения практических занятий рассматриваются и определяются нагрузки, действующие на канат грузоподъемной лебедки при подъеме груза.</p>
4	<p>Определение пусковых нагрузок и условий резонанса механизмов передвижения кранов.</p>

№ п/п	Тематика практических занятий/краткое содержание
	В результате выполнения практических занятий рассматривается механизм передвижения крана и его режимы работы, определяются основные параметры.
5	Определение динамических параметров механизмов подъемно-транспортных, строительных и путевых машин. В результате выполнения практических занятий рассматриваются механизмы подъемно-транспортных, строительных и путевых машин, определяются параметры.

4.3. Самостоятельная работа обучающихся.

№ п/п	Вид самостоятельной работы
1	Динамическая модель машинного агрегата (подготовка к практическому занятию).
2	Динамика крановых механизмов пр неустановившемся режиме (подготовка к практическому занятию).
3	Динамика крановых механизмов при установившемся режиме (подготовка к практическому занятию).
4	Элементы теории колебаний в машинах и механизмах (закрепление материала).
5	Резонансная нагрузка элементов механизма подъема при кинематическом и силовом воздействии (подготовка к практическому занятию).
6	Динамика нагружения металлоконструкции крана при действии на нее известной внешней силы (подготовка к практическому занятию).
7	Динамика поворота стреловых конструкций (подготовка к практическому занятию).
8	Динамические процессы в элементах привода путевых машин (подготовка к практическому занятию).
9	Подготовка к промежуточной аттестации.
10	Подготовка к текущему контролю.

5. Перечень изданий, которые рекомендуется использовать при освоении дисциплины (модуля).

№ п/п	Библиографическое описание	Место доступа
1	Динамика механизмов : учеб. пособие по курсу "Теория механизмов и машин" / Головин А. А., Костиков Ю. В., Красовский А. Б. [и др.] ; ред. Головин А. А. - 2-е изд., испр. и доп. - М. : Изд-во МГТУ им. Н. Э. Баумана, 2006. - 159	URL: https://e.lanbook.com/book/106277 (дата обращения: 12.03.2021). - Текст: элетронный.

	с. - ISBN 5-7038-2537-7.	
2	Козырева, Е. К. Кинематика и динамика рычажных механизмов : учебное пособие / Е. К. Козырева, П. Е. Кичаев. — 2-е изд. — Самара : АСИ СамГТУ, 2018. — 94 с.	URL: https://e.lanbook.com/book/127650 (дата обращения: 12.03.2021). - Текст: электронный.
3	Лесков, А. Г. Кинематика и динамика исполнительных механизмов манипуляционных роботов : учебное пособие/ А. Г. Лесков, К. В. Бажинова, Е. В. Селиверстова. - Москва: Издательство МГТУ им. Н. Э. Баумана, 2017. - 102 с.	URL: https://e.lanbook.com/book/103405 (дата обращения: 12.03.2021). - Текст: электронный.
4	Кузлякина, В. В. Исследование кинематики и динамики механизмов с использованием САПР : учебное пособие / В. В. Кузлякина, М. В. Нагаева. — 2-е изд. — Владивосток : МГУ им. адм. Г.И. Невельского, 2012. — 130 с.	URL: https://e.lanbook.com/book/20058 (дата обращения: 12.03.2021). - Текст: электронный.
5	Тарг, С. М. Краткий курс теоретической механики : Учеб. для студентов втузов / С. М. Тарг. - 12. изд., стер. - М. : Высш. шк., 2002. - 415 с. - ISBN 5-06- 003523-9	URL: http://195.245.205.32:8087/jirbis2/books/scanbooks_new/86-11572.pdf (дата обращения: 12.03.2021). - Текст: электронный.
6	Чалова, М.Ю. Основы динамики машин. Ч.1 : учебное пособие / Чалова М.Ю., Мишин А.В., Шепелина П.В..	URL: http://195.245.205.32:8087/jirbis2/books/scanbooks_new/metod/DC-313.pdf (дата обращения: 12.03.2021). - Текст: электронный.

	— Москва : Российский университет транспорта (МИИТ), 2017. — 81 с.	
7	Чалова, М.Ю. Основы динамики машин. Ч.2 : учебное пособие / Чалова М.Ю., Мишин А.В., Шепелина П.В.. — Москва : Российский университет транспорта (МИИТ), 2017. — 56 с.	URL: http://195.245.205.32:8087/jirbis2/books/scanbooks_new/metod/DC-314.pdf (дата обращения: 12.03.2021). - Текст: элэронный.

6. Перечень современных профессиональных баз данных и информационных справочных систем, которые могут использоваться при освоении дисциплины (модуля).

Официальный сайт РУТ (МИИТ) (<https://www.miit.ru/>)

Научно-техническая библиотека РУТ (МИИТ) (<http://library.miit.ru>)

Образовательная платформа «Юрайт» (<https://urait.ru/>)

Общие информационные, справочные и поисковые «Консультант Плюс» (<http://www.consultant.ru/>),

«Гарант» (<http://www.garant.ru/>),

Главная книга (<https://glavkniga.ru/>)

Электронно-библиотечная система издательства (<http://e.lanbook.com/>)

Электронно-библиотечная система ibooks.ru (<http://ibooks.ru/>)

7. Перечень лицензионного и свободно распространяемого программного обеспечения, в том числе отечественного производства, необходимого для освоения дисциплины (модуля).

Microsoft Office (Word, Excel); MATLAB Simulink; Wolfram Mathematica; PTC MathCad

8. Описание материально-технической базы, необходимой для осуществления образовательного процесса по дисциплине (модулю).

1. Рабочее место преподавателя с персональным компьютером, подключённым к сетям INTERNET. Программное обеспечение для создания текстовых и графических документов, презентаций.

2. Специализированная лекционная аудитория с мультимедиа аппаратурой и интерактивной доской.

3. Для проведения тестирования: компьютерный класс.

4. Специализированная аудитория для выполнения практических работ, оснащенная испытательными стендами, оборудованная рабочими столами, электрическими розетками, компьютером, проектором и экраном, и доступом в интернет.

5. Альбомы, плакаты, стенды-тренажеры и наглядные пособия.

9. Форма промежуточной аттестации:

Зачет в 8 семестре.

10. Оценочные материалы.

Оценочные материалы, применяемые при проведении промежуточной аттестации, разрабатываются в соответствии с локальным нормативным актом РУТ (МИИТ).

Авторы:

доцент, доцент, к.н. кафедры
«Наземные транспортно-
технологические средства»

М.Ю. Чалова

ассистент, к.н. кафедры «Наземные
транспортно-технологические
средства»

П.А. Григорьев

Согласовано:

Заведующий кафедрой НТТС

А.Н. Неклюдов

Председатель учебно-методической
комиссии

С.В. Володин